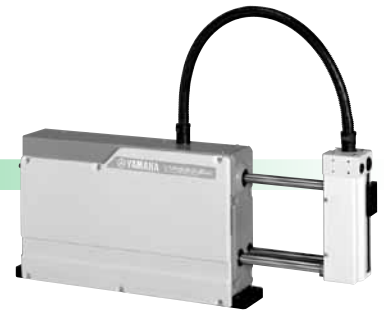


YP220BX

2 轴



订购型号

| | | | | | |
|----------------|-------------------------------------|--------------------|---------------------|--|---|
| YP220BX | | RCX222 | | | |
| 机器人主机 | 电缆长度 | 适用控制器 | 支持 CE 标准 | 输入输出选择 1 | 输入输出选择 2 |
| | 3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m | RCX222 DRCX0505 | 未填写: 标准 E: CE 规格 | N: NPN ^{※2} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet ^{※2,※3} YC: YC-Link ^{※1} | 未填写: 无 N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※2,※3} |

※1. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

※2. CE 规格时, 不能选择 NPN 和 Ethernet。

※3. 输入输出选择 1 的情况下, 只有选择 CC 或 DN 或 PB 时, 输入输出选择 2 可选择 EN。

基本规格

| | X 轴 | Z 轴 |
|-----------------------------|--------------------|----------|
| 马达输出 AC (W) | 200 | 200 |
| 反复定位精度 ^{※1} (mm) | ±0.05 | ±0.05 |
| 驱动方式 | 同步带 | 同步带 |
| 减速比 (mm) | 相当于导距 24 | 相当于导距 20 |
| 最高速度 ^{※2} (mm/sec) | 1440 | 1200 |
| 动作范围 (mm) | 200 | 100 |
| 周期时间 (sec) | 0.45 ^{※3} | |
| 最大搬运重量 (kg) | 3 | |
| 机器人电缆长度 (m) | 标准: 3.5 选配: 5, 10 | |
| 主机重量 (kg) | 17 | |

※1. 单方向的反复定位精度。残留震动定值 (根据负载、行程变动)。

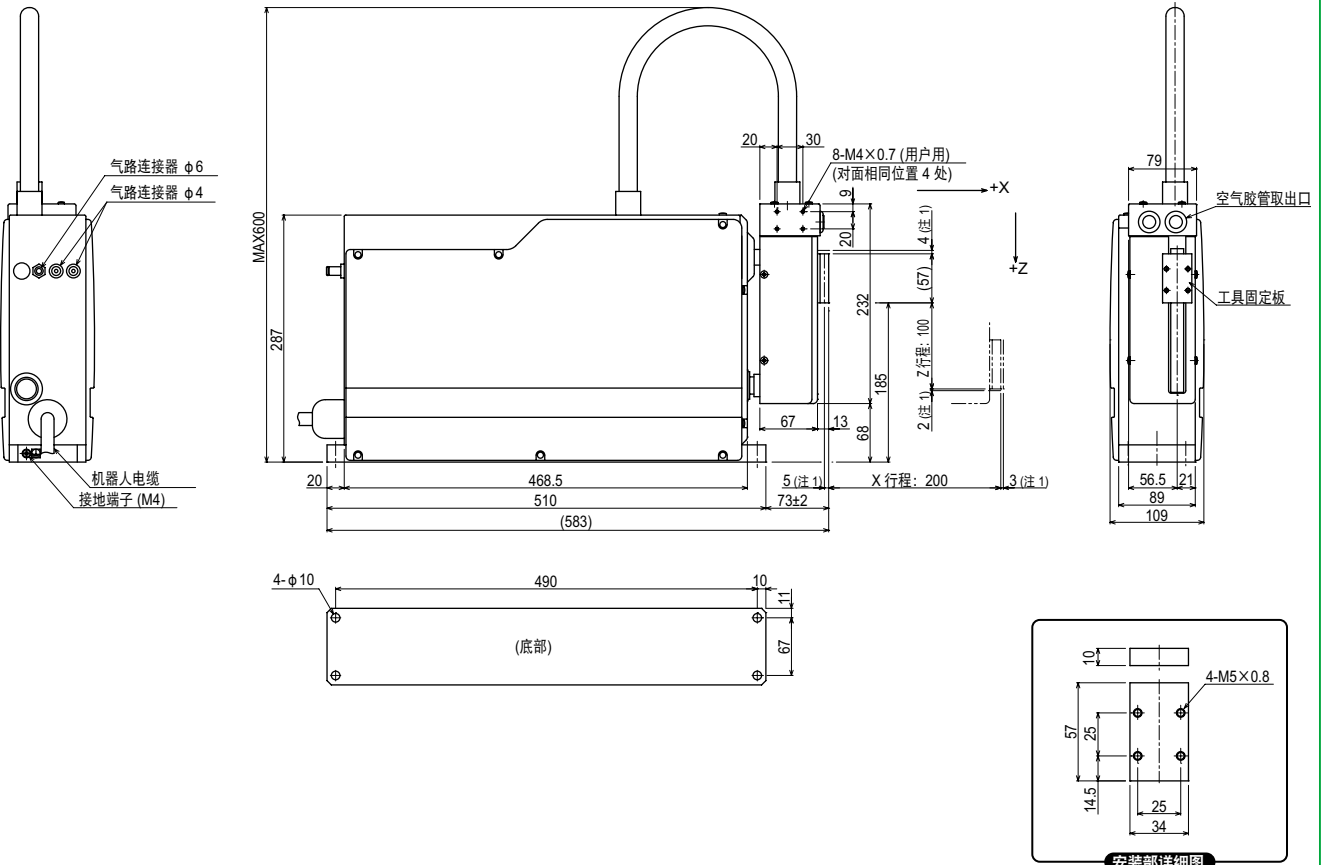
※2. 如果移动行程较短, 有时不能达到最高速度。

※3. 上下 50mm、前后 150mm (弯曲量 50) 的往返时间 (负载 1kg 的相位移动时)。

适用控制器

| 控制器 | 电源容量 | 运行方法 |
|----------|------|--------------|
| RCX222 | 500 | 程序 迹点定位 |
| DRCX0505 | 500 | 遥控命令 在线命令 |

YP220BX



注1. 到达限位器的距离。

注2. YP220BX 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。