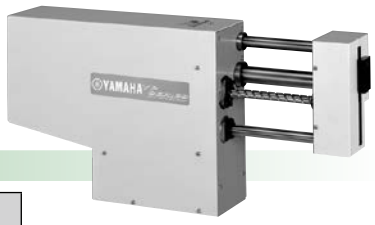
YP320X 2軸



注文型式

YP320X - □ - **RCX320-2** - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体 / ケーブル長（3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m） / 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 / アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.660

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。RCX222▶ P.670

基本仕様

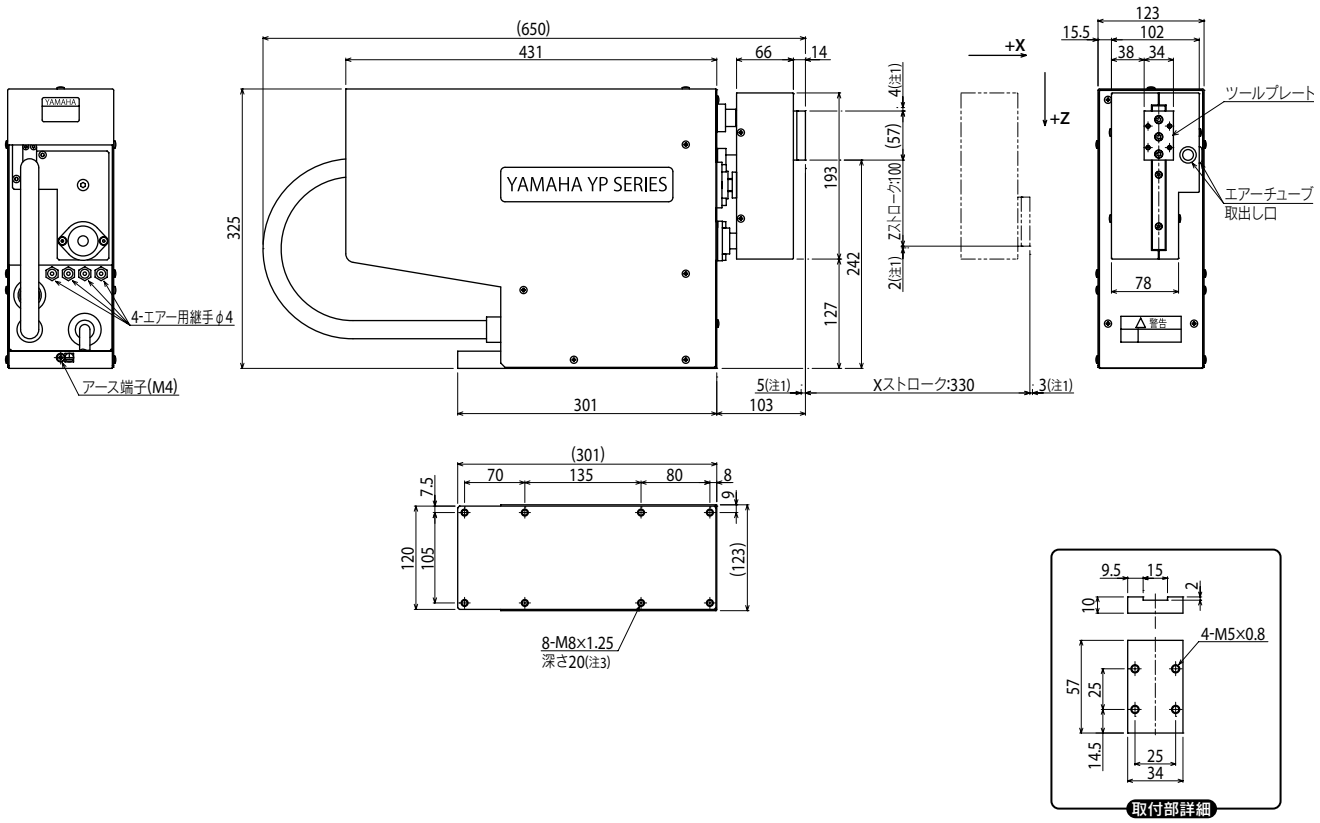
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度※2	1500 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec※3、0.78 sec※4	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m	
本体質量	21 kg	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（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）。
※4. 上下25 mm・前後300 mm（アーチ量 25）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 RCX222	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

YP320X



注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP320Xの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　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。
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

適用コントローラ RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670