

## YK120XG

标准规格：微型（超小型）

● 机械手臂长 120mm

● 最大搬运重量 1kg

## ■ 订购型号

<b>YK120XG - 50</b>		<b>RCX240S</b>				<b>BB</b>	
机器人主机	Z轴行程 50:50mm	电缆长度 2L:2m (标准) 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	适用控制器	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)	45	75	50	—
	旋转范围 (°)	±125	±145	—	±360
马达输出 AC (W)		30	30	30	30
减速机构	减速器	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠螺杆	谐波齿轮驱动
	传导方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接		
反复定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm)(R: °)		±0.005		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec)(R: °/sec)		3.3		0.9	1700
最大搬运重量 (kg)				1.0	
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 <sup>※2</sup> (sec)				0.33	
R 轴允许惯性力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> )				0.01	
用户配线 (sq×根)				0.1×8	
用户配管 (外径)				φ4×2	
动作限位设定		1. 软限制 2. 机械限制 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)		标准: 2 选配: 3.5, 5, 10			
主机重量 (kg) (不含机器人电缆) <sup>※4</sup>		3.9			
机器人电缆重量		0.9kg (2m)	1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)

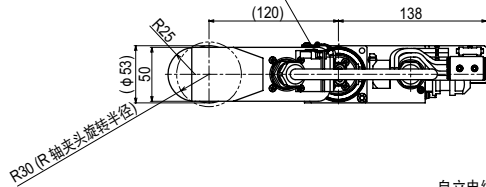
※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。  
 ※2. 上下移动 25mm、水平移动 100mm 的往返动作时。  
 ※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.430 的说明。  
 ※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

## ■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	300	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

## YK120XG

用户配线用连接器 (可使用 1~8 号)  
 日本压着端子制造株式会社  
 SM 连接器: SMR-8V-B  
 针: SYM-001T-P0.6 附件  
 压接机请使用 YC12



自立电缆上请勿安装配线配管, 否则会导致定位精度下降。  
 如果需要安装配线配管, 请使用此类空气配管。详情请参阅操作说明书。

