

# YK350XG

标准规格: 小型

● 臂长 350mm

● 最大可搬运重量 5kg

## 订购型号

### YK350XG - 150

机器人主机	Z轴行程 150:150mm	法兰工具 空白:无 F:有	中通路 空白:无 S:有	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
-------	-------------------	---------------------	--------------------	-------------------------------------

### RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数	安全规格	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份电池
--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

### RCX240S

适用控制器	支持CE标准	扩展I/O	网络选项	iVY系统	夹持器	电池
-------	--------	-------	------	-------	-----	----

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

## 基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	200 mm	150 mm	150 mm	—
旋转范围	±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接	
	减速器 ~ 输出	直接连接		
重复定位精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量	5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格**4)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时**2	0.49 sec			
R轴容许惯性力矩**3	0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
用户配线	0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)	φ4 × 3			
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量	19 kg			

\*1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

\*\*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。

\*\*3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P609的说明。

\*\*4. 选配件规格(法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等)时,最大可搬运重量为4kg。

## 适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

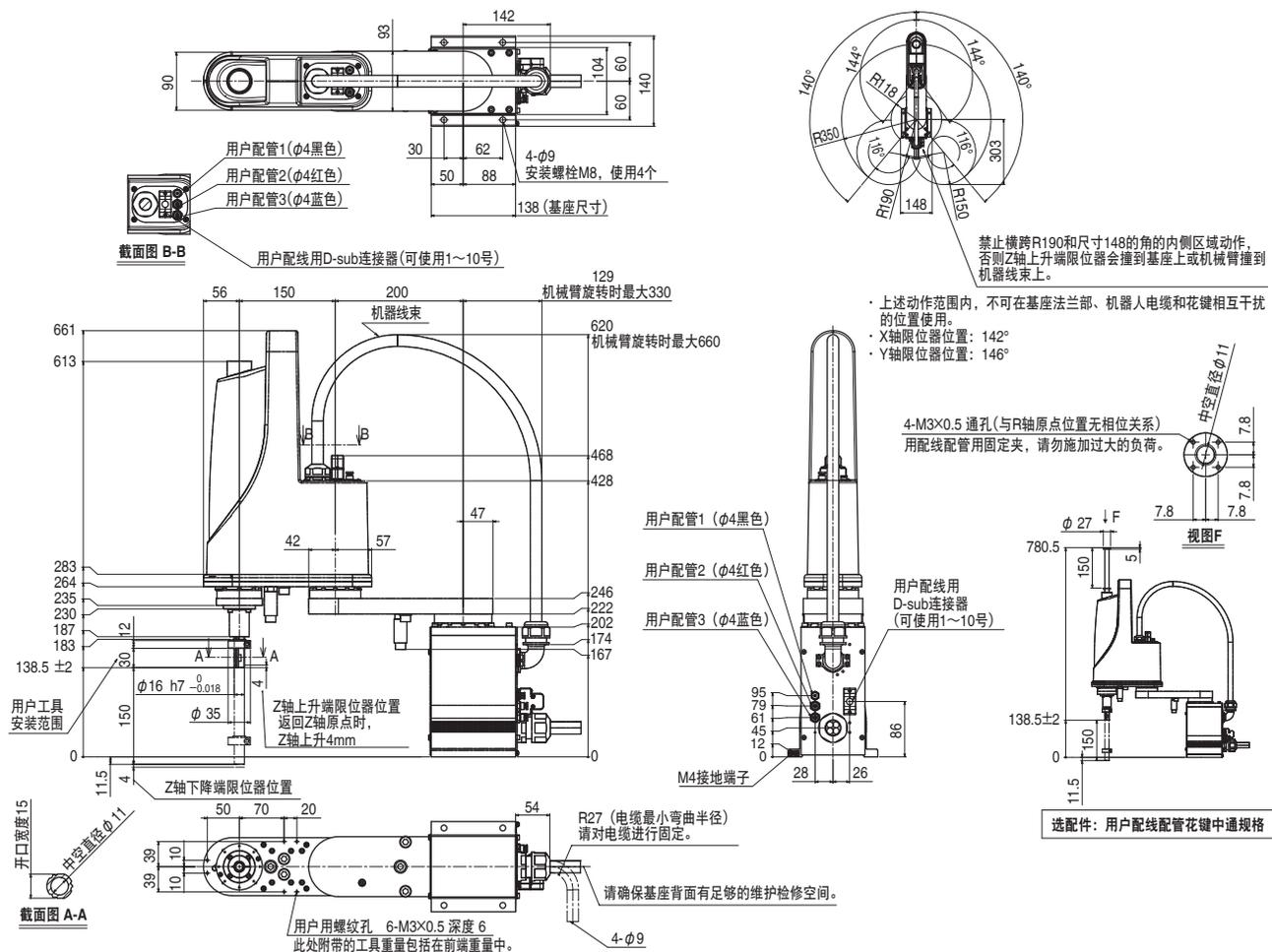
\* "Harmonic Drive" 是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

\*\* 通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)  
详情请参阅产品手册(设置手册)。

\*\* 为了高精度设置基准坐标,请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350XG



适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240S ▶ 534

垂直多关节机器人  
YA

线性传送带模块  
LCM100

小型伺服机器人  
TRANSERVO

单轴机器人  
FLIP-X

线性单轴机器人  
PHASER

直交机器人  
XV-X

垂直多关节机器人  
YK-X

拾放型机器人  
YP-X

洁净  
CLEAN

控制器  
CONTROLLER INFORMATION

各种信息

全方位  
全方位

小型

大型

悬挂、翻转型

防尘、防滴型

## YK350XG 法兰工具安装规格

