

YP220BX 2軸



■ 注文型式

YP220BX -

ロボット本体
ケーブル長
9L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX320-2 -

適用コントローラ / 制御軸数
安全規格
オプションA(OP.A)
オプションB(OP.B)
ビジョンシステム
アプソバッテリー

RCX222 -

適用コントローラ
CE対応
入出力選択1
入出力選択2
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660
RCX222 ▶ P.670

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05 mm	±0.05 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当
最高速度 ^{※2}	1440 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	200 mm	100 mm
サイクルタイム	0.45 sec ^{※3}	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	17 kg	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。

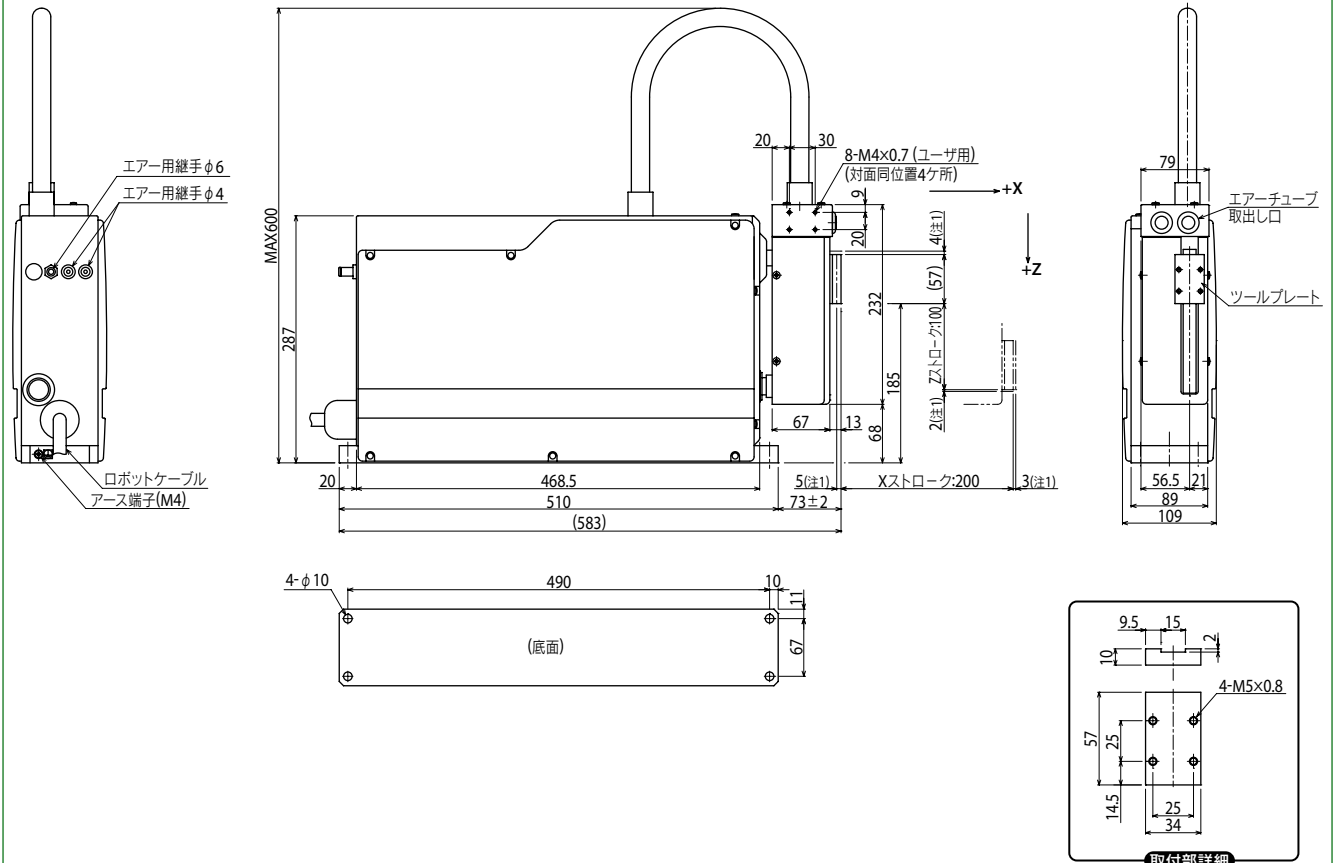
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。

※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX320	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX222		

YP220BX



注1. メカストッパまでの距離です。

注2. YP220BXの原点復帰はアプソリユート方式です。

よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

適用コントローラ

RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670

垂直多関節ロボット
YA
リニア駆動ロボット
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス駆動
Robotity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
リニア単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒック&ブレンス
YP-X
クリーン
CONTROLLER
各種情報
2軸
3軸
4軸