

**标准规格:微型**

●臂长 150mm

●最大可搬运重量 1kg

☐ 订购型号

# YK150XG - 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

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

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		75 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
	传动方式	马达 ~ 减速器	直接连接			
		减速器 ~ 输出	直接连接			
重复定位精度 <sup>*1</sup>			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			3.4 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 <sup>*2</sup>			0.33 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>*3</sup>			0.01 kgm <sup>2</sup>			
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) <sup>*4</sup>			4.0 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

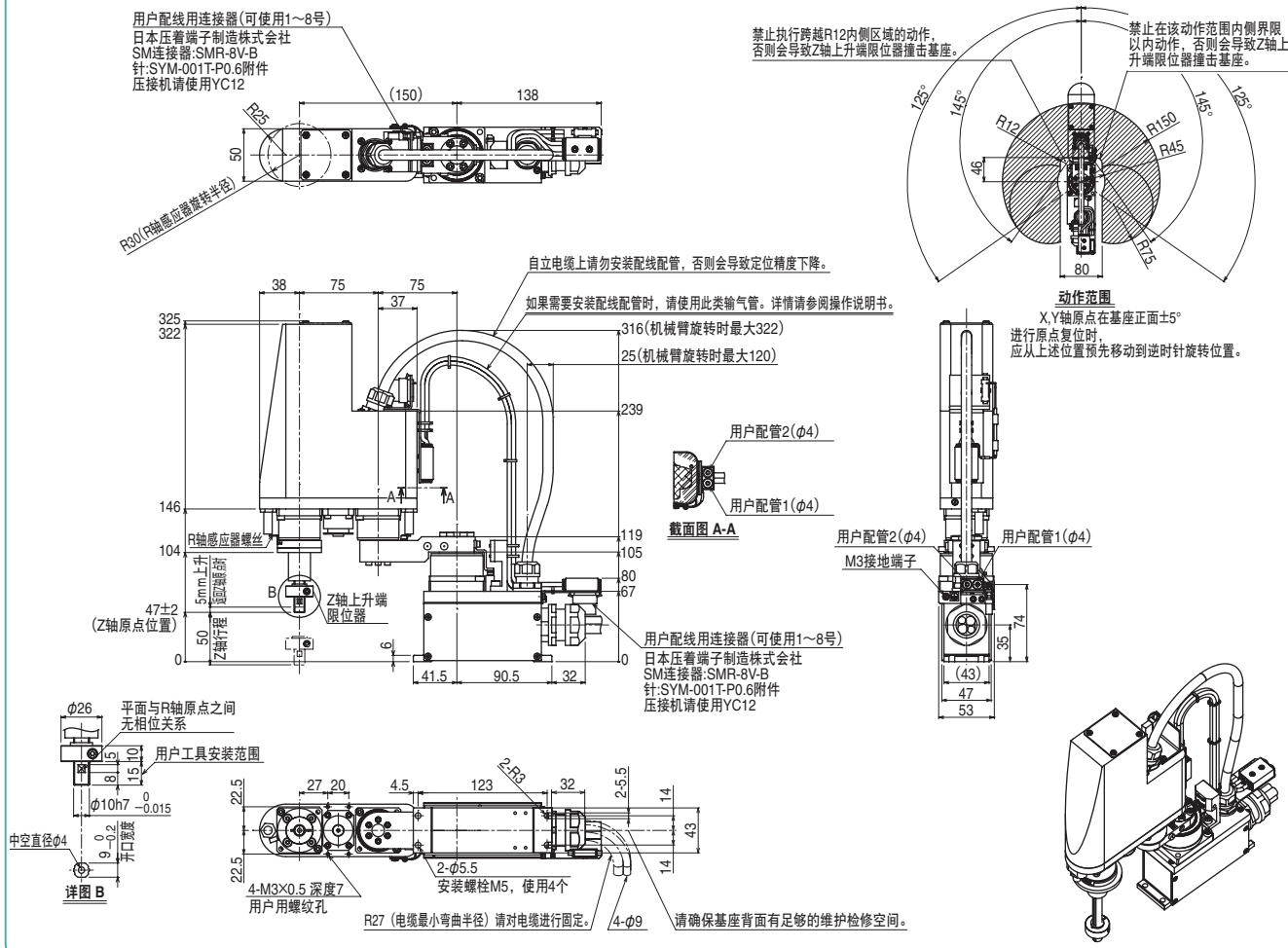
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	300	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※“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/>

## YK150XG



适用控制器

**RCX340 ► 544****RCX240S ▶ 534**