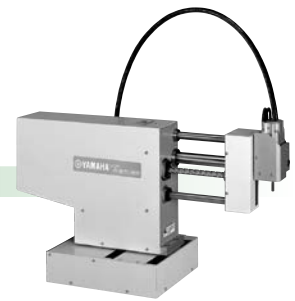


YP340X 4軸



■ 注文型式

YP340X

RCX340-4

| | | | | | | | | | |
|--------|--------------------------------------|-------------------|------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|----------|
| 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) | アプソリュートリ |
|--------|--------------------------------------|-------------------|------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|----------|

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

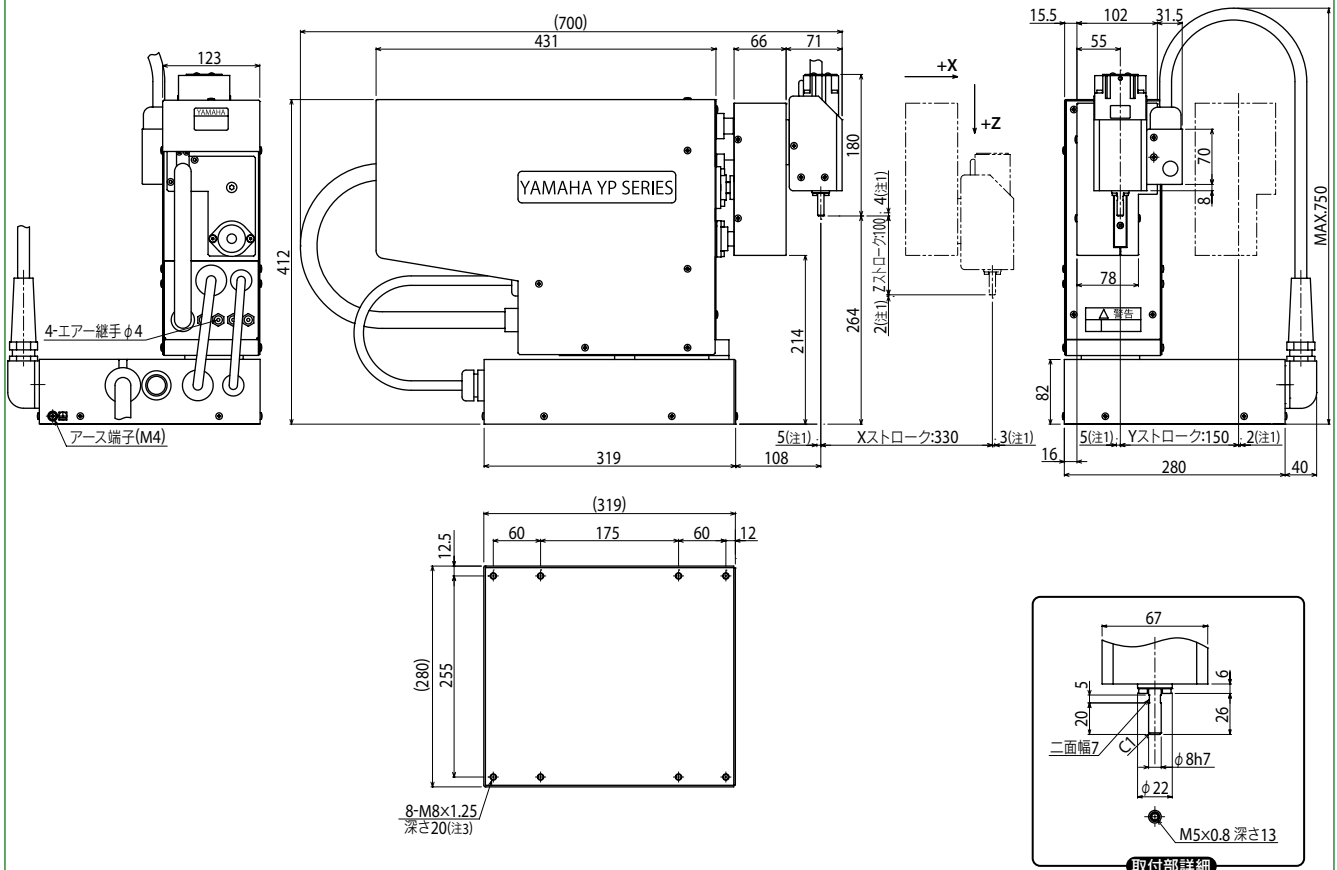
| | X軸 | Y軸 | Z軸 | R軸 |
|--------------|---|-------------|-------------|-------------|
| モータ出力 AC | 200 W | 200 W | 200 W | 60 W |
| 繰り返し位置決め精度*1 | ±0.02 mm | ±0.02 mm | ±0.05 mm | ±0.1 ° |
| 駆動方式 | ボールネジφ15 | ボールネジφ15 | タイミングベルト | 減速機 |
| 減速比 | リード20 mm相当 | リード20 mm相当 | リード25 mm相当 | 1/18 |
| 最高速度*2 | 1500 mm/sec | 1000 mm/sec | 1500 mm/sec | 1000 ° /sec |
| 動作範囲 | 330 mm | 150 mm | 100 mm | ±180 ° |
| サイクルタイム | 0.67 sec*3、0.87 sec*4 | | | |
| 最大可搬質量 | 1 kg | | | |
| R軸許容慣性モーメント | 0.00098 kgm ² [0.01 kgfcm ²] | | | |
| 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 | 34 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 | 800 | 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 |

YP340X



注1. メカストップまでの距離です。
 注2. YP340X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。