

YK350TW

全方位型



●臂长 350mm

●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK350TW - 130

RCX340-4

机器人主机

Z轴行程

130: 130mm

法兰工具

空白: 无

F: 有

配管中通

空白: 无

S: 有

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

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
	175 mm	175 mm	175 mm	130 mm	—
	旋转范围	±225°	±225°	—	±720°
马达输出 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
减速机构	传动方式	同步带	直接连接	同步带	同步带
	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	同步带	直接连接	同步带	同步带
重复定位精度 ^{※1}		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度		5.6 m/sec	1.5 m/sec	3000°/sec	—
最大可搬运重量 ^{※2}		—	5 kg	—	—
标准周期时间: 1kg 可搬运时 ^{※3}		—	0.32 sec	—	—
R轴容许惯性力矩 ^{※4}	额定	—	0.005 kgm ²	—	—
	最大	—	0.05 kgm ²	—	—
用户配线		—	0.15 sq × 8 根	—	—
用户配管 (外径)		—	φ6 × 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		—	26 kg	—	—

※1. 环境温度固定时的数值。

※2. 法兰工具规格 (选配件) 为 4kg。

※3. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、1kg 搬运重量、粗定位拱形移动时。

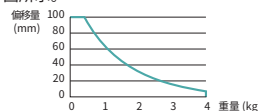
※4. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

R轴容许惯性力矩 (负载惯性)

负载重量与到R轴中心的偏移量 (重心位置) 的关系如下图所示。

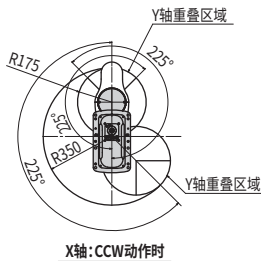
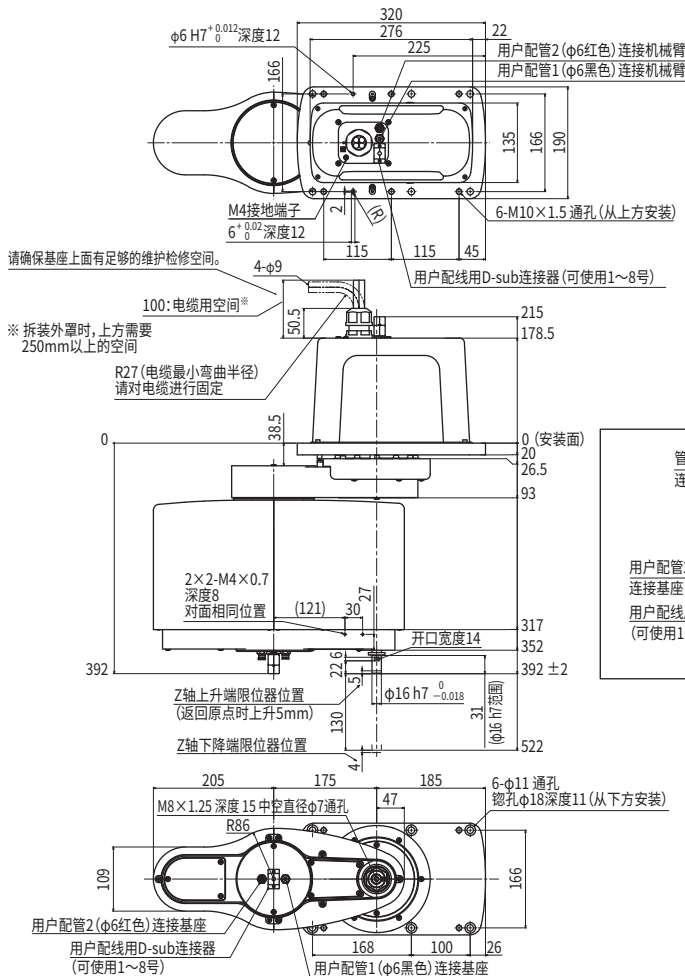


※ 搬运重量超过 4kg 时，R轴惯性力矩可能会超过额定值，请设定适合的参数。

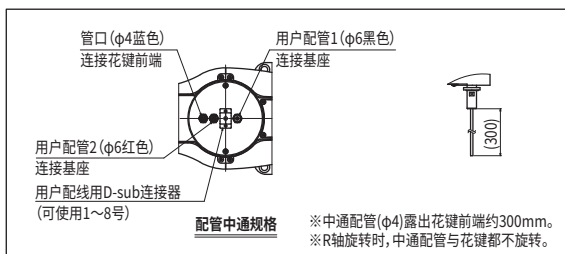
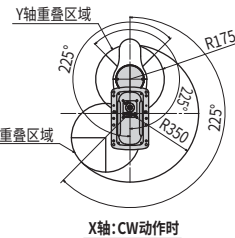
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (设置手册)。

产品手册 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

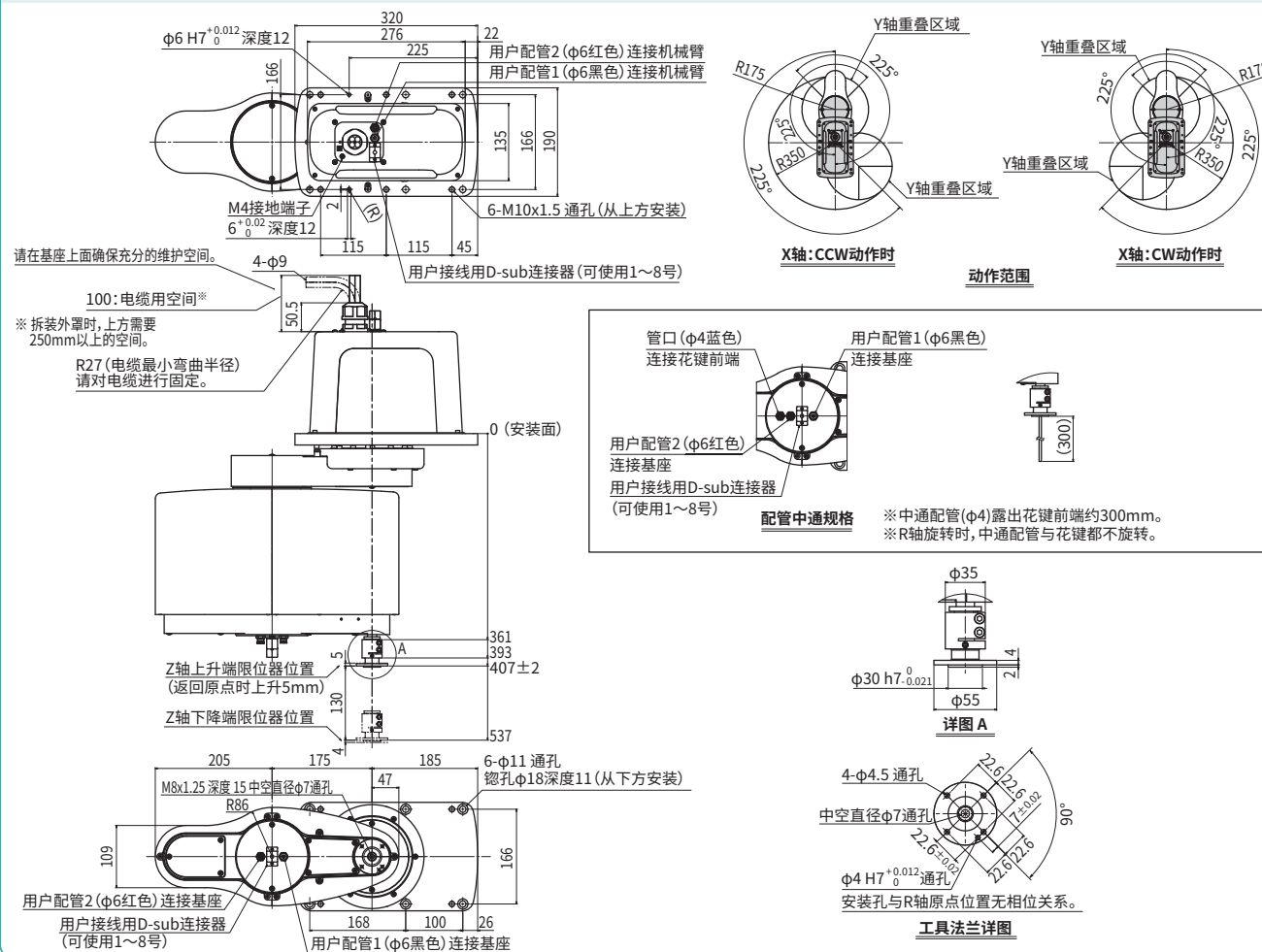
YK350TW



动作范围



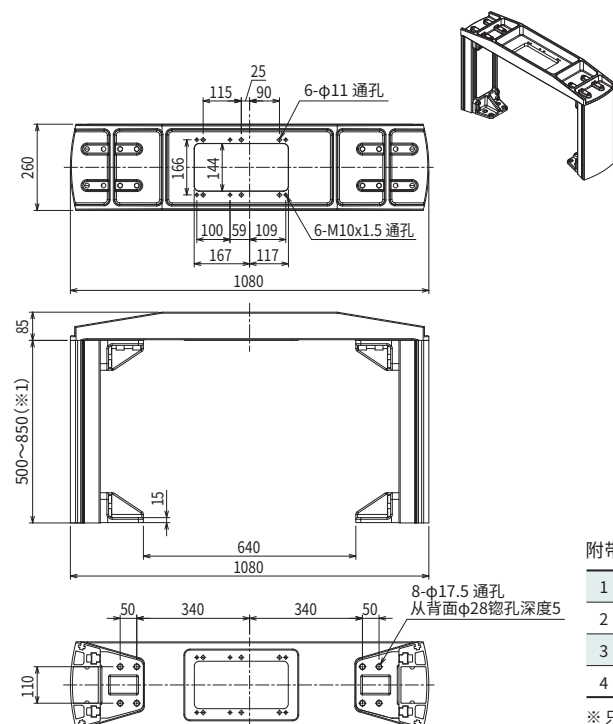
YK350TW 工具法兰安装规格



YK-TW专用安装支架《BASE POST ASSY.》

安装到客户准备的台架上即可轻松安装YK-TW。

●外观图 (组装YK350TW时)



安装支架是由客户组装的产品。
请务必先确认附带的说明书, 然后再进行组装。

※1. 与机器人安装面的高度相同。
台架高度以50mm为间距选择。

高度 (mm)	型号	主机重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TW和YK500TW是通用部件。
※顶板单独的重量为19kg。

附带螺栓

1	M16×间距2.0×L尺寸45 [内六角螺栓]	8根 (台架固定用)
2	M16×螺栓用垫圈 [板厚3mm, 外径φ26, 内径φ16]	8枚
3	M10×间距1.5×L尺寸30	6根 (从底面固定水平多关节主机时使用的螺栓)
4	M10×间距1.5×L尺寸40	6根 (从顶面固定水平多关节主机时使用的螺栓)

※ 只使用3、4任意一方