

YP-X
Series

拾放型机器人

最适合小部件的拾放作业！
定位通过伺服控制，无须微调

2 轴



YP220BX/YP320X

3 轴



YP220BRX/YP320XR/YP330X

4 轴

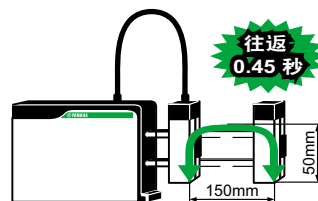


YP340X

YP-X 的特点

1 高速

通过标准周期时间 0.45sec (上下 50mm、前后 150mm、弯曲量 50、负载 1kg 时的 YP220BX) 的超高速拾放动作，大幅提高生产效率。在轴移动中的任何位置均可输出使外部设备 ON/OFF 的信号，进一步缩短了实际生产周期时间。



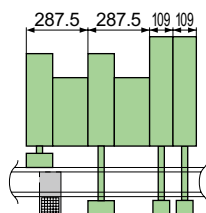
2 小巧

全长 109mm (YP220BX) 的小巧尺寸，可简化和缩小生产线。采用活动臂结构，对周围影响小，可节省空间。

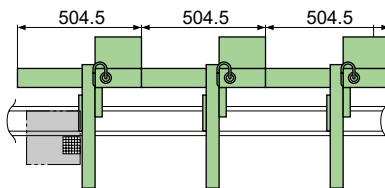
机器人结构比较参考示例

将 YP-X 系列与本公司直交/水平多关节机器人的生产线结构的占用空间相比较，可以看出其小巧性能。

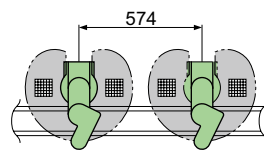
●使用能发挥节省空间特性的拾放型机器人的生产线



●使用本公司小型直交型机器人 PXYx 的生产线
X 轴行程: 250mm
Y 轴行程: 250mm



●使用本公司小型水平多关节机器人 YK250X 的生产线



3 高精度

具有优异的高速性能的同时，还具有反复定位精度为±0.02mm (YP320X、YP320XR、YP330X、YP340X) 的高精度。

4 通用性

雅马哈特有的伺服型，对停止点、动作形式的设定可以自由编程。对于凸轮型难以支持的多品种少量生产，也具有优越性。



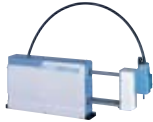



5 完全绝对式

采用完全绝对式，无需进行原点复位动作。

6 丰富的产品系列

从 2 轴到 4 轴共 6 个机型的产品系列。
可根据用途选择。

YP-X 简易选型表

2 轴		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	皮带				
		Z 轴	皮带	3	0.45	YP220BX	P304
		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	滚珠螺杆				
		Z 轴	皮带	3	0.57	YP320X	P305
3 轴		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	皮带				
		Z 轴	皮带				
		R 轴	旋转轴	1	0.62	YP220BXR	P306
		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	滚珠螺杆				
		Z 轴	皮带				
		R 轴	旋转轴	1	0.67	YP320XR	P307
4 轴		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	滚珠螺杆				
		Y 轴	滚珠螺杆				
		Z 轴	皮带	3	0.57	YP330X	P308
		结构		最大搬运重量 (kg)	周期时间 (sec)	机器人型号	页码
		X 轴	滚珠螺杆				
		Y 轴	滚珠螺杆				
		Z 轴	皮带				
		R 轴	旋转轴	1	0.67	YP340X	P309