

# YP330X 3軸



## 注文型式

### YP330X

ロボット本体

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

### 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) アンプ/バッテリー

### RCX240S

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション IVYシステム グリッパ 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**

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

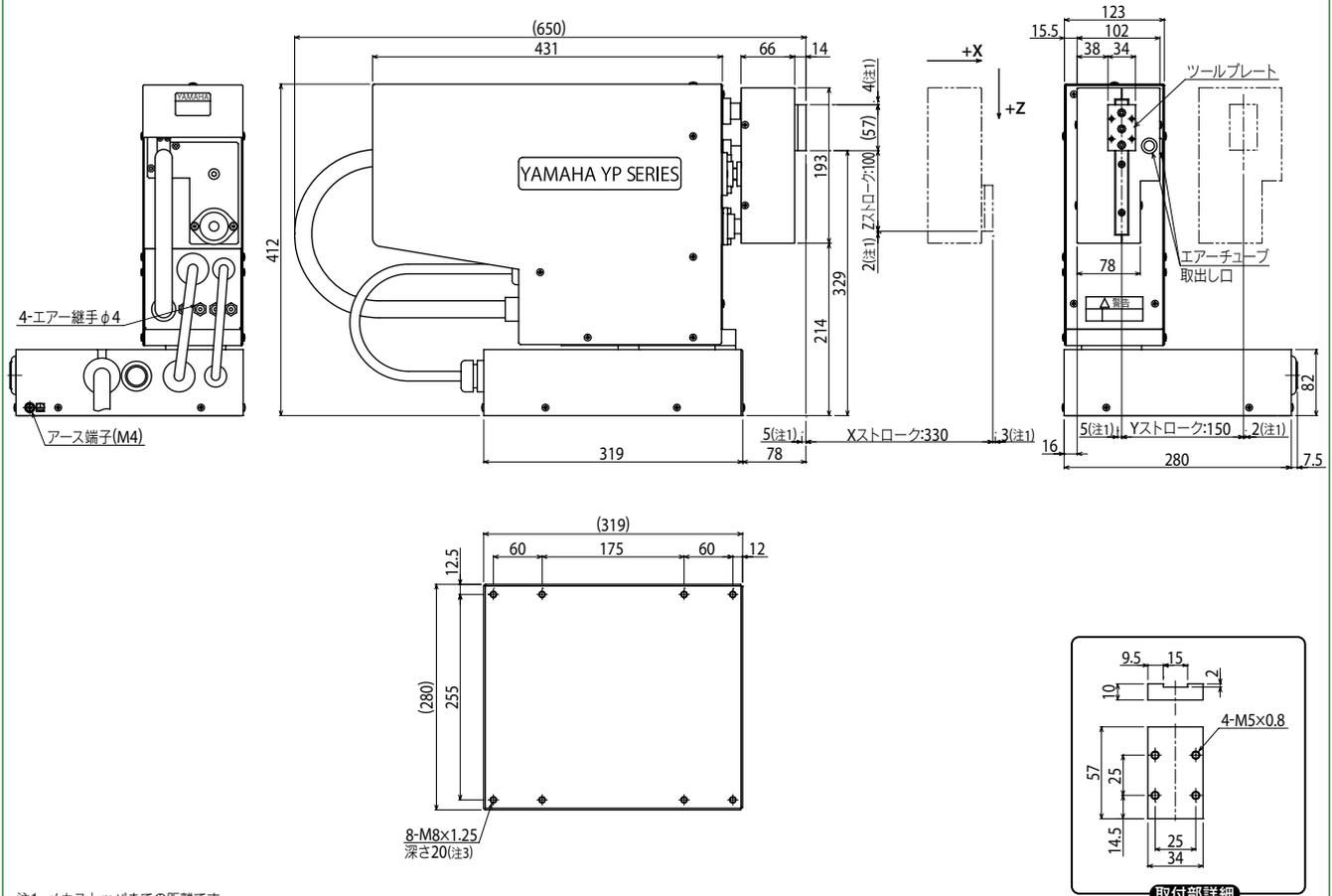
	X軸	Y軸	Z軸
モータ出力 AC (W)	200	200	200
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> (mm)	±0.02	±0.02	±0.05
駆動方式	ボールネジ (C7級)	ボールネジ (C7級)	タイミングベルト
減速比 (mm)	リード20相当	リード20相当	リード25相当
最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	1500	1000	1500
動作範囲 (mm)	330	150	100
サイクルタイム (sec)	0.57 <sup>※3</sup> ・0.78 <sup>※4</sup>		
最大可搬質量 (kg)	3		
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10		
本体質量 (kg)	32		

※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

## 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。

適用コントローラ

**RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489**