

YK220X

标准规格：微型（超小型）

- 机械手臂长 220mm
- 最大搬运重量 1kg

订购型号

YK220X-100 **RCX240S** **BB**

机器人主机	Z轴行程 100:100mm	电缆长度 3L:3.5m(标准) 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:YK-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)	111	109	100	—
旋转范围 (°)	±120	±140	—	±360
马达输出 AC (W)	50	30	30	30
减速机构	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: °)	±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec)(R: °/sec)	3.4		0.7	1700
最大搬运重量 (kg)	1.0			
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※2} (sec)	0.42			
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)	0.01			
用户配线 (sq×根)	0.1×6			
用户配管 (外径)	φ3×2			
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: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg) (不含机器人电缆) ^{※4}	5.5			
机器人电缆重量	1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)	

※1. 周围温度一定时的值。
※2. 水平方向 100mm, 垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
※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

YK220X

用户配线用连接器 (可使用 1~6 号)
日本压着端子制造株式会社
SM 连接器: SMR-6V-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, 请使用此类空气胶管。详情请参阅操作说明书。

420 (机械臂旋转时最大 425)
30 (机械臂旋转时最大 120)

用户配管 2 (φ3)
用户配管 1 (φ3)

截面图 A-A

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

M3 接地端子

55
50
25
8
0

11 15 0

74

133°±5°

X、Y 轴原点位置
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

动作范围

X 轴原点为从底座正面 0°±5°

水平取出与 R 轴原点的位相无关

用户工具安装范围

4-M4×0.7 深度 6 用户用攻丝

φ10h7^{-0.015}

φ26

9 0.2

空心直径 φ4

B 部详细图