

YP330X 3轴



订购型号

YP330X

机器人主机	电缆长度
	3L: 3.5m
	5L: 5m
	10L: 10m

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

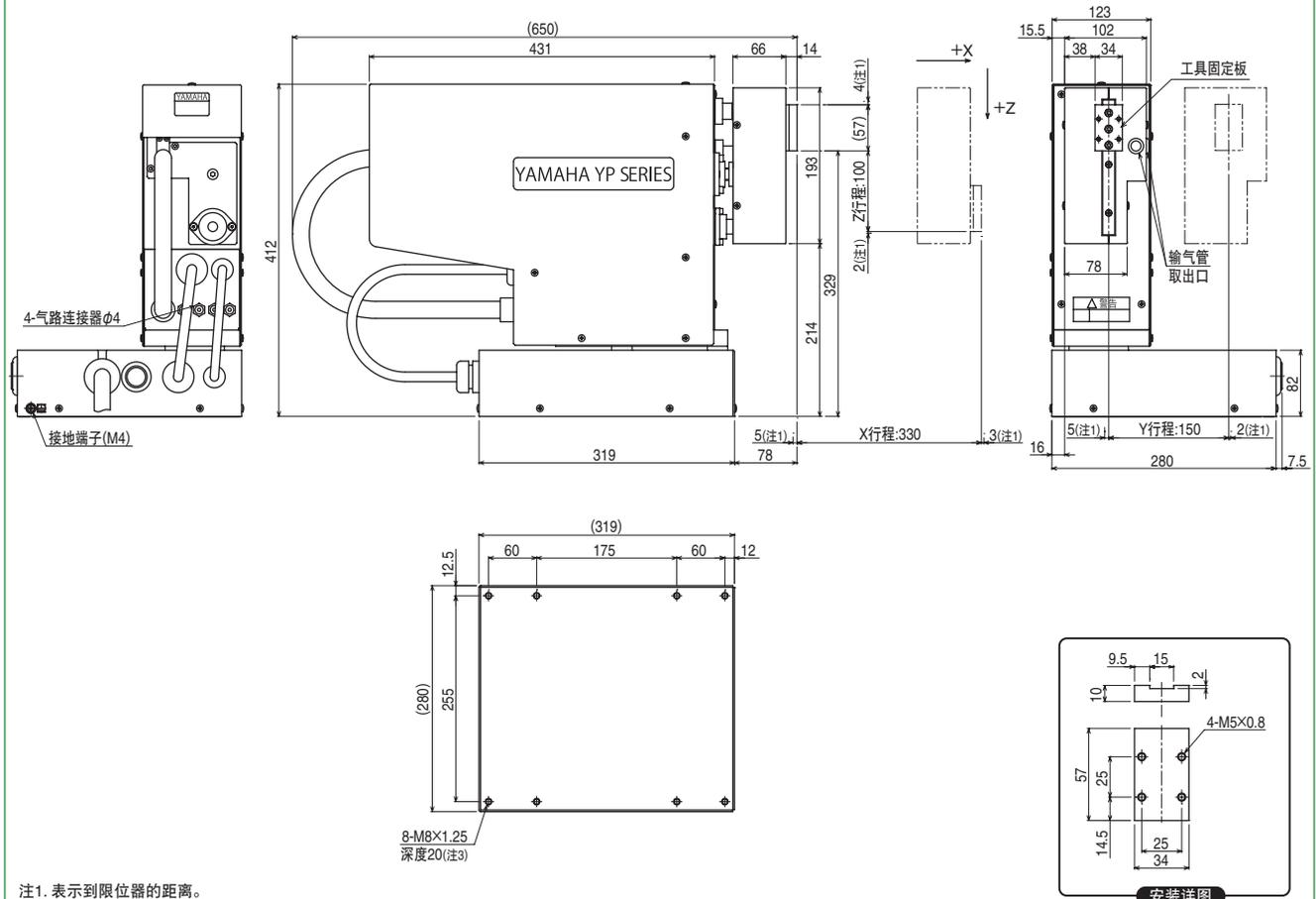
	X轴	Y轴	Z轴
马达输出 AC	200 W	200 W	200 W
重复定位精度*1	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
驱动方式	滚珠丝杆 (C7级)	滚珠丝杆 (C7级)	同步带
减速比	相当于导程20 mm	相当于导程20 mm	相当于导程25 mm
最高速度*2	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec
动作范围	330 mm	150 mm	100 mm
周期时间	0.57 sec*3, 0.78 sec*4		
最大搬运重量	3 kg		
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m, 10 m		
主机重量	32 kg		

- *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

YP330X



- 注1. 表示到限位器的距离。
- 注2. YP330X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。

垂直多关节机器人
YA
线性传动模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拼装型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制单元
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
2轴
3轴
4轴