YK250XGP

防尘、防滴规格

- 机械手臂长 250mm
- 最大搬运重量 4kg

订购型号

YK250XGP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

YK250XGP	150	[ ]	S	[ ]	RCX340-4	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]
机器人主机	Z 轴行程	法兰工具	中通规格	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全规格	选配件 A (OP.A)	选配件 B (OP.B)	选配件 C (OP.C)	选配件 D (OP.D)	选配件 E (OP.E)	绝对数据备份电池
	150：150mm	未填写：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

RCX240S	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	[ ]	BB
适用控制器	支持 CE 标准	扩展 I/O	网络选项	iVY 视觉系统	夹爪	电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

基本规格

		X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)	100	150	150	—
	旋转范围 (°)	±129	±134	—	±360
马达输出 AC (W)		200	150	50	100
减速机构	减速器	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆	谐波齿轮驱动
	传导方式 马达 ～ 减速器	直接连接			
	传导方式 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)		4.5		1.1	1020
最大搬运重量 (kg)		4			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec)		0.57			
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm²)		0.05			
防护等级※4		相当于 IP65 (IEC60529)			
用户配线 (sq × 根)		0.2×10			
用户配管 (外径)		φ4×4			
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)		21.5			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作时 (粗定位拱形运动)。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.531 的说明。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，敬请咨询。

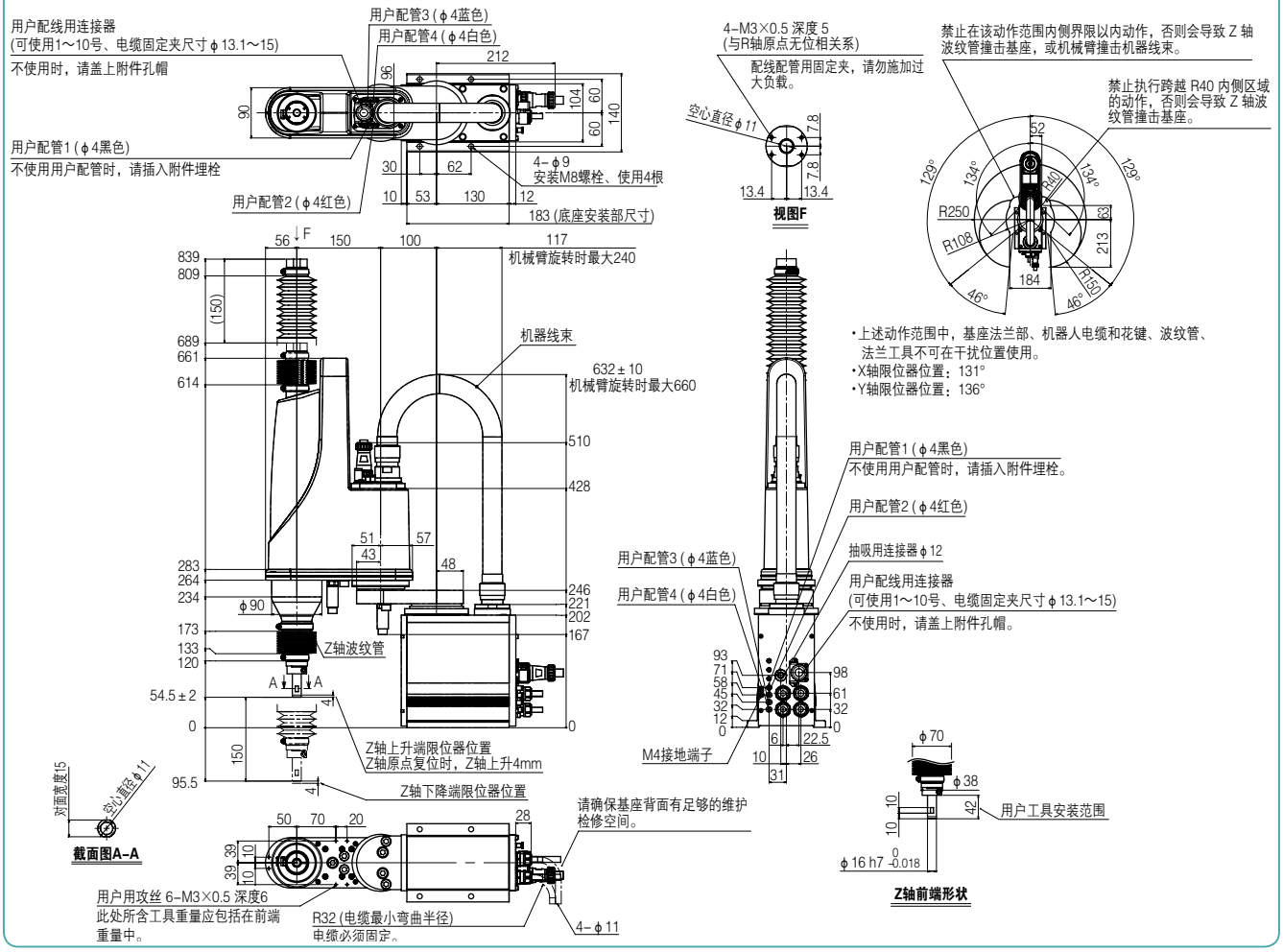
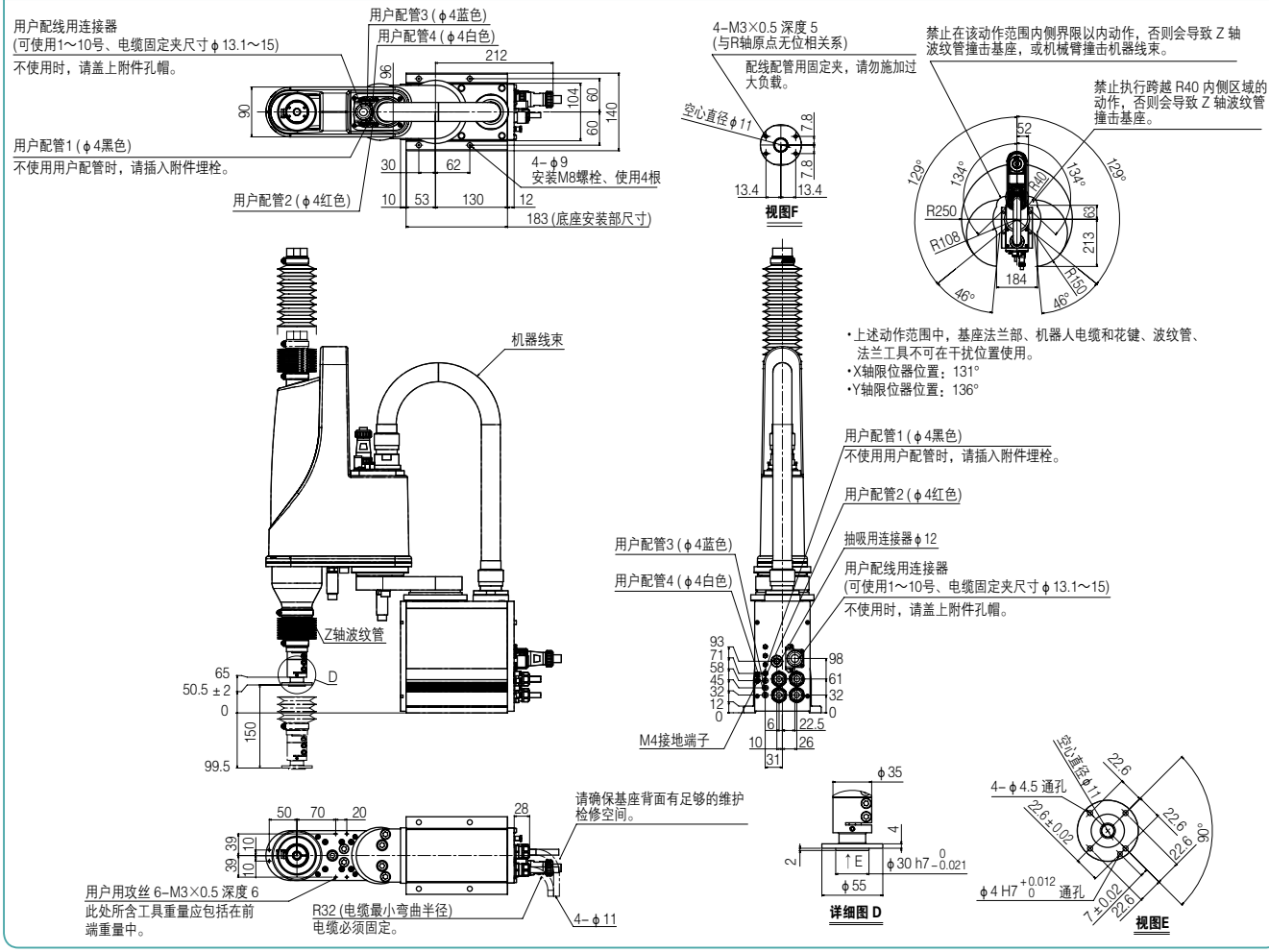
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
详情请参阅使用说明书 (设置手册)。
※ 设定高精度的基准坐标时，可使用基准坐标设定治具 (选配件)。详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XGP



YK250XGP　法兰工具安装规格