

YK180X

标准规格: 微型

●臂长 180mm

●最大可搬运重量 1kg



订购型号

YK180X - 100

机器人主机	Z轴行程	电缆长度
	100:100mm	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	71 mm	109 mm	100 mm	—
	旋转范围	±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC		50 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		0.7 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		0.39 sec			
R轴容许惯性力矩*3		0.01 kgm ²			
用户配线		0.1 sq × 6 根			
用户配管(外径)		φ3 × 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:3.5m 选配:5m、10m			
主机重量(不包括机器人电缆)*4		5.5 kg			
机器人电缆重量		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。
- *2. 水平方向100mm,垂直方向25mm往返、粗定位时。
- *3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P609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

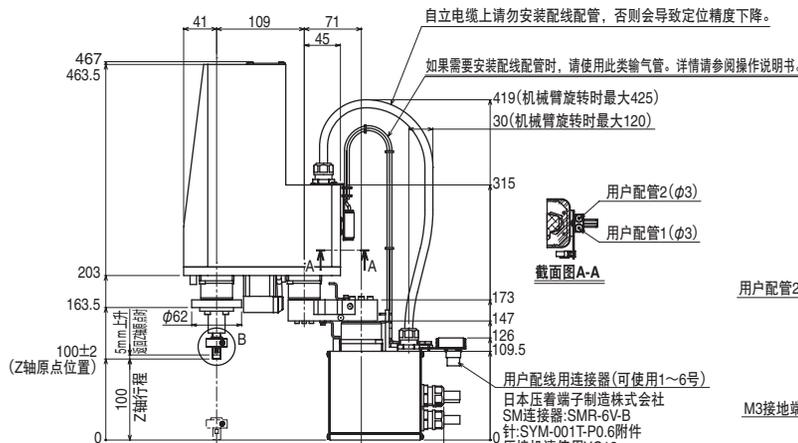
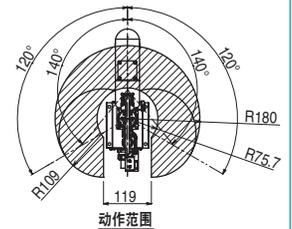
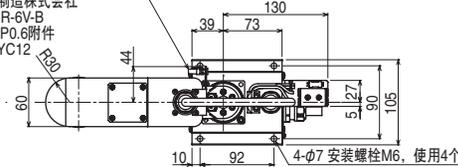
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

- * "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)。

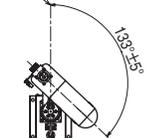
产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK180X

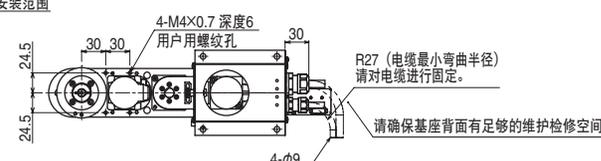
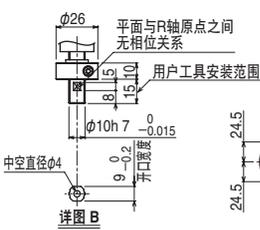
用户配线用连接器(可使用1~6号)
日本压着端子制造株式会社
SM连接器:SMR-6V-B
针:SYM-001T-P0.6附件
压接机请使用YC12



X轴原点为从基座正面0°±5°



X、Y轴原点位置
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。



适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240S ▶ 534