

YK150XG

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	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	75 mm	75 mm	50 mm	—
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
	传导方式	马达 ~ 减速器	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
重复定位精度*1	±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**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: 2m 选配: 3.5m, 5m, 10m			
主机重量(不包括机器人电缆)*4	4.0 kg			
机器人电缆重量	0.9 kg (2m)	1.5 kg (3.5m)	2.1 kg (5m)	4.2 kg (10m)

- *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P608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

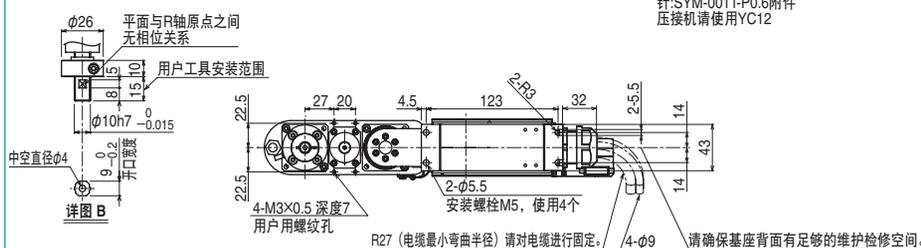
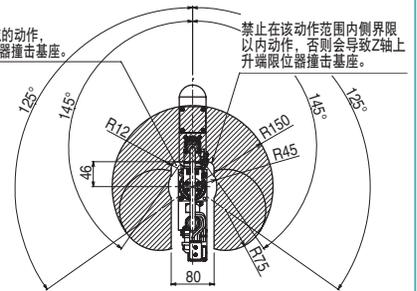
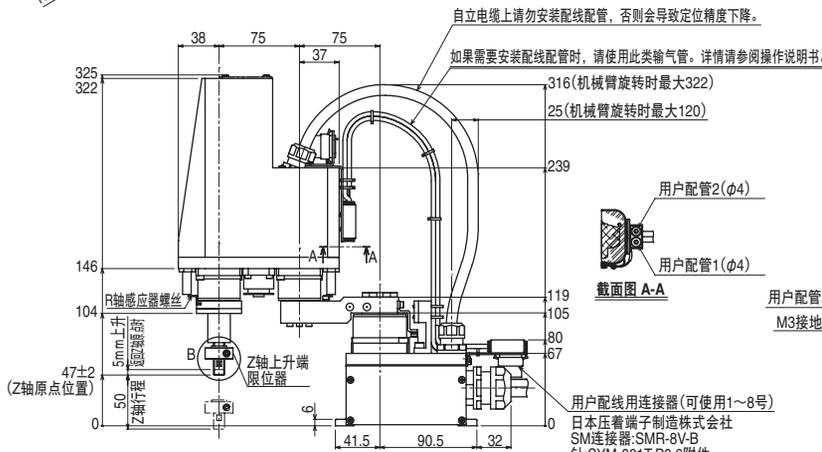
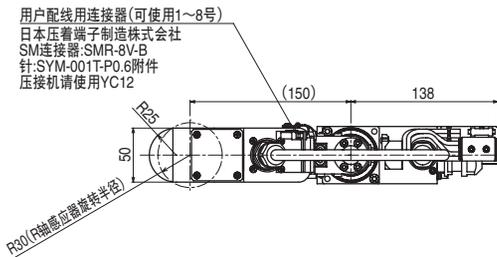
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	300	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

* "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

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
XY-X
六关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
微型
小型/中型
大型
臂挂·旋转型
防尘·防液型