

YP220BXR

3軸



■ 注文型式

YP220BXR

ロボット本体

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-3

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)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプ
ン
バッテリ

RCX240S

適用コントローラ

CE対応

拡張I/O

ネットワークオプション

IVシステム

グリッパ

バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

■ 基本仕様

	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC (W)	200	200	60
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (mm)	±0.05	±0.05	±0.1
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	減速器
減速比 (mm)	リード24相当	リード20相当	1/18
最高速度 ^{※2} (XZ: mm/sec) (R: °/sec)	1440	1200	1000
動作範囲 (XZ: mm) (R: °)	200	100	±180
サイクルタイム (sec)	0.62 ^{※3}		
最大可搬質量 (kg)	1		
R軸許容慣性モーメント (kgm ² [kgfcm ²])	0.0098 [0.01]		
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10		
本体質量 (kg)	19		

※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)。

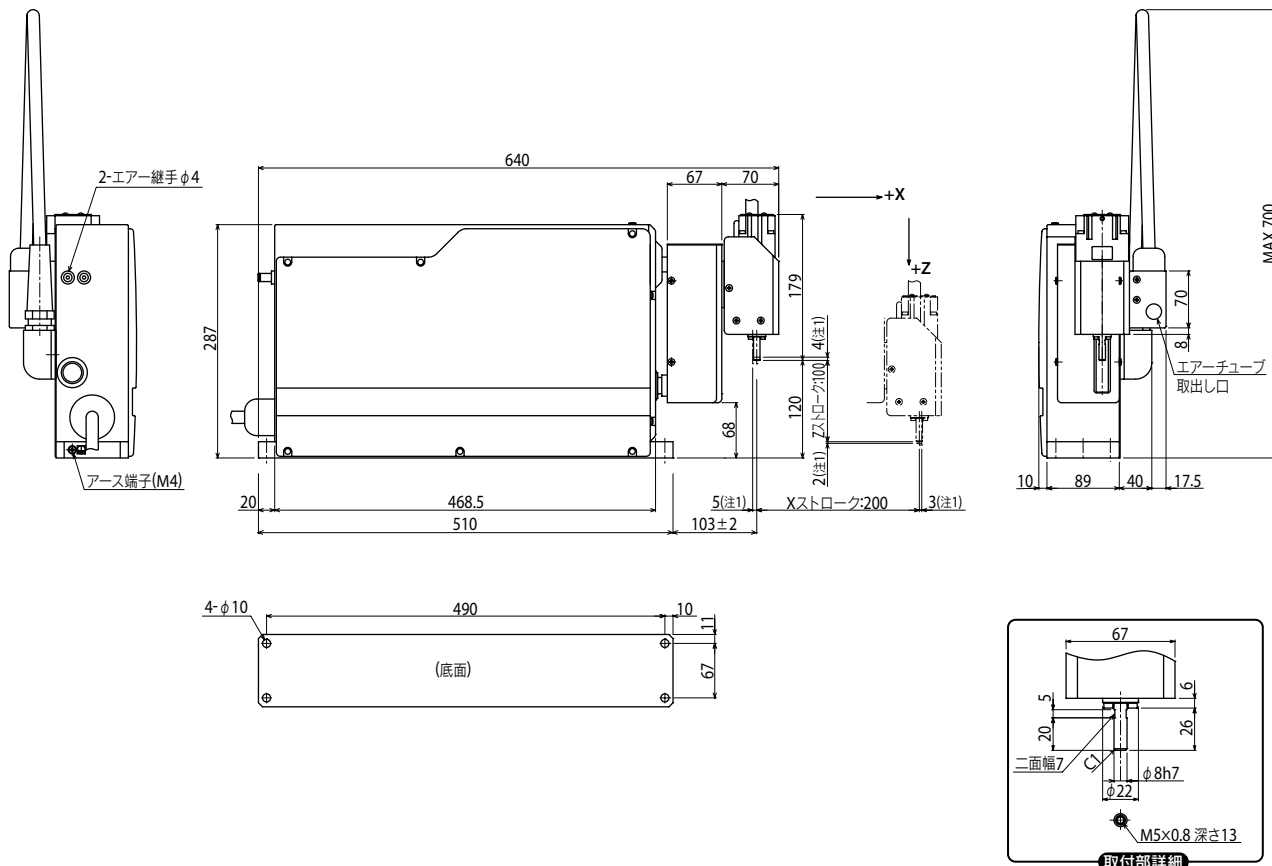
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。

※3. 上下50mm・前後150mm (アーチ量50) の往復時間 (負荷1kgの荒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 RCX240S	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の原点復帰はアプノリユート方式です。

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

RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489