

# YP320XR

3軸



## ■ 注文型式

### YP320XR

ロボット本体

### 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

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.502**

### RCX240S

適用コントローラ

CE対応

拡張IO

ネットワークオプション

IVシステム

クリップ

### BB

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 (XZ: mm) (R:°)	±0.02	±0.05	±0.1
駆動方式	ボールネジ (C7級)	タイミングベルト	減速器
減速比 (mm)	リード20相当	リード25相当	1/18
最高速度*2 (XZ: mm/sec) (R:° /sec)	1500	1500	1000
動作範囲 (XZ: mm) (R:°)	330	100	±180
サイクルタイム (sec)	0.67*3, 0.87*4		
最大可搬質量 (kg)	1		
R軸許容慣性モーメント (kgm <sup>2</sup> [kgfcm <sup>2</sup> ])	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)	23		

\*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。

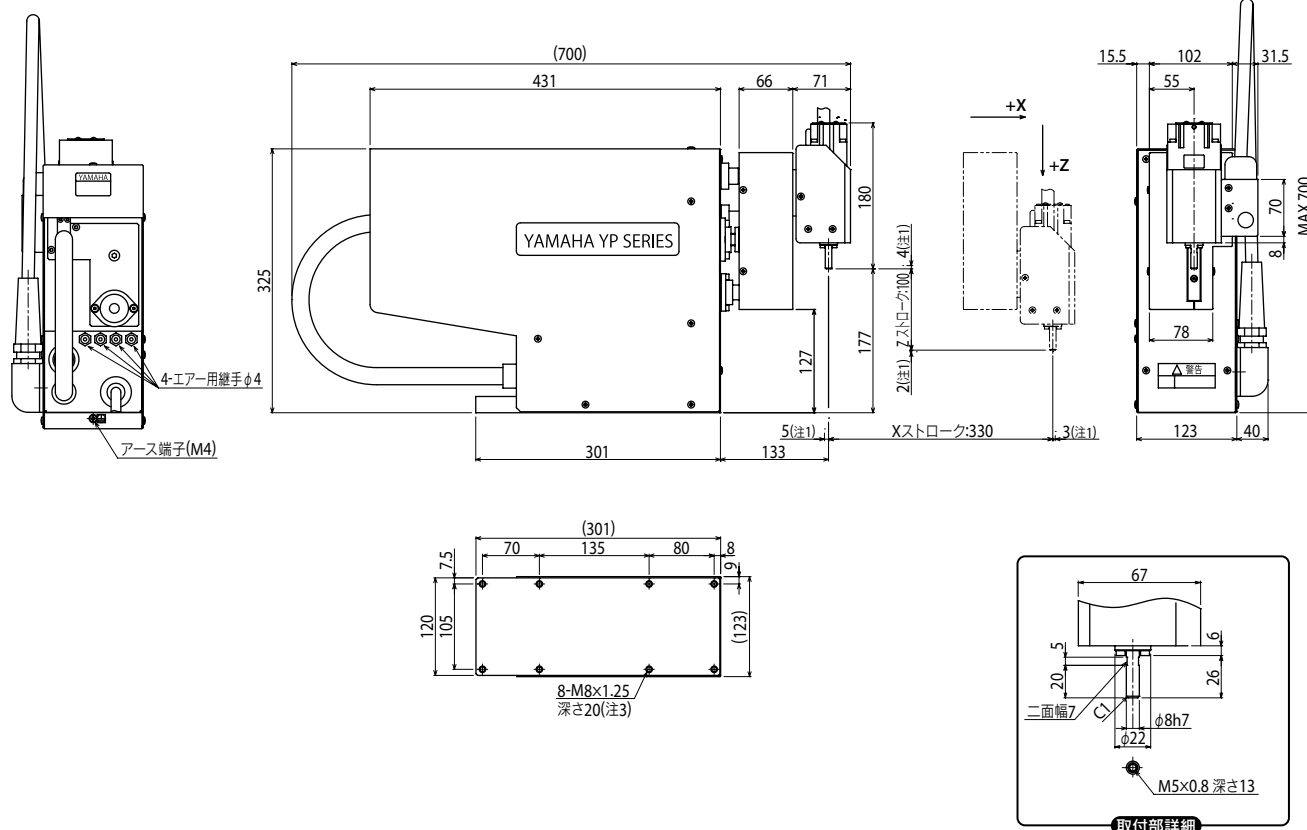
\*3. 上下50mm・前後150mm (アーチ量50) の往復時間 (負荷1kgの荒位置決めアーチモーション時)。

\*4. 上下25mm・前後300mm (アーチ量25) 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

## YP320XR



注1. メカストップまでの距離です。

注2. YP320XR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。