

# YK350XCH

● 机械手臂长 350mm ● 最大搬运重量 3kg

## 订购型号

**YK350XH - 150** - **RCX240S** - **BB**

机器人主机	Z 轴行程 150:150mm	电缆长度 3L:3.5m(标准) 5L:5m 10L:10m	通用控制器	支持 CE 标准 未填写:标准 E:CE 规格	扩展 I/O <sup>※1</sup> N.P:标准 I/O 16/8 N1.P1:40/24 点 N2.P2:64/40 点 N3.P3:88/56 点 N4.P4:112/72 点	网络选项 未填写:无 CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※2</sup>	电池 BB:4 个
-------	--------------------	---	-------	-------------------------------	--	---	--------------

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。  
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。



## 基本规格

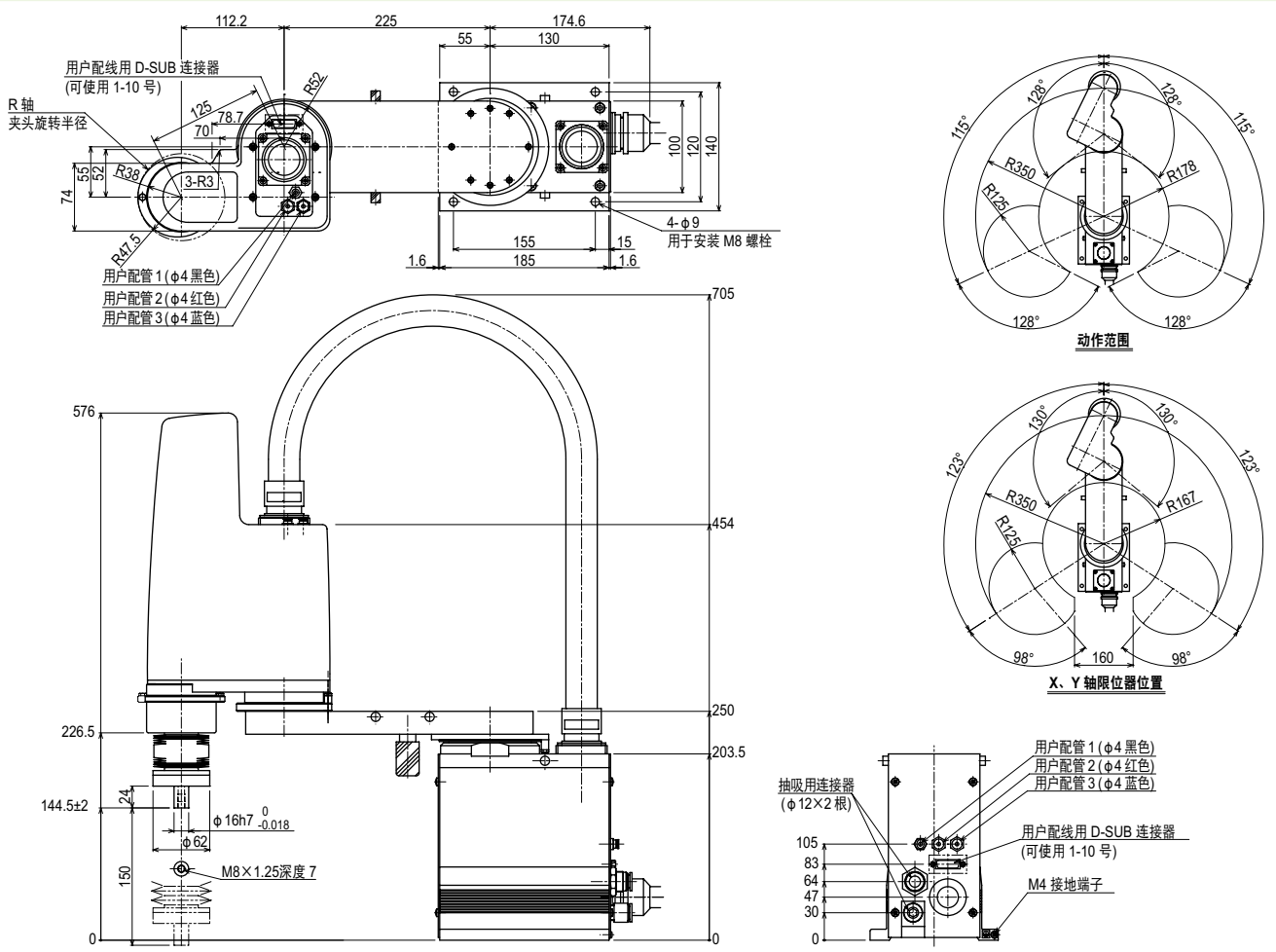
	X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格				
臂长 (mm)	225	125	150	—
旋转范围 (°)	±115	±128	—	±360
马达输出 AC (W)	200	100	100	100
反复定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm)(R: °)	±0.01		±0.01	±0.005
最高速度 (XYZ: m/sec)(R: °/sec)	5.0		1.0	1020
最大搬运重量 (kg)	3			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 (sec)	0.54			
R 轴允许惯性力矩 <sup>※2</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0.05			
用户配线 (sq×根)	0.2×10			
用户配管 (外径)	φ4×3			
动作限位设定	1. 软限制 2. 限位器 (XYZ 轴)			
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg)	16			
洁净度	CLASS 10 <sup>※3</sup>			
抽吸量 (Nl/min) 空气	60 <sup>※4</sup>			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。  
※2. 在加速度系数的设定上有限制。  
※3. 1cf 单位 (0.1μm 基准), 抽吸风机使用时。  
※4. 必需抽吸量因使用状态、使用环境不同而不同。

## 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	1000	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

## YK350XCH



适用控制器  
**RCX240S ▶ 402**

**341**

应用机型  
小型单轴机器人  
TRANSEVO  
单轴机器人  
FLIP-X  
线性单轴机器人  
PHASER  
直交机器人  
XY-X  
水平多关节机器人  
YK-XG  
拾取型机器人  
YP-X  
洁净型机器人  
CLEAN  
控制器  
CONTROLLER  
各种信息  
INFORMATION  
单轴  
直交  
水平多关节