

# YP220BXR 3軸



## ■ 注文型式

**YP220BXR** - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

※コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

## ■ 基本仕様

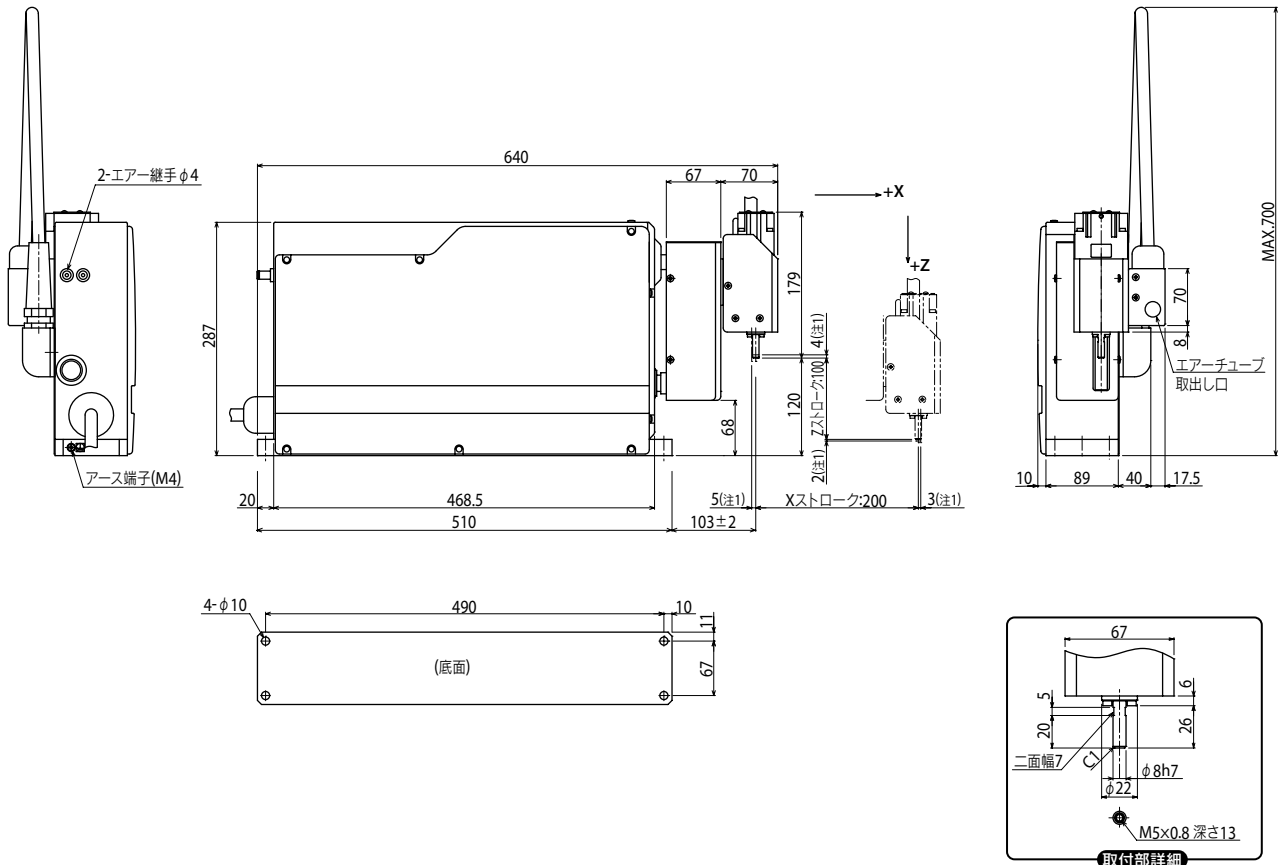
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.1 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	減速機
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当	1/18
最高速度 <sup>※2</sup>	1440 mm/sec	1200 mm/sec	1000° /sec
動作範囲	200 mm	100 mm	±180°
サイクルタイム	0.62 sec <sup>※3</sup>		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm <sup>2</sup> [0.01 kgfcm <sup>2</sup> ]		
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	19 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
RCX340	700	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

## YP220BXR



注1. メカストップまでの距離です。  
 注2. YP220BXR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。

二関節ロボット  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
二関節ロボット  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
二関節ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&ブレンス  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER INFORMATION  
各種情報  
2軸  
3軸  
4軸