

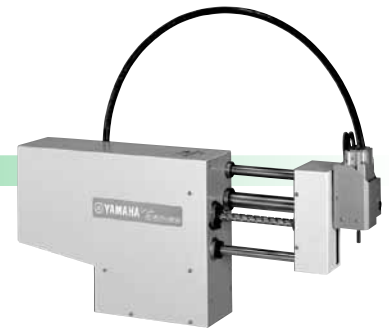
YP320XR 3 轴

订购型号

YP320XR - **RCX240S** - **BB**

机器人主机	电缆长度 3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器	支持 CE 标准 未填写: 标准 E: CE 规格	扩展 I/O ^{※1} N.P: 标准 I/O 16/8 N1.P1: 40/24 点 N2.P2: 64/40 点 N3.P3: 88/56 点 N4.P4: 112/72 点	网络选项 未填写: 无 CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※2}	电池 BB: 4 个
-------	---------------------------------------------	-------	---------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。



基本规格

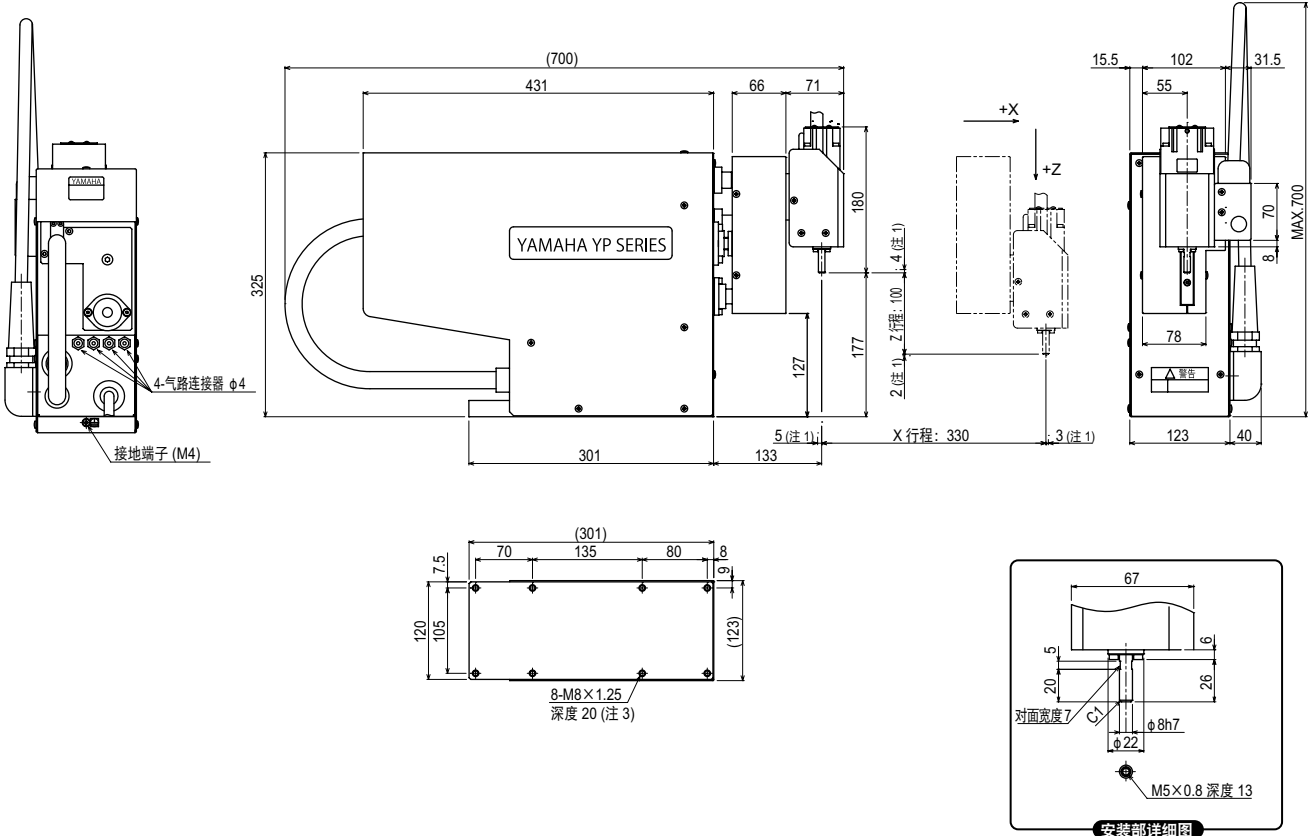
	X 轴	Z 轴	R 轴
马达输出 AC (W)	200	200	60
反复定位精度 ^{※1} (XZ: mm)(R: °)	±0.02	±0.05	±0.1
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	同步带	减速器
减速比 (mm)	相当于导距 20	相当于导距 25	1/18
最高速度 ^{※2} (XZ: mm/sec)(R: °/sec)	1500	1500	1000
动作范围 (XZ: mm)(R: °)	330	100	±180
周期时间 (sec)	0.67 ^{※3} - 0.87 ^{※4}		
最大搬运重量 (kg)	1		
R 轴允许惯性力矩 (kgm ² [kgfcm ²])	0.0098 [0.01]		
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10		
主机重量 (kg)	23		

※1. 单方向的反复定位精度。残留震动稳定值 (根据负载、行程变动)。
※2. 如果移动行程较短, 有时不能达到最高速度。
※3. 上下 50mm、前后 150mm (弯曲量 50) 的往返时间 (负载 1kg 的粗定位移动时)。
※4. 上下 25mm、前后 300mm (弯曲量 25) 的往返时间 (负载 1kg 的粗定位移动时)。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	700	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YP320XR



注1. 到达限位器的距离。
注2. YP320XR 的原点复位采用绝对式。
因此, 必须进行首次 (设置时) 的原点复原, 之后就无需再次进行。
注3. 不可使用超过机器人底板厚度 20mm 长度的螺栓。

APPLICATION 应用机型
TRANSEVO 小型单轴机器人
FLIP-X 单轴机器人
PHASER 线性单轴机器人
XY-X 直交机器人
YK-XG 水平多关节机器人
拾放机器人
CLEAN 洁净型机器人
CONTROLLER INFORMATION 控制信息
2 轴
3 轴
4 轴