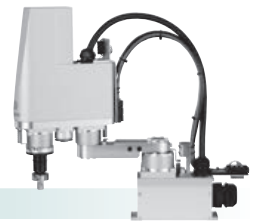


# YK180XG

标准规格：微型



●臂长 180mm ●最大可搬运重量 1kg

## 订购型号

<b>YK180XG - 50</b>		<b>RCX340-4</b>								
机器人主机	Z轴行程 50:50mm	电缆长度 2L:2m 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 备用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.676**

## 基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	105 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	传动方式 马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接		
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec	0.9 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 <sup>※2</sup>	0.33 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>	0.01 kgm <sup>2</sup>			
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: 2 m 选配: 3.5 m, 5 m, 10 m			
主机重量(不包括机器人电缆) <sup>※4</sup>	4.1 kg			
机器人电缆重量	0.9 kg (2 m)	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(X、Y轴)。  
 ※2. 上下移动25mm、水平移动100mm的往返动作时。  
 ※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/>

## YK180XG

