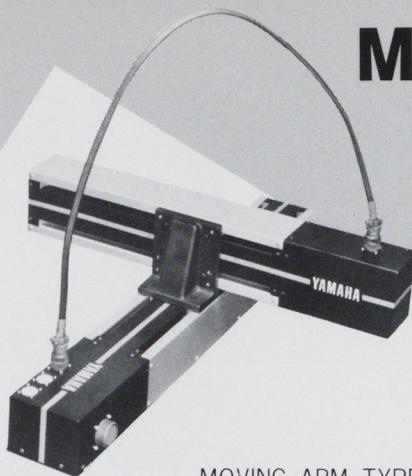


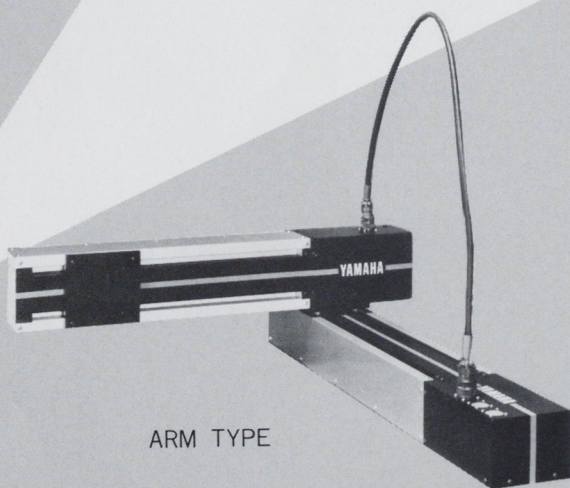
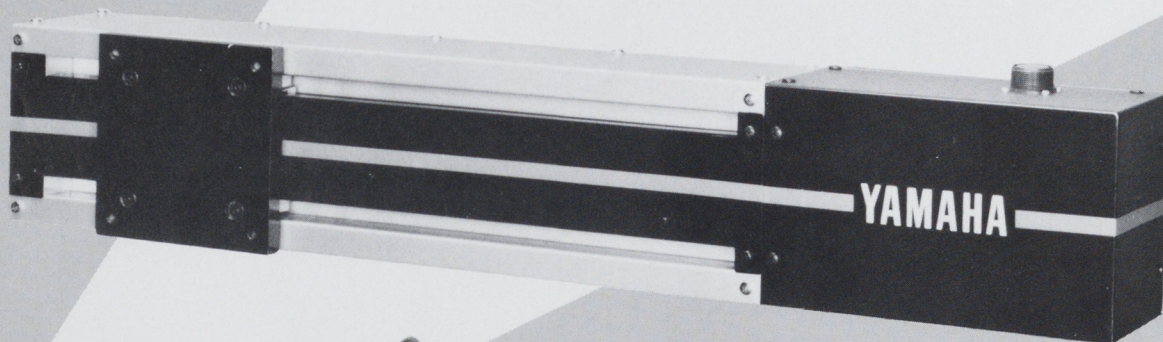
YAMAHA
MODULE

XY ROBOT

MX Yシリーズ



MOVING ARM TYPE



ARM TYPE

組み合わせ自在・小型軽量のモジュールタイプ

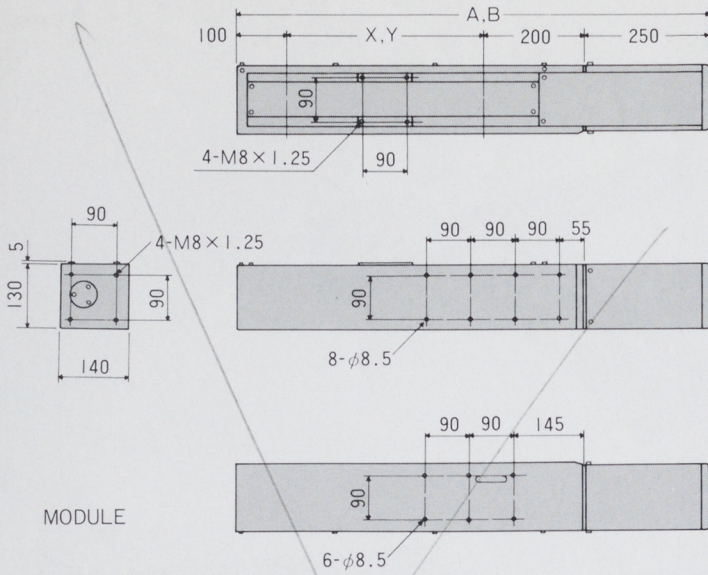
特長

- 組み合わせ自在・小型軽量のモジュールタイプで、広範な用途に使用できます。
- パワフルで高速、10kgの負荷を1 m/secで搬送します。
- 作業内容の変更、レイアウト変更への対応が自在で導入期間の短縮が図れます。

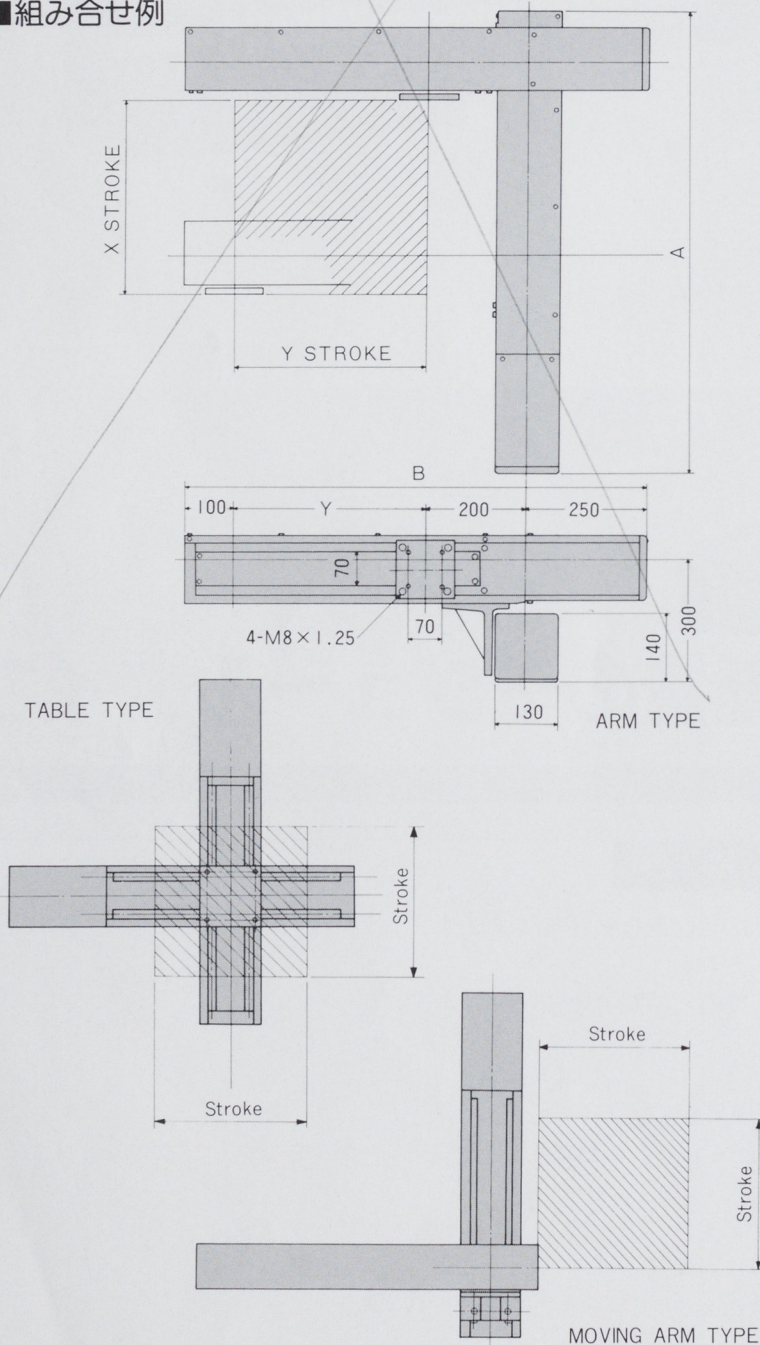
● 使い易い機能

- プログラム言語は BASIC に似たロボット言語を採用しています。
- プログラミングパネル及び CRT が標準で装備されており、いつでもプログラミング、モニタリングできます。
- メモリーの外部保存も可能です。
- ホストコンピューターとの交信の為にインターフェイス (RS232C) が標準装備されています。
- 動作エリアは、トラベルリミット (ソフト) で自由に設定できます。
- 悪環境で使用するコントローラには間接空冷のできる冷却ユニットがつけられます。

■外觀図



■組み合せ例



型 式	X	Y	A	B
MX Y2040	200	400	750	950
MX Y4020	400	200	950	750
MX Y4040	400	400	950	950
MX Y6020	600	200	1150	750
MX Y6040	600	400	1150	950

※AとBの位は任意に組合せが可能です。(単位mm)

■基本仕様

●ロボット本体(MXYシリーズ)

動作範囲……………左図参照

最大速度……………1 m/sec (合成1.4 m/s)

位置くり返し精度……………±0.05mm

可搬重量……………10kg

重 量……………MX Y2020 45kg

MX Y4040 52kg

MX Y6040 57kg

●ロボット制御システム(RCS40)

制御方式……………PTP制御、CP制御

制御軸数……………同時2軸 (同時3軸、4軸も可能)

位置制御……………セミクローズドループ方式

駆 動……………DCサーボモータ

補間機能……………直線補間

教示方法……………キーイン及びティーチング
プレイバック (ティーチング時直交移動)

記憶方式……………ICメモリー (バッテリーバックアップ)

記憶容量……………最大約1000ポイント

外部入力信号……………8点(32点迄拡張可能)

外部出力信号……………8点(24点迄 //)

外部インターフェイス……………RS232C (2CH)

1CH—パルスカセットとプリンター専用
2CH—ホストCPU等との通信

タイマー機能……………0—9.9sec

シフト機能……………原点シフトおよび座標シフト

保護機能……………ウォッチドッグタイマー、ソフトリミットとハードリミットの2重暴走防止

電 源……………AC100V又は200V単相
50/60Hz

制御盤寸法…………… $\left\{ \begin{array}{l} A: 530(W) \times 1100(H) \times 480(D) \text{mm} \\ B: 325(W) \times 615(H) \times 410(D) \text{mm} \end{array} \right.$

■オプション仕様

ティーチングボックス……………ティーチング用

附 加 軸……………R軸 (DCサーボモーター)

36°

Z軸エアシリンダー

10~200mm

Z軸DCサーボモーター

150mm, 250mm/s

補助記憶……………パルスカセット (128Kバイト)

付 プリンター付

間接冷却ユニット……………標準コントローラーに追加するだけの冷却ユニット

ペンダント型操作ボックス……………標準コントローラーのパネルを分離して容易にペンダント化

●単軸での販売も行っております。

※この仕様は、改良のため予告なしに変更することがあります。

(特許申請中)



YAMAHA

ヤマハ発動機株式会社

IM事業部

〒434 静岡県浜北市中条1280

TEL (05358) 7-1111

RIFAX (05358) 6-1034