

YP320X 2軸

コストパフォーマンスの高いX・Z軸を組合わせた高速2軸ロボット

標準サイクルタイム 0.57sec の高速型。

動作エリアはX軸330mm、Z軸100mmを確保。

先端部での可搬質量 3kg を確保。
先端軸取付け用の配線・配管が本体とパイプシャフトに内蔵。上方向へのハーネスの飛び出しがなく、小さな空間での設置が可能。



注文型式

YP320X - 3L - RCX222 - E - N - N1

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

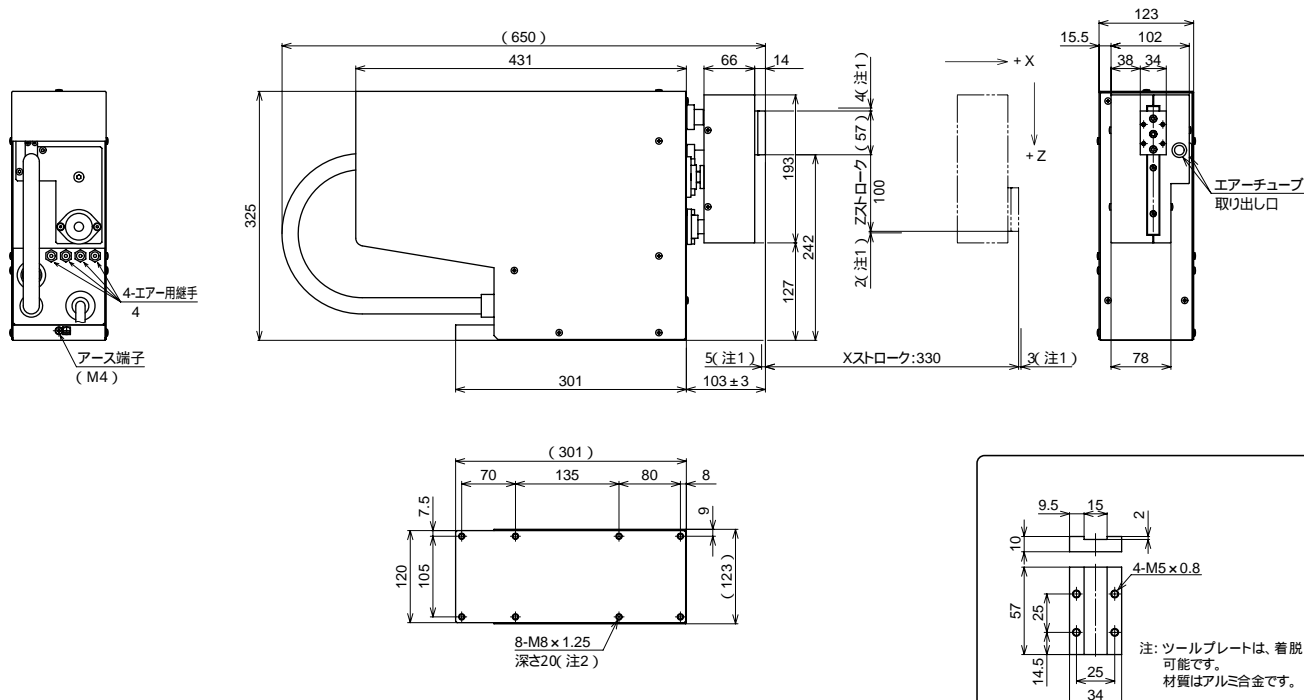
3L: 3.5m(標準)
 5L: 5m
 10L: 10m

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	±0.02mm	±0.05mm
駆動方式	ボールネジ(C7級)	タイミングベルト
減速比	リード20mm	リード25mm相当
最高速度 ²	1500mm/sec	1500mm/sec
動作範囲	330mm	100mm
サイクルタイム	0.57sec ³ 、0.78sec ⁴	
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	21kg	

- 1: 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(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)。
- 4: 上下25mm・前後300mm(アーチ量25)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: メカストップまでの距離です。
- 注2: ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。
- 注3: YP320Xの原点復帰はアブソリュート方式です。
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