

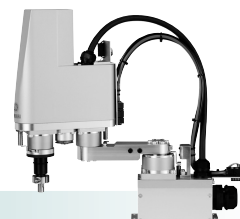
垂直多关节机器人
YA
线性传送带用模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER INFORMATION
各种信息
微型
小型/中型
大型
壁挂、翻转型
防尘、防腐型

YK180XG

标准规格: 微型

●臂长 180mm

●最大可搬运重量 1kg



■订购型号

YK180XG - 50

机器人主机	Z轴行程	电缆长度
	5050mm	2L-2m
		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

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	105 mm	75 mm	50 mm	—
机械臂长度	105 mm	75 mm	50 mm	—
旋转范围	±125 °	±145 °	—	±360 °
马达输出 AC	30 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
传导方式	直接连接	直接连接	直接连接	直接连接
减速器 ~ 输出	直接连接	直接连接	直接连接	直接连接
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004 °
最高速度	3.3 m/sec	0.9 m/sec	1700 °/sec	—
最大搬运重量	1.0 kg	—	—	—
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※2}	0.33 sec	—	—	—
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.01 kgm ²	—	—	—
用户配线	0.1 sq × 8 根	—	—	—
用户配管(外径)	φ4 × 2	—	—	—
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: 2 m 选配: 3.5 m, 5 m, 10 m	—	—	—
主机重量(不包括机器人电缆) ^{※4}	4.1 kg	—	—	—
机器人电缆重量	0.9 kg (2 m) 1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)	—	—	—

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 上下移动25mm、水平移动100mm的往返动作时。

※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.608的说明。

※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

■适用控制器

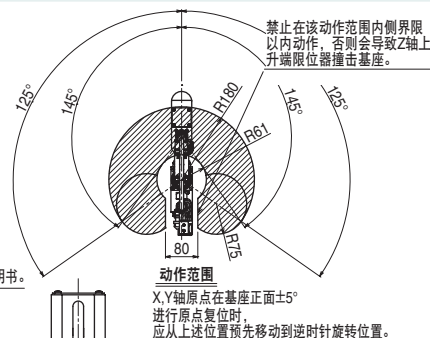
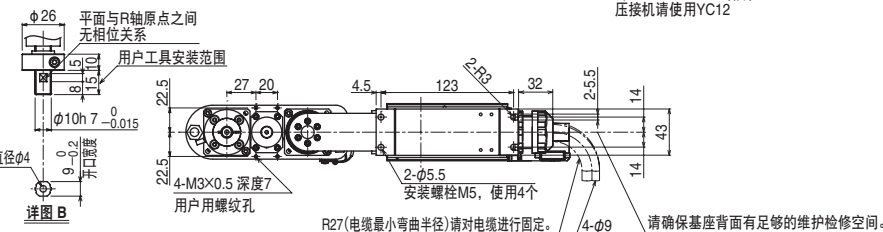
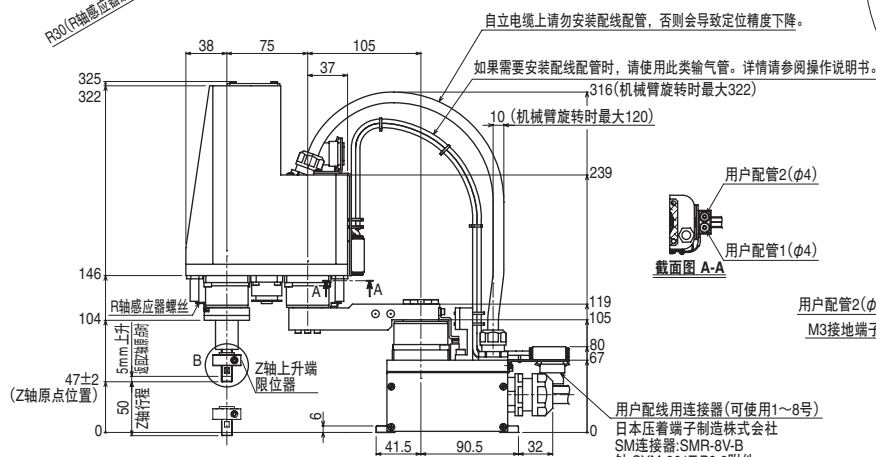
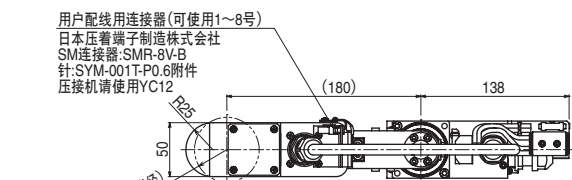
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "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)。

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

YK180XG



动作范围
X、Y轴原点在基座正面±5°
进行原点复位时,
应从上述位置预先移动到逆时针旋转位置。

