

YP320X 2軸



■ 注文型式

YP320X	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)	±0.02	±0.05
駆動方式	ボールネジ (C7級)	タイミングベルト
減速比 (mm)	リード20相当	リード25相当
最高速度 ^{※2} (mm/sec)	1500	1500
動作範囲 (mm)	330	100
サイクルタイム (sec)	0.57 ^{※3} ・0.78 ^{※4}	
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)	21	

※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。

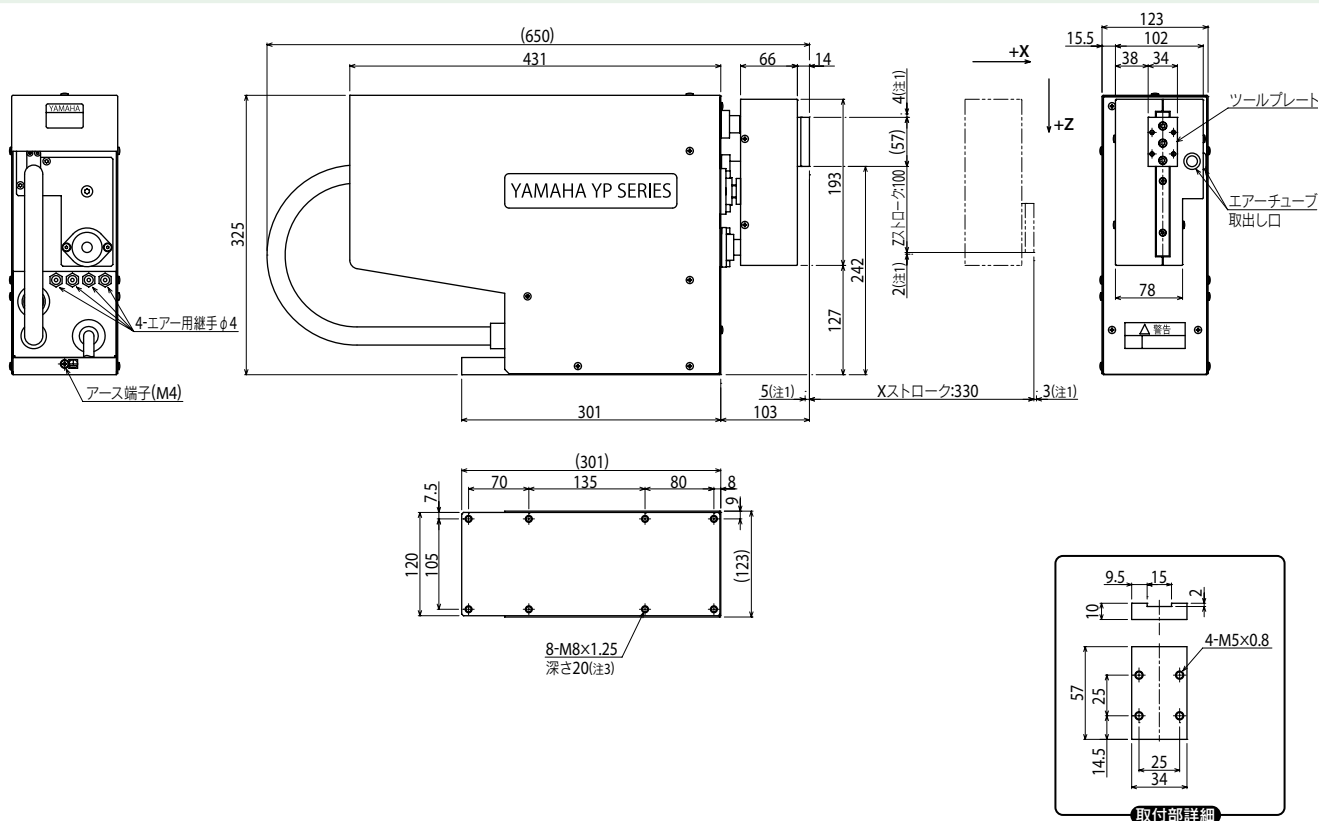
※3. 上下50mm・前後150mm (アーチ量50)の往復時間(負荷1kgの荒位置決めアーチモーション時)。

※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
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

YP320X



注1. メカストップまでの距離です。

注2. YP320Xの原点復帰はアプリアート方式です。
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。