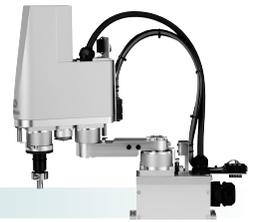


YK180XG

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
	50/50mm	2L-2m 3L-3.5m 5L-5m 10L-10m

RCX340-4

通用控制器 / 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

通用控制器	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				
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	直接连接			
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	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	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
RCX240S		

* "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

