

# YP320XR 3軸

## YP320Xに回転用R軸をプラスした高速3軸ロボット

標準サイクルタイム 0.67<sup>3</sup>sec の高速型。

動作エリアはX軸330mm、Z軸100mmを確保。さらに回転用R軸の付加により作業の自由度もアップ。先端部での可搬質量1kgを確保。



### 注文型式

YP320XR - 3L - RCX142 - E - N1 - CC - S

ロボット本体

ケーブル長

-3L: 3.5m(標準)  
-5L: 5m  
-10L: 10m

適用コントローラ

CE対応

拡張I/O

ネットワーク

バッテリー

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

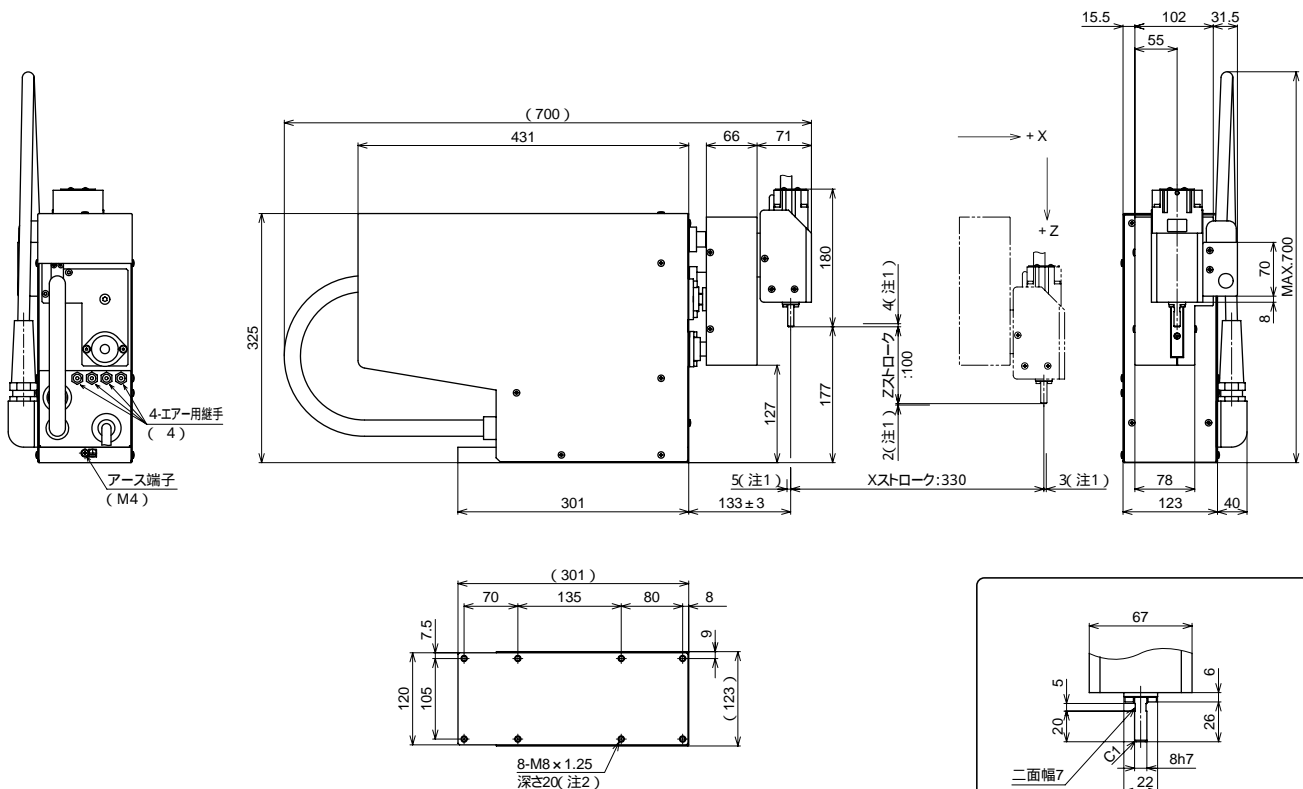
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力	200W	200W	60W
繰返し位置決め精度 <sup>1</sup>	±0.02mm	±0.05mm	±0.1°
駆動方式	ボールネジ(C7級)	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20mm	リード25mm相当	1/18
最高速度 <sup>2</sup>	1500mm/sec	1500mm/sec	1000 <sup>7</sup> sec
動作範囲	330mm	100mm	±180°
サイクルタイム	0.67sec <sup>3</sup> , 0.87sec <sup>4</sup>		
最大可搬質量	1kg		
R軸許容慣性モーメント	0.01kgf・cm・sec <sup>2</sup> (0.0098kgm <sup>2</sup> )		
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	RCX142 / 700VA		
本体質量	23kg		

1: 片振りでの繰返し位置決め精度。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: YP320XRの原点復帰はアソリユート方式です。

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