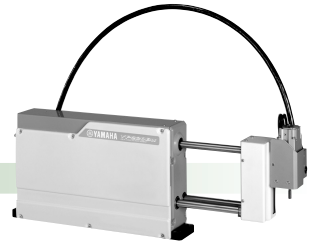


YP220BXR 3轴



订购型号

YP220BXR

机器人主机	电缆长度
	3L: 3.5m
	5L: 5m
	10L: 10m

RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份电池
--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240S

适用控制器	支持CE标准	扩展I/O	网络选项	iVY系统	夹持器	电池
-------	--------	-------	------	-------	-----	----

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

基本规格

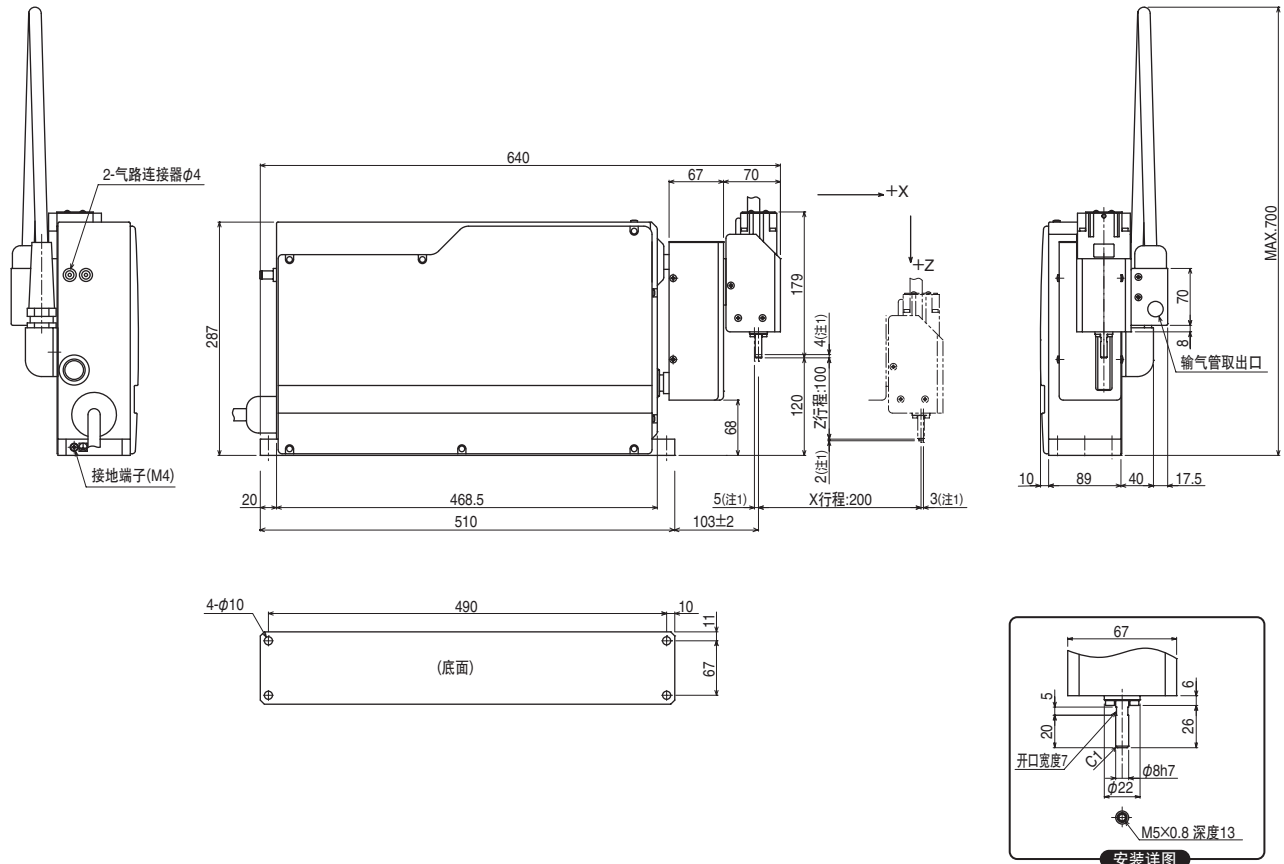
	X轴	Z轴	R轴
马达输出 AC	200 W	200 W	60 W
重复定位精度*1	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.1 mm
驱动方式	同步带	同步带	减速器
减速比	相当于导程24 mm	相当于导程20 mm	1/18
最高速度*2	1440 mm/sec	1200 mm/sec	1000 °/sec
动作范围	200 mm	100 mm	±180 °
周期时间	0.62 sec*3		
最大搬运重量	1 kg		
R轴容许惯性力矩	0.00098 kgm ² [0.01 kgfcm ²]		
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m, 10 m		
主机重量	19 kg		

*1. 单方向的重复定位精度。残留震动整定值 (根据负载、行程变动)。
 *2. 移动行程短时, 有时可能无法达到最高速度。
 *3. 上下50mm、前后150mm (拱形量50) 的往返时间 (负载1kg的粗定位拱形移动时)。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

YP220BXR



注1. 表示到限位器的距离。
 注2. YP220BXR的原点复位采用绝对式。
 因此, 必须进行首次 (设置时) 的原点复原, 之后就无需再次进行。

垂直多关节机器人
YA
线性传送桥模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
桥式单轴机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制单元
CONTROLLER INFORMATION
各种信息
2轴
3轴
4轴