

YK300XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 300mm

●最大可搬运重量 5kg

※ 采用接单生产方式,交货期请咨询本公司。

■订购型号

YK300XGS **150**

机器人主机	安装方法 ^{※1} W:壁挂 (如外观图) U:壁挂翻转型 (上下颠倒)	Z轴行程 (150/150mm)	法兰工具 空白:无 F:有	中轴轴 空白:无 S:有	电缆长度 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**

※1. 请务必按规格要求安装。

请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。

错误安装会导致故障发生。

■基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	150 mm	150 mm	150 mm	—
旋转范围	±120°	±130°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	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	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°	1020°/sec(壁挂) 720°/sec(翻转)
最高速度	4.4 m/sec	1.0 m/sec	—	—
最大搬运重量	5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格 ^{※4})			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{※2}	0.49 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.05 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)	φ4 × 3			
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	19.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值。

※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(可搬运2kg、粗定位拱形移动时)。

※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P609的说明。

※4. 选配件规格(法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等)时,最大可搬运重量为4kg。

■适用控制器

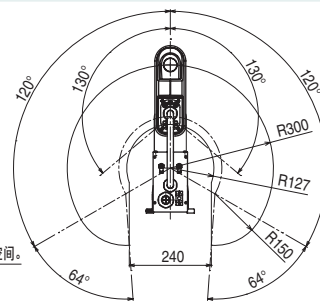
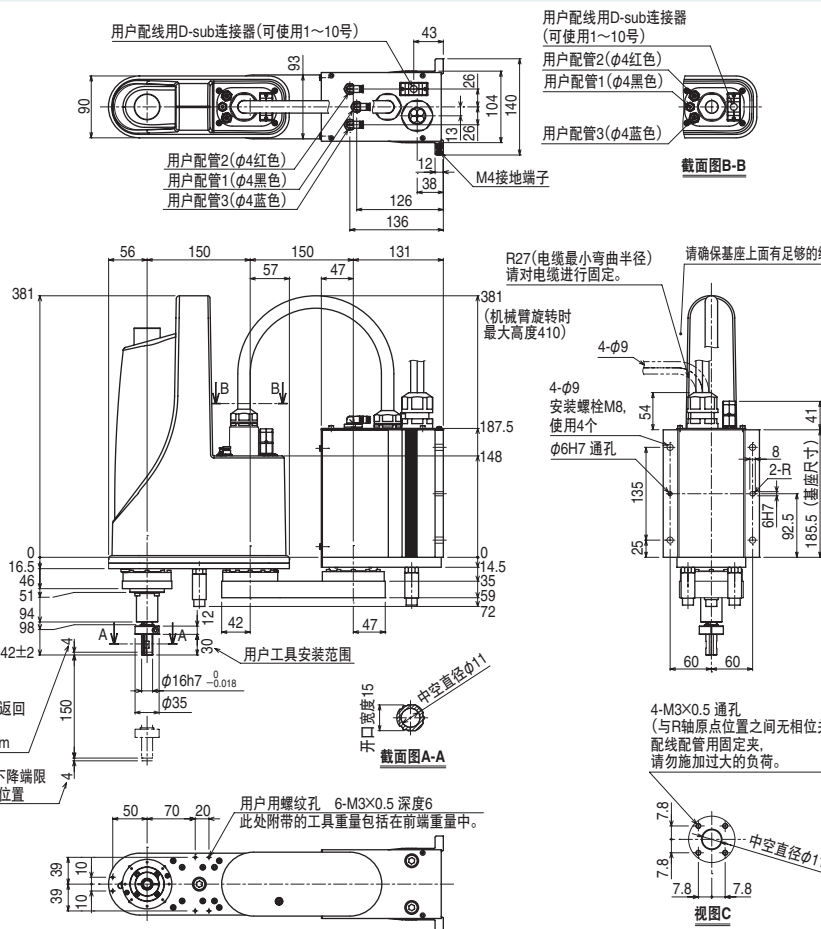
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

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

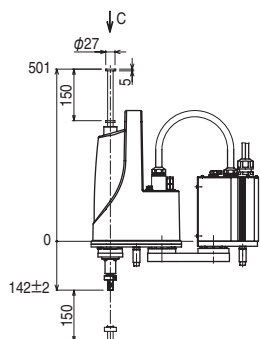
※通过移动Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

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

YK300XGS



《选配件》
·Z轴上升端追上限位器:
可调低Z轴原点位置为12mm、15mm、18mm.....(3mm间隔)
·Z轴下降端追上限位器:
可调高下降端限位器位置至17mm以上。
(动作范围4mm之前)
(不可使用用户配线配管花键中通规格。)



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240S ▶ 534

YK300XGS 法兰工具安装规格

