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

RCX240 - □ - R3 - □ - □ - □ - □ - □

适用控制器 | 支持CE标准 | 再生装置 | 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

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		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	减速器		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	皮带减速
	传导方式	马达 ～ 减速器	同步带	直接连接	同步带	同步带
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±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(RCX340) / 0.38 sec(RCX240)			
R轴容许惯性力矩※4		额定	0.005 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
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			

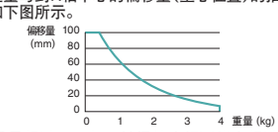
※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 法兰工具规格(选配件)为4kg。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、1kg搬运重量、粗定位拱形移动时。
※4. 根据惯性力矩大小,有时须限制加速度等参数。请参阅P.608的说明。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	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)的推荐位置关系如下图所示。



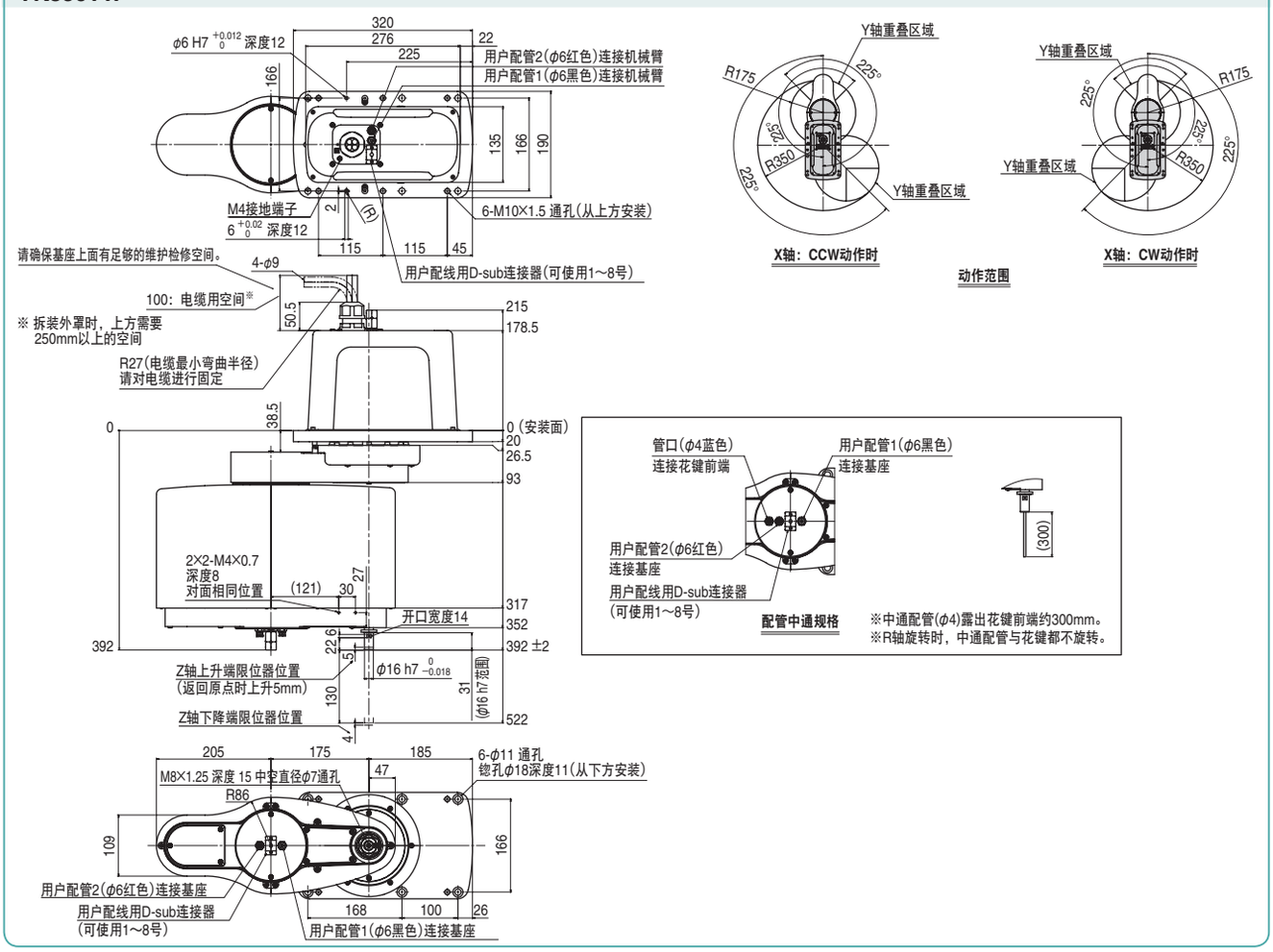
※ 搬运重量超过4kg时，R轴惯性力矩可能会超过额定值，请设定适合的参数。

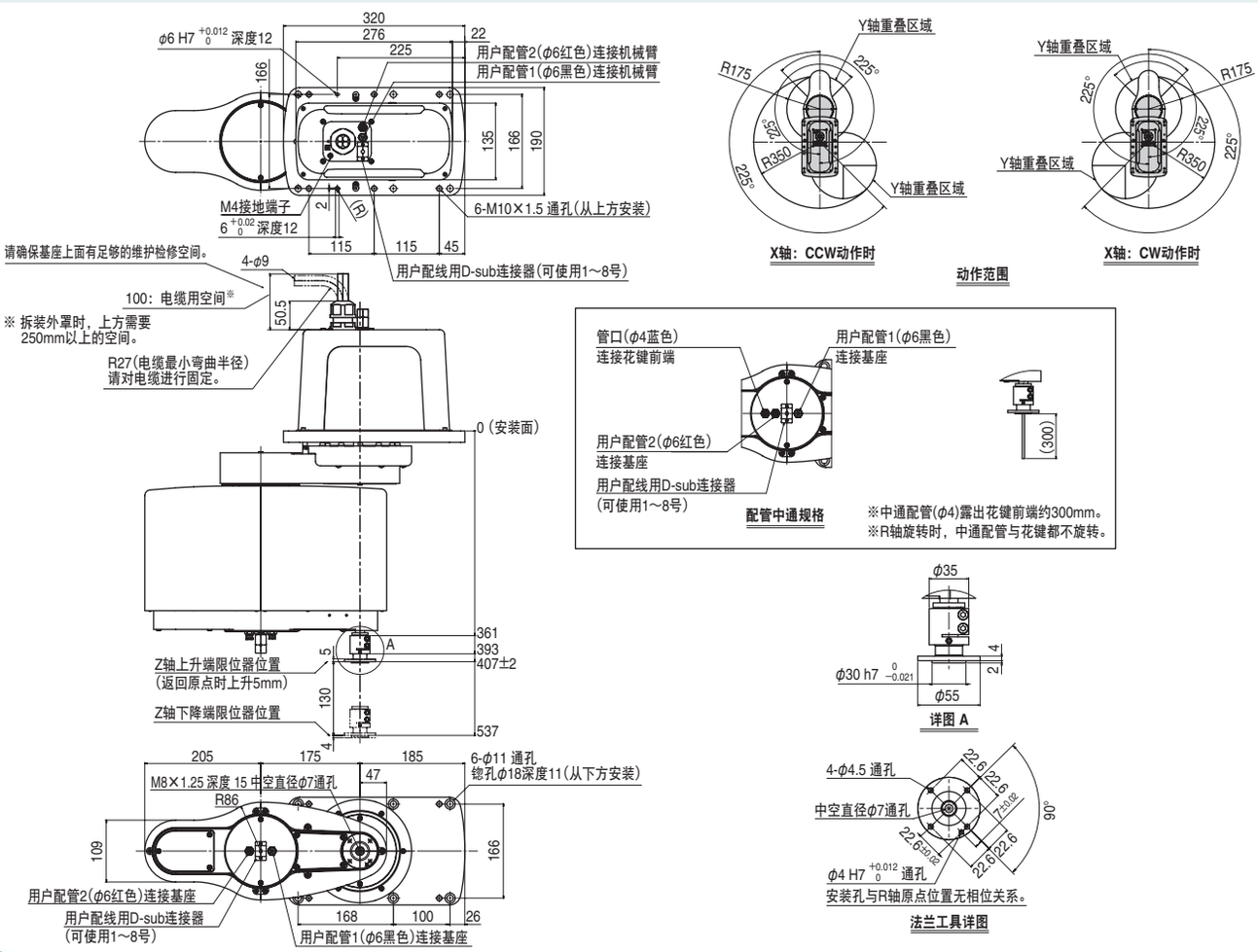
※ "Harmonic Drive"是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 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。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350TW



适用控制器 RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK350TW　法兰工具安装规格