

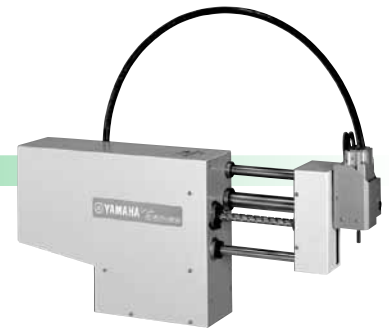
# YP320XR 3 轴

## 订购型号

**YP320XR** - **RCX240S** - **BB**

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

※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

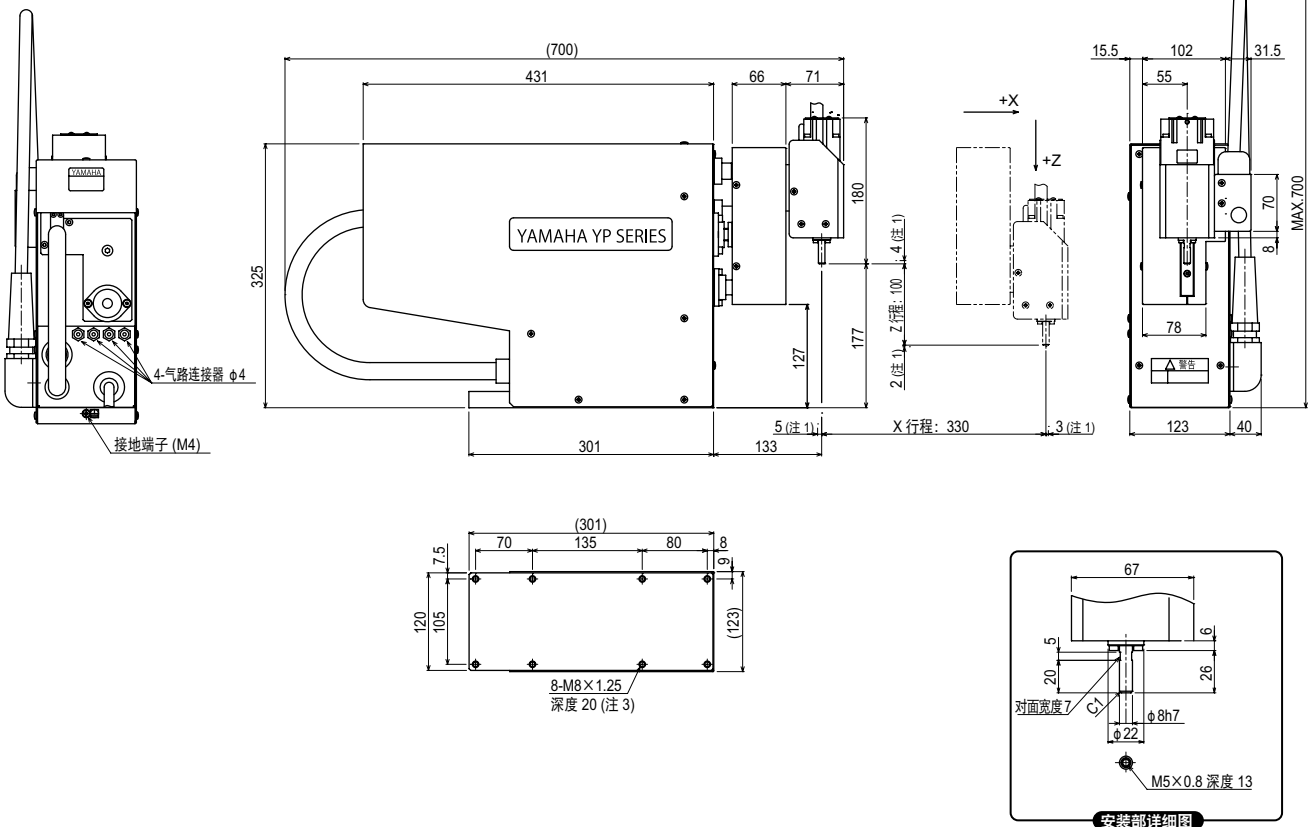
|                                                    | X 轴                                     | Z 轴      | R 轴  |
|----------------------------------------------------|-----------------------------------------|----------|------|
| 马达输出 AC (W)                                        | 200                                     | 200      | 60   |
| 反复定位精度 <sup>※1</sup> (XZ: mm)(R: °)                | ±0.02                                   | ±0.05    | ±0.1 |
| 驱动方式                                               | 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 25 | 1/18 |
| 最高速度 <sup>※2</sup> (XZ: mm/sec)(R: °/sec)          | 1500                                    | 1500     | 1000 |
| 动作范围 (XZ: mm)(R: °)                                | 330                                     | 100      | ±180 |
| 周期时间 (sec)                                         | 0.67 <sup>※3</sup> - 0.87 <sup>※4</sup> |          |      |
| 最大搬运重量 (kg)                                        | 1                                       |          |      |
| R 轴允许惯性力矩 (kgm <sup>2</sup> [kgfcm <sup>2</sup> ]) | 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)                                          | 23                                      |          |      |

※1. 单方向的反复定位精度。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 | 700       | 程序<br>迹点定位<br>遥控命令<br>在线命令 |

## YP320XR



注1. 到达限位器的距离。  
注2. YP320XR 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。

APPLICATION 应用机型  
TRANSEVO 小型单轴机器人  
FLIP-X 单轴机器人  
PHASER 线性单轴机器人  
XY-X 直交机器人  
YK-XG 水平多关节机器人  
拾放机器人  
CLEAN 洁净型机器人  
CONTROLLER INFORMATION 控制信息  
2 轴  
3 轴  
4 轴