

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

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

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围	71 mm	±120 °	±140 °	100 mm	—
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 ^{※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: 3.5 m 选配: 5 m, 10 m			
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

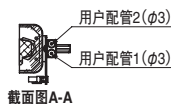
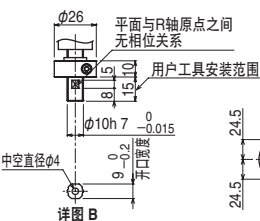
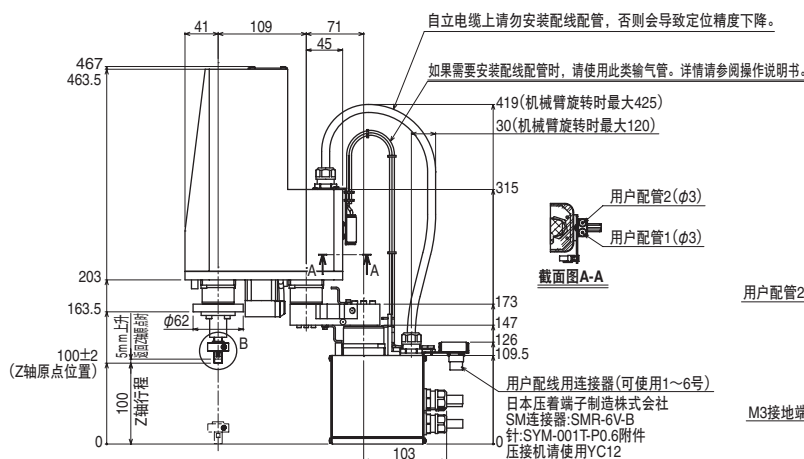
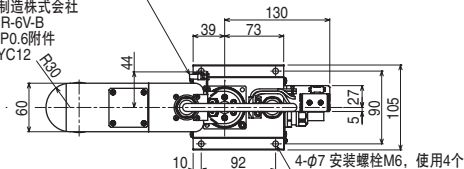
※ "Harmonic Drive" 是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 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)。

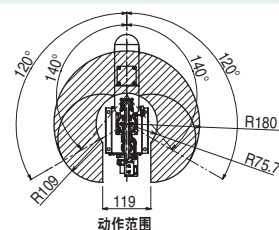
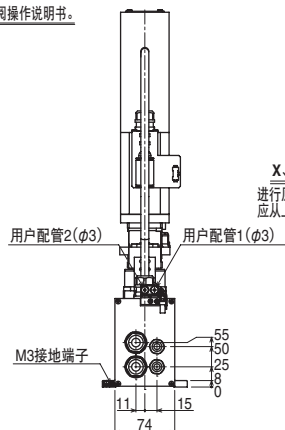
产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

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



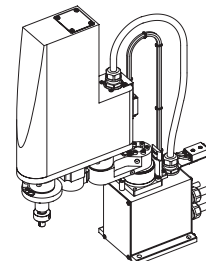
用户配线用连接器(可使用1~6号)
日本压着端子制造株式会社
SM连接器: SMR-6V-B
针: SYM-001T-P0.6附件
压接机请使用YC12



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