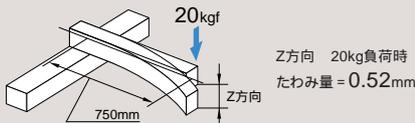


高性能2軸ロボット。

高剛性。

従来のロボットにはなかった「高剛性」を実現。



コンパクト。

駆動構造の省スペース化と、ケーブル形状のフラット化により、クラストップレベルの小型化を実現。限られたスペースへの設置が容易で、コンパクトな設備作りに貢献します。

最大可搬質量20kg。

ハイパワー小型ACサーモーターと高剛性スライドユニットの採用で、可搬質量は20kgとクラストップレベル。重量物搬送等、用途が広がります。

オートチューニング機能。

パソコン・ペンダントから短時間で、負荷に応じた加速度・サーボゲインを設定可能です。

(調整時間:「従来=3時間」)

「オートチューニング機能=約1分」)

簡単マルチタスク。

ロボット動作中にも外部機器との通信が可能。通信待ちのロスタイムをなくし、生産性がさらに向上します。

パソコン操作機能。

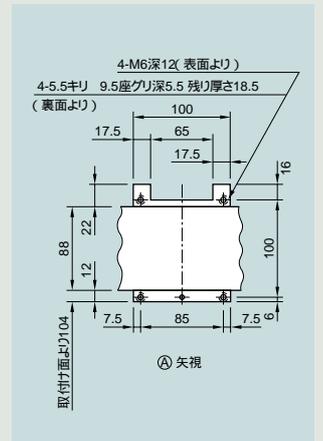
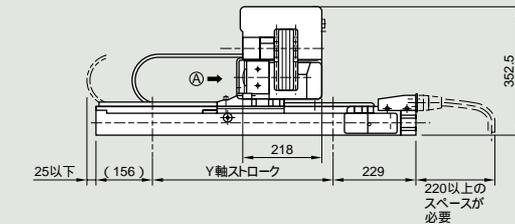
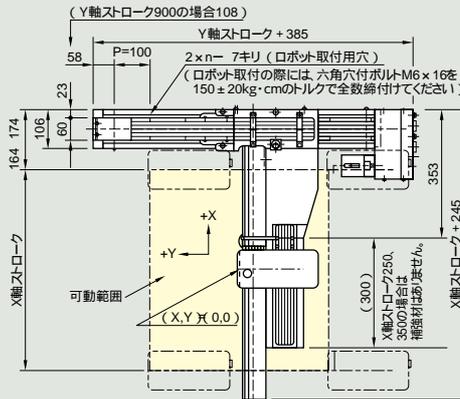
パソコンでらくらくプログラミング。そのままパソコンで動作確認でき、効率よくプログラム作成が可能です。

バリエーションの充実。

従来の左勝手仕様に加え、右勝手仕様を追加。ますます用途が広がります。



外形寸法および動作範囲(X軸アーム方向:左勝手仕様) 右勝手仕様も準備



内は右勝手仕様

(単位:mm)

仕様

本体仕様

項目	仕様
セット型式(注1)	XYC-2A@00C-L(R)MC2-PC-H(L:左勝手 R:右勝手)
本体型式	XYC-2A@00CM-L(R) L:左勝手 R:右勝手
X軸動作ストローク(◎)	(◎) = ②:250mm, 3:350mm, 4:450mm, 5:550mm
Y軸動作ストローク(◎)	(◎) = ③:300mm, 4:400mm, 5:500mm, 6:600mm, 7:700mm, 9:900mm
最大動作速度	X(第1軸), Y(第2軸): 1,000mm/s
最大可搬質量	20kg
位置繰返し精度(注2)	±0.025mm
位置検出方式	簡易型アブソリュートエンコーダー
駆動方式	タイミングベルト + ボールネジ
ユーザー用エア配管	6系統(4) 電磁弁3個内蔵(2ポジション ダブルソレノイド)
ユーザー用信号線	10芯
ロボット本体質量	約37~55kg

(注1)セット型式は、ロボット本体・コントローラー一式の型式です。
(注2)位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。

コントローラー仕様

項目	仕様	
コントローラー型式	MC2-PC-H	
制御軸数	2軸	
制御方式	PTP, CP	
メモリー容量	4000ステップ、500ポイント	
教示プログラム分割	63(サブルーチン100)	
教示方式	ダイレクトティーチング、リモートティーチング、数値入力(MDI)	
外部信号(I/O)	入力信号	ユーザー開放16点+システム固定16点
	出力信号	ユーザー開放16点+システム固定8点
外部通信	RS-232C 2回線(パソコン又はティーチングペンダント 視覚装置接続用)	
環境条件(動作時)	温度	0~50
	湿度	90%RH以下(結露なきこと)
電源	電圧	単相 AC200V
	容量	6.5A
質量	6kg	

コントローラー外形寸法は、P30をご参照ください。