● アーム長 180mm) ● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK180X-100

YK180X

3L:3.5m

安全規格

オプションA -(OP.A)

RCX340-4	-	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

標準仕様:タイニー (超小型)

■基本仕様								
			X軸	Y軸	Z軸	R軸		
軸仕様	アーム長		71 mm	109 mm	100 mm	_		
	回転範囲		±120°	±140°	_	±360°		
モータ出力 AC			50 W	30 W	30 W	30 W		
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結					
		減速機 ~ 出力	直結					
繰り返し位置決め精度*1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°		
最高速度			3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec		
最大可搬質量			1.0 kg					
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時**2			0.39 sec					
R軸許容慣性	モーメント	*3	0.01 kgm ²					
ユーザ配線			0.1 sq × 6 本					
ユーザ配管(外径)		φ3 × 2					
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)					
ロボットケー	-ブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m					
本体質量(口	ボットケー	ブル含まず) ^{*4}	5.5 kg					
ロボットケー	-ブル質量		1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)					
		770 6 6 7 7						

■適用コントロ· コントローラ 電源容量(VA) 運転方法 プログラム プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令 BCX340 500

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

ニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトより ダウンロードしていただけます。 https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

- ※1. 周囲温度一定時の値です。

- ※1.月囲畑風尽一と时の順とす。 ※2.水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

