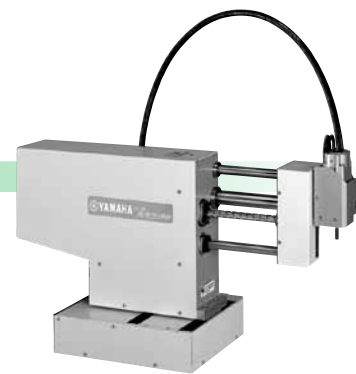


YP340X 4 轴

订购型号

YP340X		RCX240S				BB
机器人主机	电缆长度	适用控制器	支持 CE 标准	扩展 I/O ^{※1}	网络选项	电池
	3L:3.5m (标准)		未填写:标准	N.P.:标准 I/O 16/8	未填写:无	BB:4 个
	5L:5m		E:CE 规格	N1.P1:40/24 点	CC:CC-Link	
	10L:10m			N2.P2:64/40 点	DN:DeviceNet	
				N3.P3:88/56 点	PB:Profibus	
				N4.P4:112/72 点	EN:Ethernet	
					YC:YC-Link ^{※2}	

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。
 ※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。



基本规格

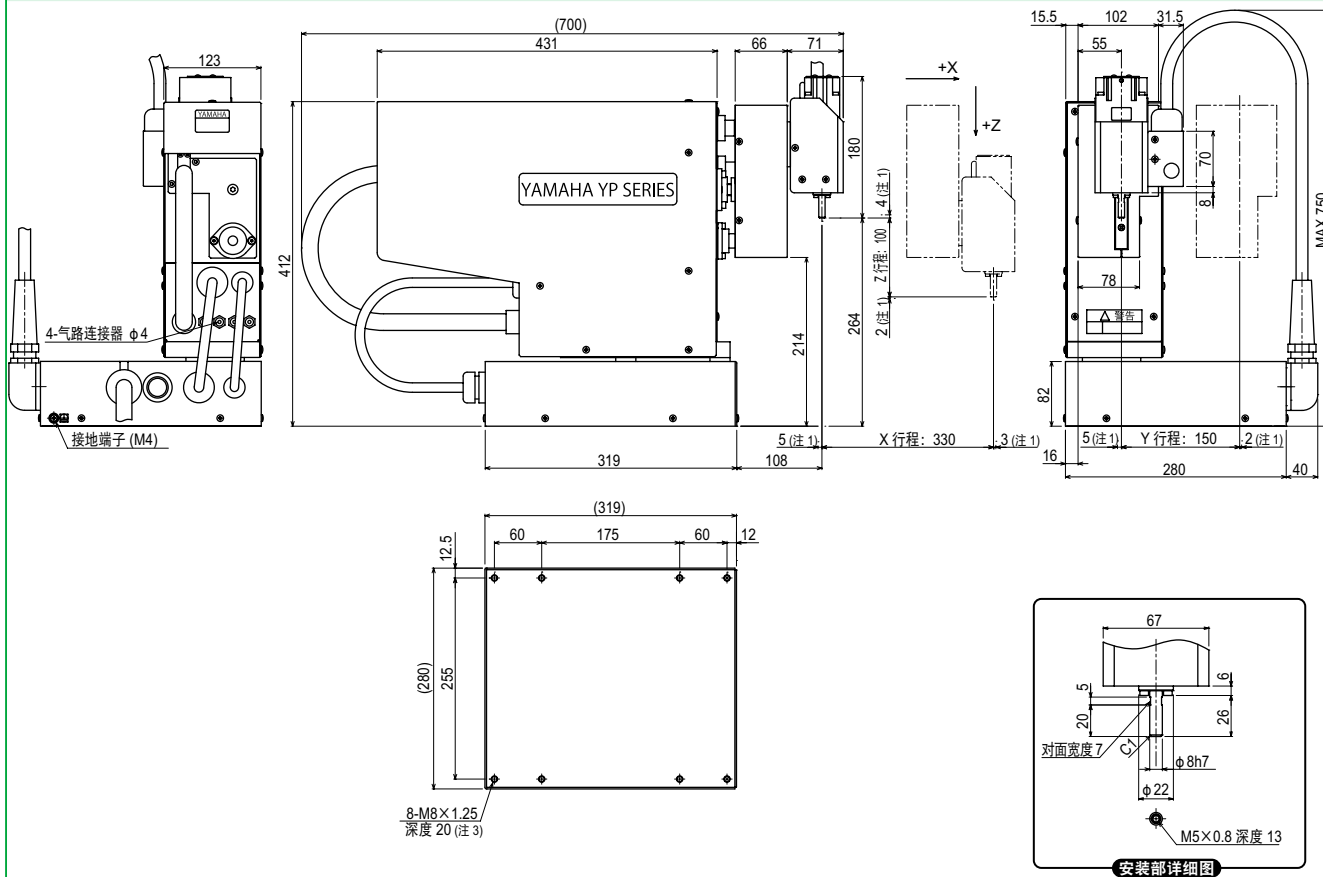
	X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
马达输出 AC (W)	200	200	200	60
反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)	±0.02	±0.02	±0.05	±0.1
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	同步带	减速器
减速比 (mm)	相当于导距 20	相当于导距 20	相当于导距 25	1/18
最高速度 ^{※2} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1500	1000	1500	1000
动作范围 (XYZ: mm) (R: °)	330	150	100	±180
周期时间 (sec)	0.67 ^{※3} 、0.87 ^{※4}			
最大搬运重量 (kg)	1			
R 轴允许惯性力矩 (kgm ² [kgfcm ²])	0.0098 [0.01]			
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg)	34			

※1. 单方向的反复位精度。残留震动稳定值 (根据负载、行程变动)。
 ※2. 如果移动行程较短, 有时不能达到最高速度。
 ※3. 上下 50mm、前后 150mm (弯曲量 50) 的往返时间 (负载 1kg 的粗定位移动时)。
 ※4. 上下 25mm、前后 300mm (弯曲量 25) 的往返时间 (负载 1kg 的粗定位移动时)。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	800	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YP340X



注1. 到达限位器的距离。
 注2. YP340X 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。