

YP320X 2轴



订购型号

YP320X	RCX222				
机器人主机	电缆长度	适用控制器	支持CE标准	输入输出选择1	输入输出选择2
	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	空白:标准 E:CE规格	N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※1}	空白:无 N1:OP.DIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OP.DIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

- ※1. 仅适用于主轴。
- ※2. CE规格时,不能选择NPN。
- ※3. 只有输入输出选择1,并且选择CC或DN或PB时,输入输出选择2才可选择EN。

基本规格

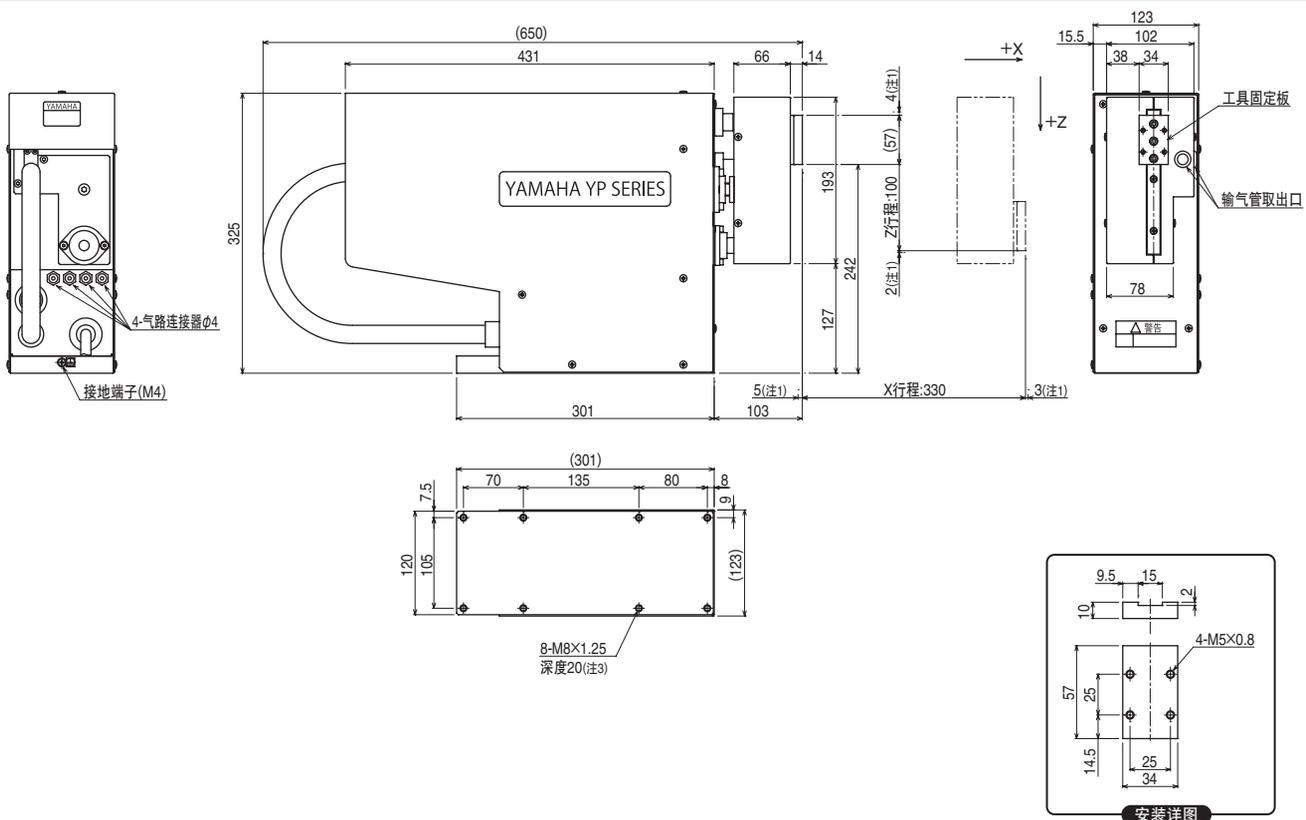
	X轴	Z轴
马达输出 AC	200 W	200 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.05 mm
驱动方式	滚珠丝杆(C7级)	同步带
减速比	相当于导程20 mm	相当于导程25 mm
最高速度 ^{※2}	1500 mm/sec	1500 mm/sec
动作范围	330 mm	100 mm
周期时间	0.57 sec ^{※3} 、0.78 sec ^{※4}	
最大搬运重量	3 kg	
机器人电缆长度	标准:3.5 m 选配:5 m、10 m	
主机重量	21 kg	

- ※1. 单方向的重复定位精度。残留震动整定值(根据负载、行程变动)。
- ※2. 移动行程短时,有时可能无法达到最高速度。
- ※3. 上下50mm、前后150mm(拱形量50)的往返时间(负载1kg的粗定位拱形移动时)。
- ※4. 上下25mm、前后300mm(拱形量25)的往返时间(负载1kg的粗定位拱形移动时)。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX222	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

YP320X



- 注1. 表示到限位器的距离。
- 注2. YP320X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。