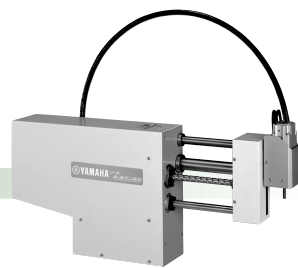


# YP320XR 3轴



## 订购型号

### YP320XR

### RCX340-3

适用控制器 / 控制轴数 | 安全标准 | 选配件A (OP.A) | 选配件B (OP.B) | 选配件C (OP.C) | 选配件D (OP.D) | 选配件E (OP.E) | 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

### RCX240S

适用控制器 | 支持CE标准 | 扩展I/O | 网络选项 | iVY系统 | 夹持器 | 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

## 基本规格

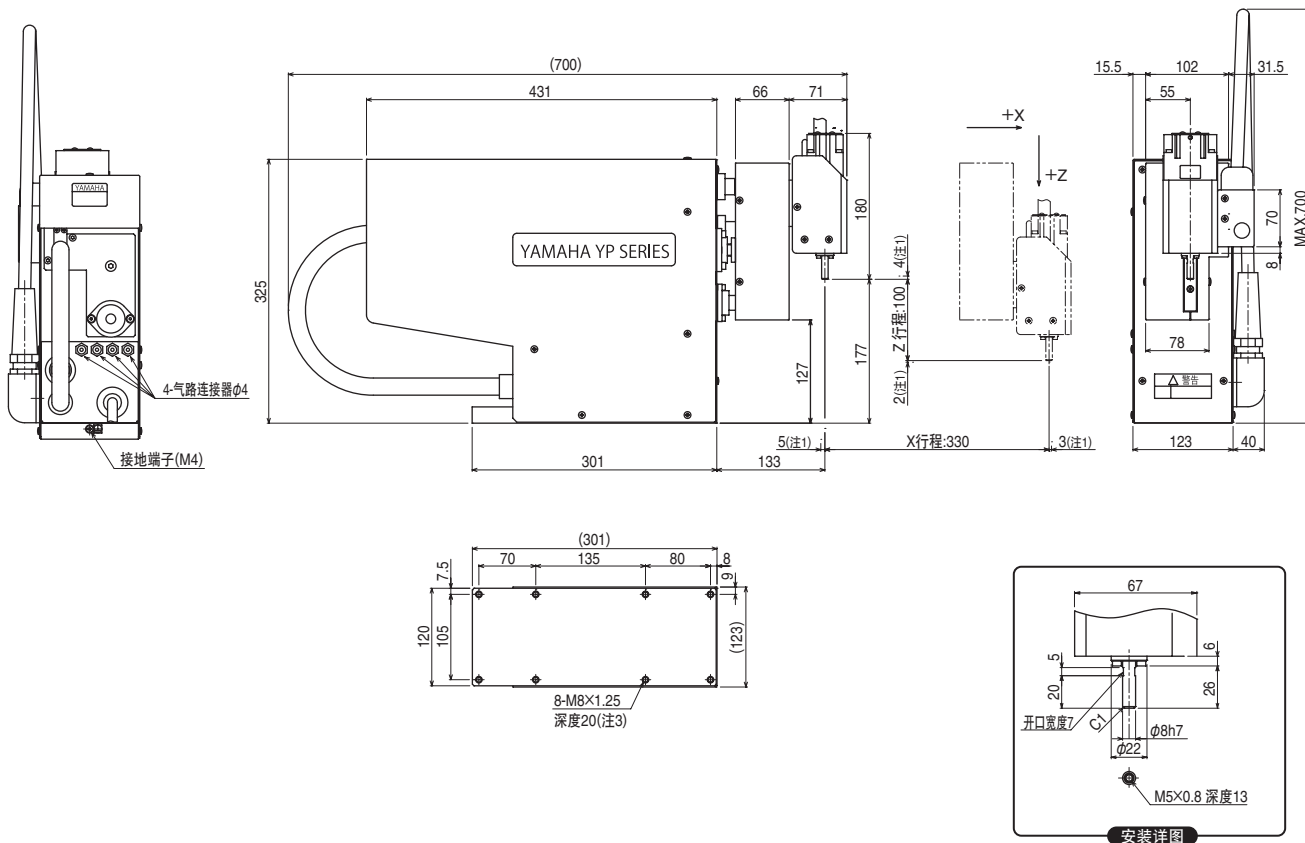
	X轴	Z轴	R轴
马达输出 AC	200 W	200 W	60 W
重复定位精度*1	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1°
驱动方式	滚珠丝杆 (C7级)	同步带	减速器
减速比	相当于导程20 mm	相当于导程25 mm	1/18
最高速度*2	1500 mm/sec	1500 mm/sec	1000°/sec
动作范围	330 mm	100 mm	±180°
周期时间	0.67 sec*3, 0.87 sec*4		
最大搬运重量	1 kg		
R轴容许惯性力矩	0.00098 kgm <sup>2</sup> [0.01 kgfcm <sup>2</sup> ]		
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m, 10 m		
主机重量	23 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
RCX340 RCX240S	700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

## YP320XR



- 注1. 表示到限位器的距离。
- 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。