

YK180X

标准规格: 微型



- 臂长 180mm
- 最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK180X - 100

RXC340-4

机器人主机	Z轴行程 100: 100mm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	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)	绝对数据备份用电池
-------	--------------------	--	--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	-----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

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	传动方式	直接连接			
	马达 ~ 减速器 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. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
- ※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

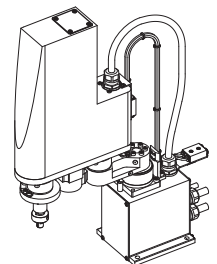
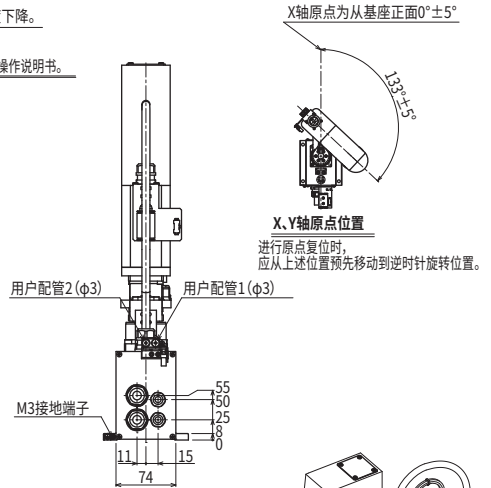
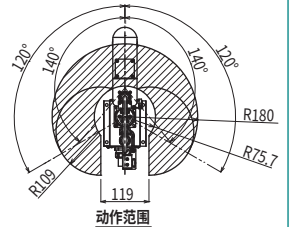
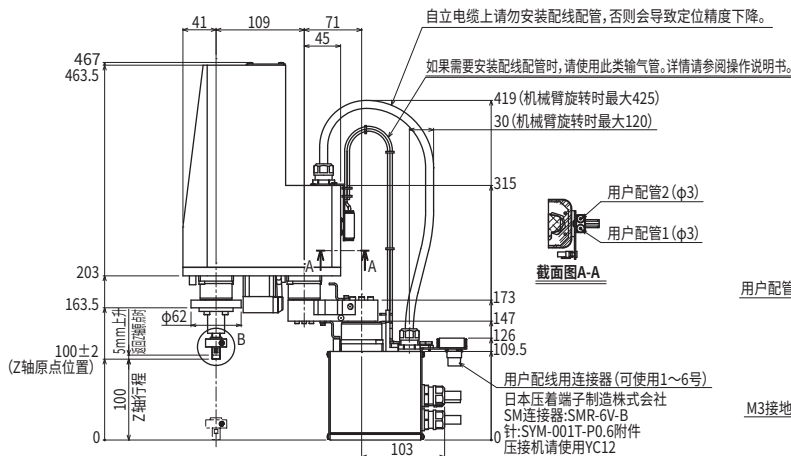
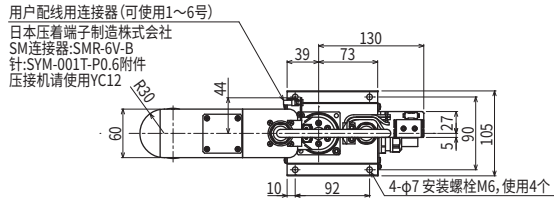
适用控制器

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

※ 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) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK180X



垂直关节机器人
YA
线性传动轴块
LCM
单轴机器人
GX
无马达单轴
Robonity
小型单轴机器人
TRANSERO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直关节机器人
XY-X
水平关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净型机器人
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
微型
小型/中型
大型
壁挂、翻转型
防尘、防腐型