

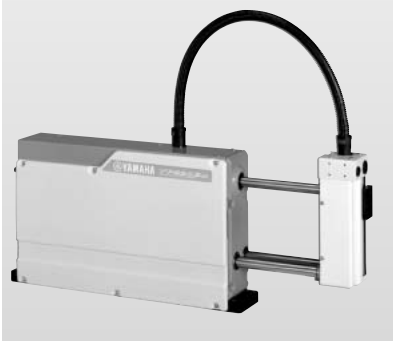
YP220BX 2軸

ベルト駆動のX・Z軸を組合わせたコンパクトな超高速2軸ロボット

標準サイクルタイム 0.45sec の超高速型。

全幅109mm とコンパクトながら、X軸200mm、Z軸100mmの動作エリアを確保。

Z軸ガイド剛性が高く、先端部での可搬質量 3kg を確保。



注文型式

YP220BX - 3L - RCX222 - E - N - N1

ロボット本体 - ケーブル長 - 通用コントローラ - CE対応 - I/F 選択1 - I/F 選択2

3L: 3.5m(標準)
5L: 5m
10L: 10m

コントローラの詳細はヤマハコントローラカタログをご参照ください。

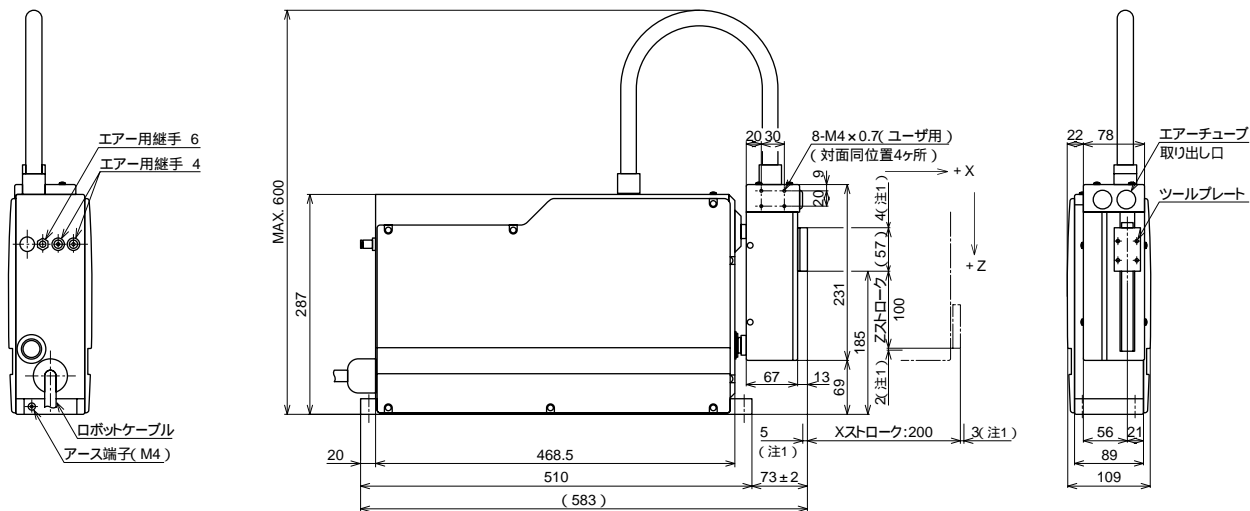
基本仕様

	X軸	Z軸
モータ出力	200W	200W
繰り返し位置決め精度 ¹	±0.05mm	±0.05mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比	リード24mm相当	リード20mm相当
最高速度 ²	1440mm/sec	1200mm/sec
動作範囲	200mm	100mm
サイクルタイム	0.45sec ³	
最大可搬質量	3kg	
ロボットケーブル長	標準:3.5m オプション:5m、10m	
コントローラ / 電源容量	RCX222 / 500VA、DRCX0505 / 500VA、RCX142 / 600VA	
本体質量	17kg	

1: 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。

2: 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。

3: 上下50mm・前後150mm(アーチ量50)の往復時間(負荷1kgの荒位置決めアーチモーション時)。

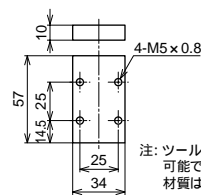


注1: メカストッパまでの距離です。

注2: YP220BXの原点復帰はアブリュート方式です。

よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

取付け部詳細



注: ツールプレートは、着脱可能です。材質はアルミ合金です。