

应用机型

小功率单轴机器人

单轴机器人

线性单轴机器人

垂直机器人

水平多关节机器人

拾取型机器人

洁净型机器人

控制器

各种信息

2 轴

3 轴

4 轴

YP220BX 2 轴

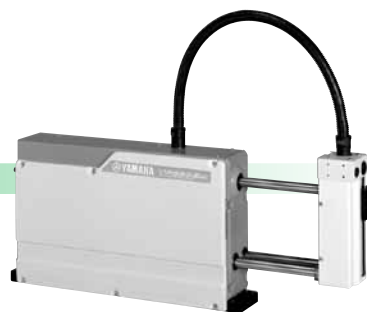
■ 订购型号

YP220BX		RCX222			
机器人主机	电缆长度 3L:3.5m (标准) 5L:5m 10L:10m	适用控制器 RCX222 DRCX0505	支持 CE 标准 未填写: 标准 E: CE 规格	输入输出选择 1 N: NPN ^{※2} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet ^{※2} YC: YC-Link ^{※1}	输入输出选择 2 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。残留震动整定值 (根据负载、行程变动)。

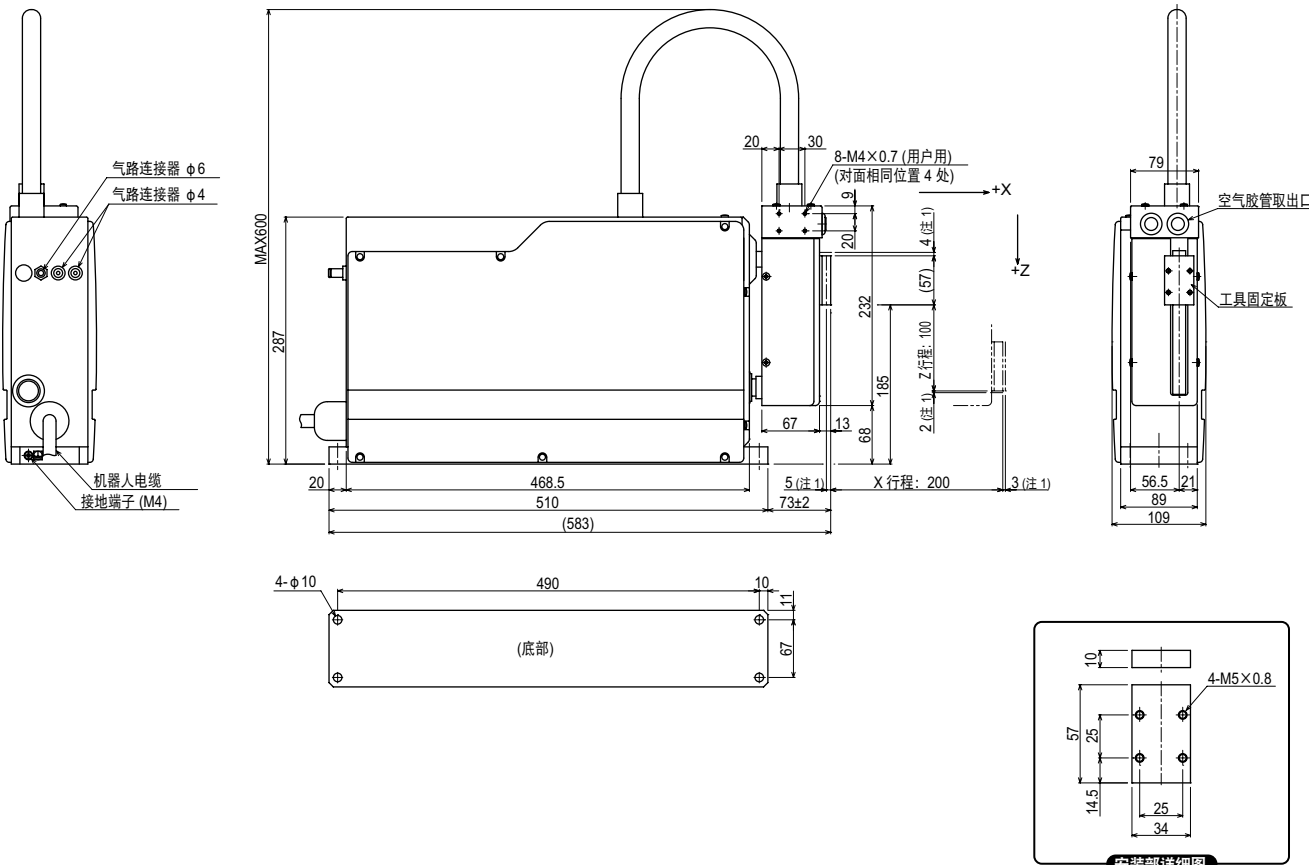
※2. 如果移动行程较短, 有时不能达到最高速度。

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

■ 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。