

YP220BXR

3轴

■ 订购型号

YP220BXR		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) 5L: 5m 10L: 10m		未填写: 标准 E: CE 规格	N.P: 标准 I/O 16/8 N1.P1: 40/24 点 N2.P2: 64/40 点 N3.P3: 88/66 点 N4.P4: 112/72 点	未填写: 无 CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※2}	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

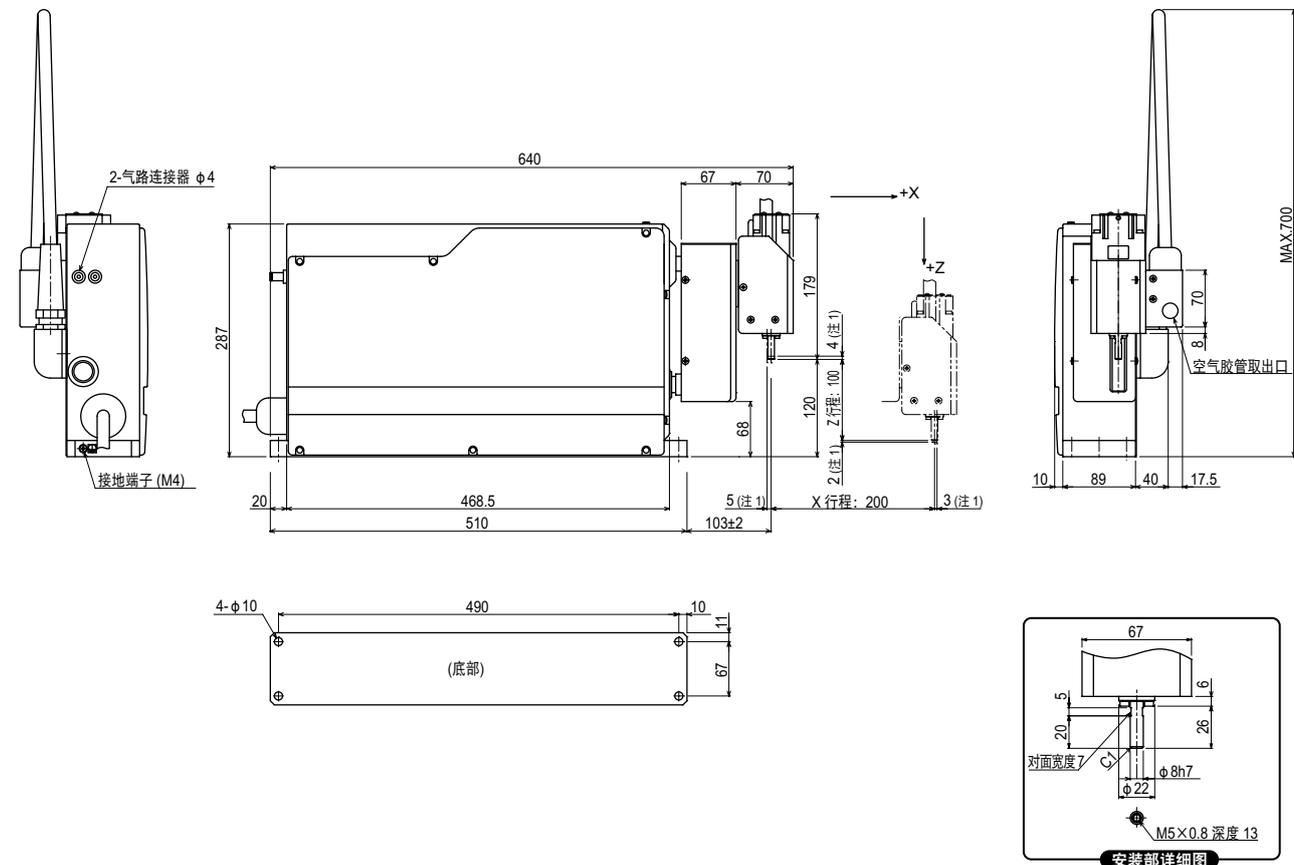
	X 轴	Z 轴	R 轴
马达输出 AC (W)	200	200	60
反复定位精度 ^{※1} (mm)	±0.05	±0.05	±0.1
驱动方式	同步带	同步带	减速器
减速比 (mm)	相当于导距 24	相当于导距 20	1/18
最高速度 ^{※2} (XZ: mm/sec)(R: °/sec)	1440	1200	1000
动作范围 (XZ: mm)(R: °)	200	100	±180
周期时间 (sec)		0.62 ^{※3}	
最大搬运重量 (kg)		1	
R 轴允许惯性力矩 (kgm ² [kgfcm ²])		0.0098 [0.01]	
机器人电缆长度 (m)		标准: 3.5 选配: 5, 10	
主机重量 (kg)		19	

※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)。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	700	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YP220BXR



注1. 到达限位器的距离。
 注2. YP220BXR 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。