

YP220BX 2軸

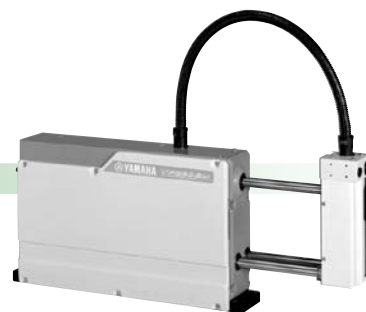
■ 注文型式

YP220BX	RCX222			
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 RCX222	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力選択1 N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※1}
				入出力選択2 無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. マスターのみで対応可能です。

※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。

※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。



■ 基本仕様

	X軸	Z軸
モータ出力 AC (W)	200	200
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (mm)	±0.05	±0.05
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比 (mm)	リード24相当	リード20相当
最高速度 ^{※2} (mm/sec)	1440	1200
動作範囲 (mm)	200	100
サイクルタイム (sec)	0.45 ^{※3}	
最大可搬質量 (kg)	3	
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)	17	

※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)。

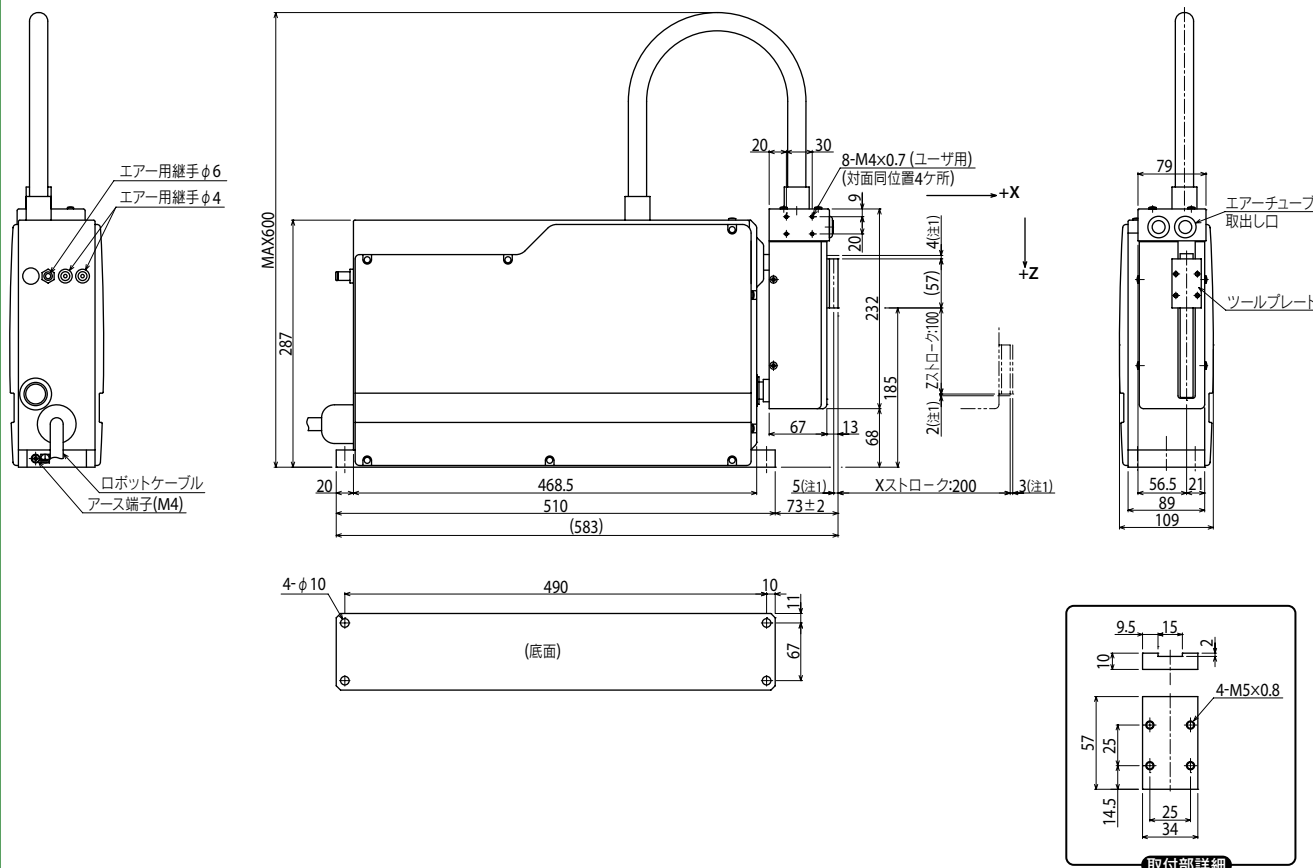
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。

※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
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

YP220BX



注1. メカストップまでの距離です。

注2. YP220BX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。