

# YK180X

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



※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)	71	109	100	—
	旋转范围 (°)	±120	±140	—	±360
马达输出 AC (W)		50	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: °)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		3.3		0.7	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)		0.39			
R 轴允许惯性力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0.01			
用户配线 (sq×根)		0.1×6			
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) <sup>※4</sup>		5.5			
机器人电缆重量		1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)	

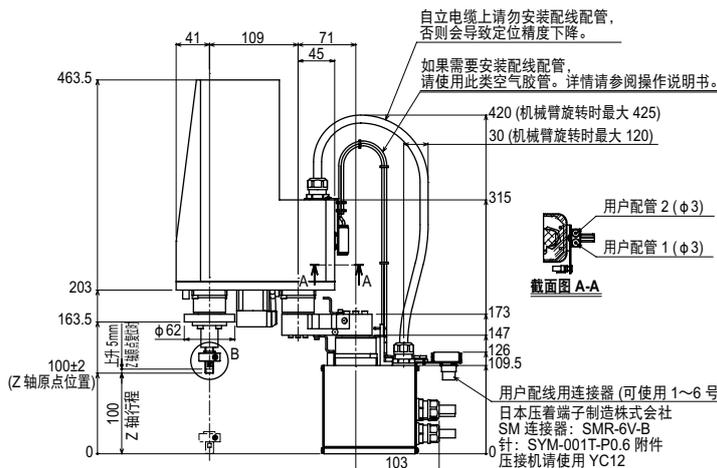
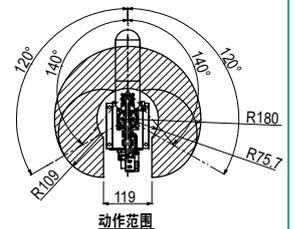
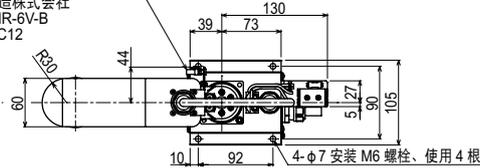
※1. 周围温度一定时的值。  
※2. 水平方向 100mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。  
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.430 的说明。  
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

## 适用控制器

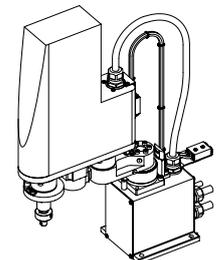
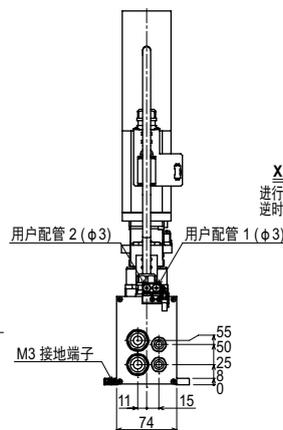
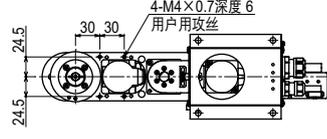
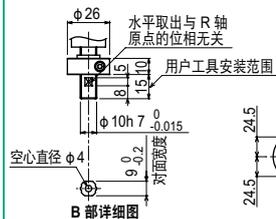
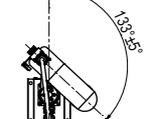
控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

## YK180X

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  
压接机请使用 YC12



X 轴原点为从底座正面 0°±5°



适用控制器  
**RCX240S ▶ 402**

**273**

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 拾取型机器人  
CLEAN 洁净型机器人  
CONTROLLER 控制器  
INFORMATION 各种信息  
微型  
小型  
中型  
大型  
悬挂型、  
翻转型、  
防尘、防滴型