YK120XG

标准规格:微型

●臂长 120mm ●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK120XG - 50 - □

机器人主机 - Z轴行程 50:50mm - 电缆长度 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	机械臂长度		45 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	减速器		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	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 kgm²			
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			3.9 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

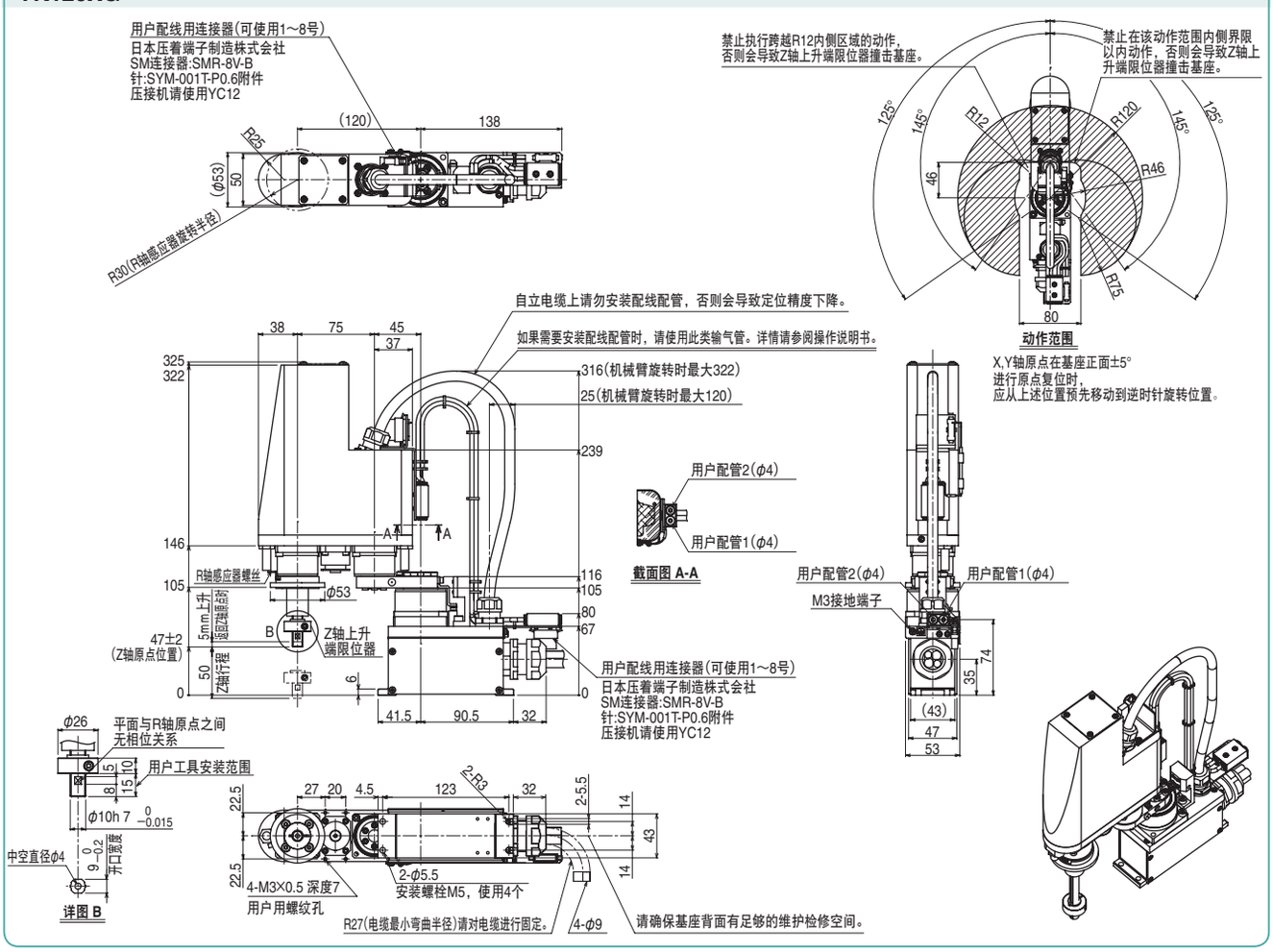
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	300	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "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/

YK120XG



适用控制器 RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534