

# YP330X 3軸



## 注文型式

### YP330X

### RCX340-3

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)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	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。RCX340 ▶ **P.636**

## 基本仕様

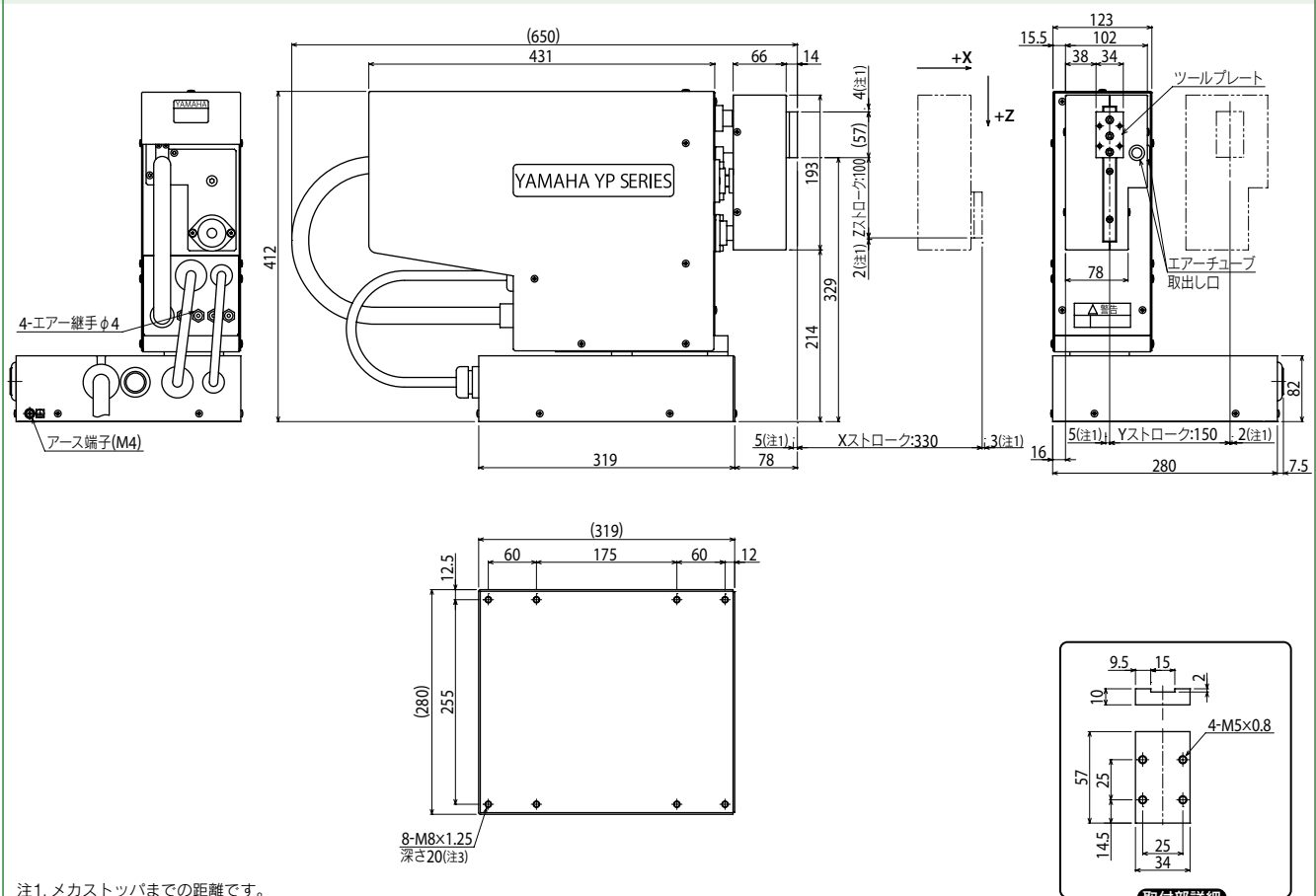
	X軸	Y軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度 <sup>※2</sup>	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec <sup>※3</sup> , 0.78 sec <sup>※4</sup>		
最大可搬質量	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	32 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
RCX340	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

## YP330X



- 注1. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP330Xの原点復帰はアプ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。