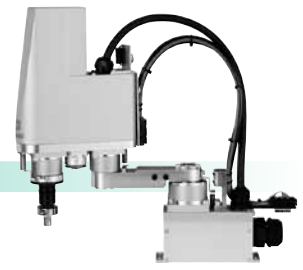


YK180XG

标准规格：微型（超小型）

● 机械手臂长 180mm

● 最大搬运重量 1kg



■ 订购型号

YK180XG - 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}

N1.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)	105	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
	传动方式	马达 ~ 减速器	直接连接		
		减速器 ~ 输出	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)		3.3		0.9	1700
最大搬运重量 (kg)				1.0	
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※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. 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) ^{※4}		4.1			
机器人电缆重量		0.9kg (2m)	1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)

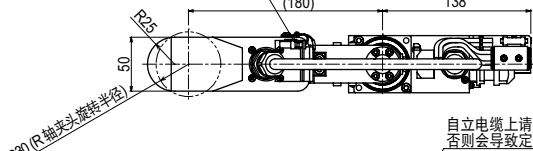
※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
 ※2. 上下移动 25mm、水平移动 100mm 的往返动作时。
 ※3. 在加速度系数的设定上有限制, 请参阅 P.430 的说明。
 ※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YK180XG

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
 压接机请使用 YC12



自立电缆上请勿安装配线管,
 否则会导致定位精度下降。

如果需要安装配线管,
 请使用此类空气胶管。详情请参阅操作说明书。

10 (机械臂旋转时最大 120)

316 (机械臂旋转时最大 322)

239

119

105

80

67

6

41.5

90.5

32

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

0

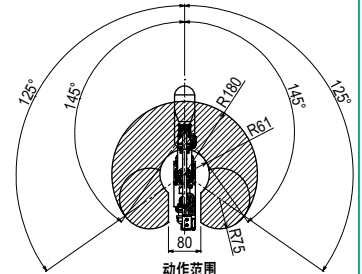
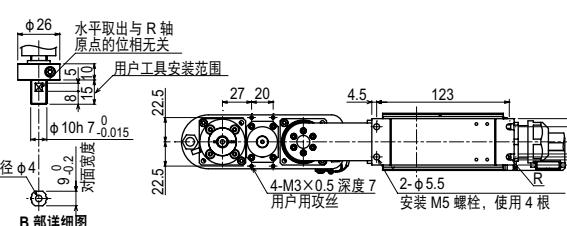
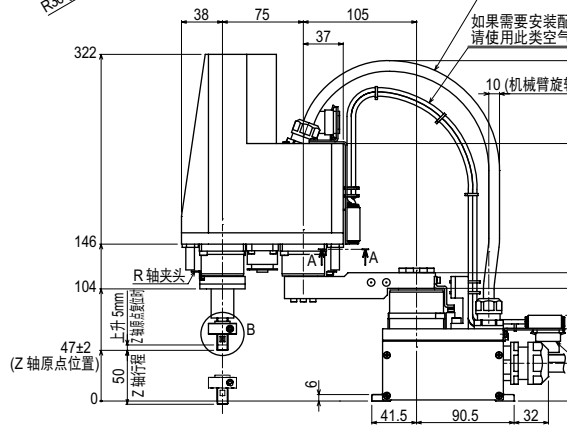
0

0

0

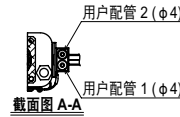
0

0



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



用户配管 2 (φ4)

用户配管 1 (φ4)

截面图 A-A

用户配管 2 (φ4)

用户配管 1 (φ4)

M3 接地端子

35

74

47

53

43

4.3

2-φ5.5

安装 M5 螺栓, 使用 4 根

2-φ5.5

4-M3×0.5 深度 7

用户用攻丝

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

22.5

