

YP-X 规格一览表

机型	机型名称	最大可搬运重量(Kg)	周期时间(sec) ^{*1}	结构	动作范围	刊载页
2轴	YP220BX	3	0.45	X轴 皮带 Z轴 皮带	200 mm 100 mm	P.431
	YP320X	3	0.57	X轴 滚珠丝杆 Z轴 皮带	330 mm 100 mm	P.432
3轴	YP220BXR	1	0.62	X轴 皮带	200 mm	P.433
				Z轴 皮带	100 mm	
	YP320XR	1	0.67	R轴 旋转轴	±180°	P.434
				X轴 滚珠丝杆 Z轴 皮带	330 mm 100 mm	
YP330X	3	0.57	R轴 旋转轴	±180°	P.435	
			X轴 滚珠丝杆 Y轴 滚珠丝杆	330 mm 150 mm		
4轴	YP340X	1	0.67	Z轴 皮带	100 mm	P.436
				X轴 滚珠丝杆	330 mm	
				Y轴 滚珠丝杆	150 mm	
				R轴 旋转轴	±180°	

*1. 周期时间是上下50mm、前后150mm(拱形量50)的往返时间(负载1kg的粗定位移动时)。

订购型号说明

雅马哈拾放型机器人 YP-X 系列的订购型号以机械部分和控制器部分连在一起的形式来表示。

《例》

■ 2轴规格

● 机械部分 ▶ YP220BX

- 机器人电缆长度 > 3.5 m

● 控制器部分 ▶ RCX222

- 支持 CE 标准 ▷ 不要
- 输入输出选择1 ▷ NPN
- 输入输出选择2 ▷ 无

● 订购型号

YP220BX-3L-RCX222-N

机械部分		控制器部分			
① 机器人主机	② 电缆长度	③ 适用控制器	④ 支持 CE 标准	⑤ 输入输出选择 1	⑥ 输入输出选择 2
YP220BX YP320X	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX222	空白 标准 E CE规格	N NPN ^{*1} P PNP CC CC-Link DN DeviceNet™ PB PROFIBUS EN Ethernet YC YC-Link ^{*2}	空白 无 N1 OP.DIO 24/16 点(NPN) ^{*1} P1 OP.DIO 24/17 点(PNP) EN Ethernet ^{*3}

*1. CE 规格时，不能选择 NPN。

*2. 仅主机可以支持。

*3. 输入输出选择 1 的情况下，只有选择 CC-Link 或 DeviceNet 或 Profibus 时，在输入输出选择 2 可选择 Ethernet。

■ 3/4轴规格

● 机械部分 ▶ YP340X

- 机器人电缆长度 > 5 m

● 控制器部分 ▶ RCX240S

● 订购型号

YP340X-5L-RCX240S

机械部分		控制器部分
① 机器人主机	② 电缆长度	③ 适用控制器
YP220BXR YP320XR YP330X YP340X	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX240S RCX340

控制器的详情请参阅控制器说明页。

RCX222 ▶ P.526、RCX240S ▶ P.534、RCX340 ▶ P.544

订购型号用语说明

① 机器人主机	请填写机器人主机的型号。
② 电缆长度	可以选择连接机器人和控制器的机器人电缆的长度。 3L : 3.5 m 5L : 5 m 10L : 10 m
③ 适用控制器	2轴规格 : 请选择RCX222。 3/4轴规格 : 请选择RCX240S或RCX340。