

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(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	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。RCX320 ▶ **P.626**

■ 基本仕様

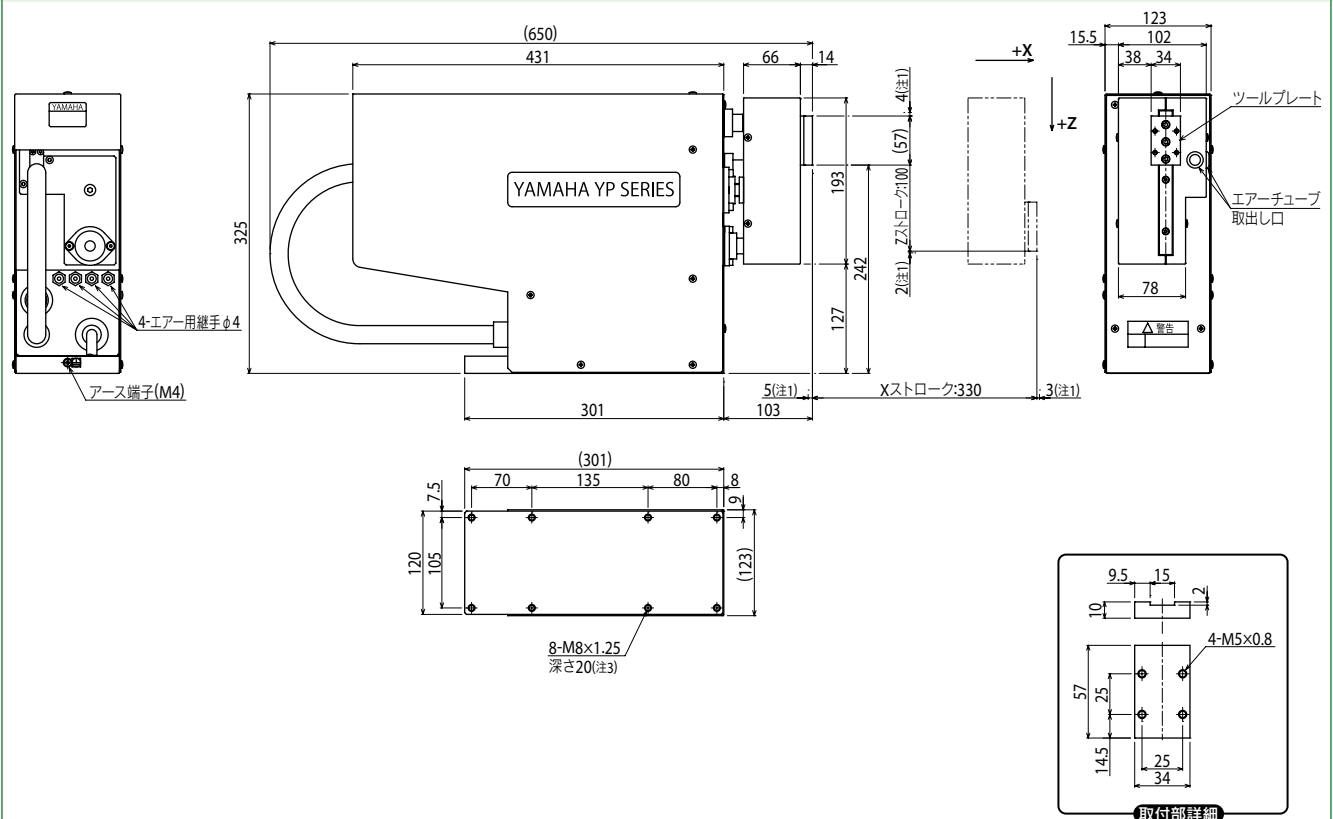
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度*2	1500 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec*3, 0.78 sec*4	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	21 kg	

- ※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)。
- ※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	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. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP320X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。
- 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。