

YK150XG

标准规格：微型（超小型）

● 机械手臂长 150mm ● 最大搬运重量 1kg

订购型号

YK150XG - 50 **RCX240S** **BB**

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^{※1} 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 ^{※2}	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)	75	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 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)		±0.005		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		3.4		0.9	1700
最大搬运重量 (kg)				1.0	
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※2} (sec)				0.33	
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)				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. 限位器 (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) ^{※4}		4.0			
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

YK150XG

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。

动作范围
X、Y 轴原点在底座正面+5°进行原点复位时, 应从上述位置预先移动到逆时针旋转位置

截面图 A-A
用户配管 2 (φ4)
用户配管 1 (φ4)
用户配管 2 (φ4)
用户配管 1 (φ4)
M3 接地端子

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

水平取出与 R 轴原点的位相无关
用户工具安装范围

空心直径 φ4
φ10h7⁰/_{-0.015}
φ26
φ14
φ12
φ9⁰/_{-0.2}
B 部详细图

4-M3×0.5 深度 7
安装 M5 螺栓, 使用 4 根
用户用铁丝

φ26
14
12
9
10
22.5
27
20
4.5
123
14
14
4.3
2.5

APPLICATION 应用机型
TRANSEVO 小型单轴机器人
FLIP-X 单轴机器人
PHASER 线性单轴机器人
XY-X 直交机器人
YK-XG 水平多关节机器人
YP-X 拾取机器人
CLEAN 洁净型机器人
CONTROLLER INFORMATION 控制信息
微型
小型
中型
大型
悬挂型、
翻转型
防尘、防滴型