

YK300XGS

壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 300mm

● 最大搬运重量 5kg

※ 采用接单生产方式, 交货期请咨询。

■ 订购型号

YK300XGS

- 150

机器人主机

安装方法^{※1}
W: 壁挂
(如外形图所示)
U: 壁挂翻转型
(上下颠倒)Z 轴行程
150: 150mm法兰工具
未填写: 无
F: 有中通规格
未填写: 无
S: 有电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

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

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

RCX240S

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

※1. 请务必按规格要求安装。

请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

■ 基本规格

		X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)	150	150	150	—
	旋转范围 (°)	±120	±130	—	±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
	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接	直接连接 直接连接	直接连接 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)		4.4		1.0	1020 (壁挂) 720 (翻转型)
最大搬运重量 (kg)		5 (标准规格)、4 (选配件规格 ^{※4})			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2} (sec)		0.49			
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)		0.05			
用户配线 (sq × 根)		0.2 × 10			
用户配管 (外径)		φ4 × 3			
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)		19.5			

※1. 周围温度一定时的值。

※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作 (可搬运 2kg、粗定位拱形运动时)。

※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.531 的说明。

※4. 选配件规格 (法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格) 时, 最大搬运重量为 4kg。

■ 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 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)。

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/>

YK300XGS



