

YK350TW

全方位型

● 机械臂长度 350mm

● 最大搬运重量 5kg



订购型号

YK350TW-130

机器人主机	Z轴行程 130: 130mm	法兰工具 未填写: 无 F: 有	配管中通 未填写: 无 S: 有	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
-------	--------------------	------------------------	------------------------	--

RCX340-4

通用控制器 / 控制轴数	安全规格	选配 A (OP.A)	选配 B (OP.B)	选配 C (OP.C)	选配 D (OP.D)	选配 E (OP.E)	绝对数据备份用电池
--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	-----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.502**

RCX240

通用控制器	支持 CE	再生装置	扩展 I/O	网络选项	iVY 系统	夹爪	电池
-------	-------	------	--------	------	--------	----	----

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.489**

※自 2015 年 3 月后可支持 RCX340 控制器。

基本规格

轴规格	X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
机械臂长度	175 mm	175 mm	130 mm	—
旋转范围	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
马达输出 AC	750 W	400 W	200 W	105 W
减速装置	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆
	传导方式	谐波传动	直接连接	同步带
重复定位精度 ^{※1}	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度 ^{※2}	5.6 m/sec	—	1.5 m/sec	3000 ° /sec
最大搬运重量 ^{※2}	5 kg			
标准周期时间: 1kg 可搬运时 ^{※3}	0.32 sec (RCX340) / 0.38 sec (RCX240)			
R 轴容许惯性力矩 ^{※4}	额定	0.005 kgm ²		
	最大	0.05 kgm ²		
用户配线	0.15 sq × 8 根			
用户配管 (外径)	φ 6 × 2			
动作极限设置	1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5, 10 m			
主机重量	26 kg			

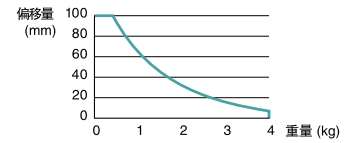
- ※1. 周围温度一定时的值。
- ※2. 法兰工具规格 (选配) 为 4kg。
- ※3. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、1kg 搬运重量、相定位拱形动作时。
- ※4. 根据惯性力矩大小, 有时须限制加速度等参数。

适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机命令

R 轴惯性力矩 (负载惯性力矩)

负载重量与 R 轴中心的偏移量 (重心位置) 的推荐位置关系



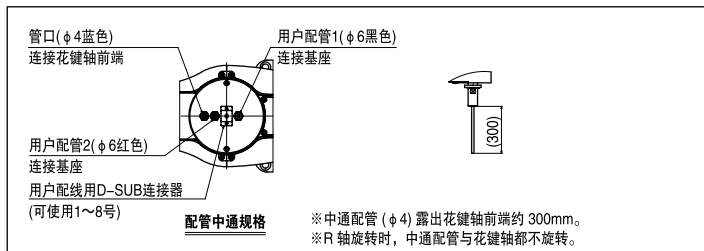
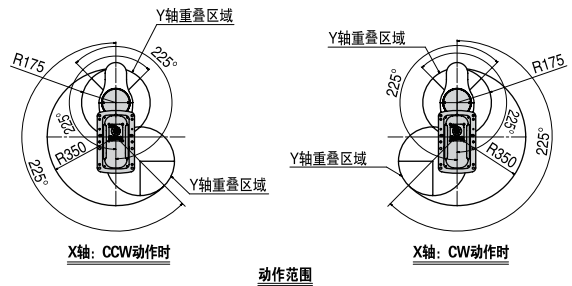
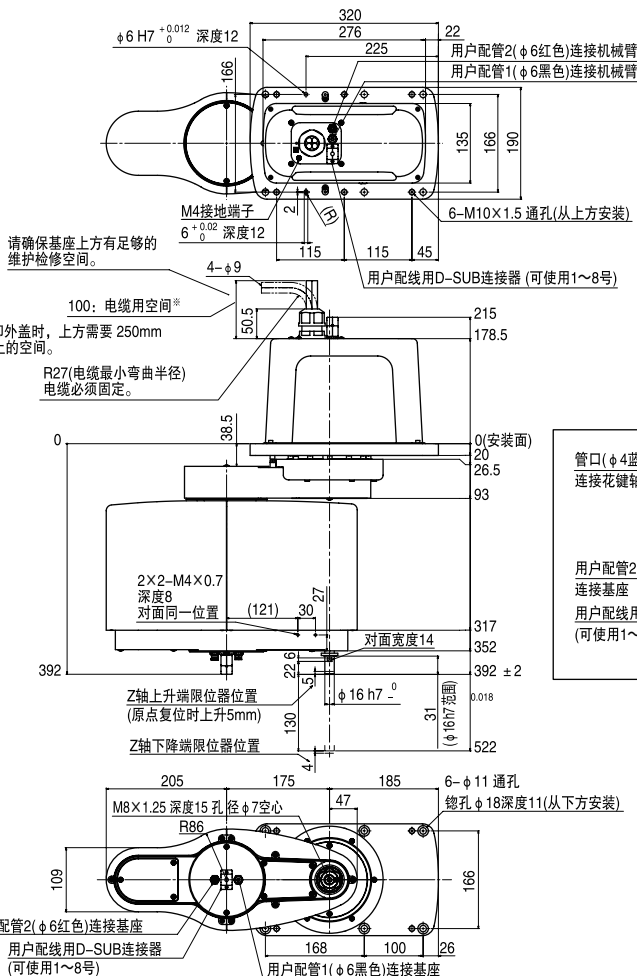
※搬运重量超过 4kg 时, R 轴惯性力矩可能超出额定值, 请设定正确的参数。

※谐波传动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。

※设定高精度的基准坐标时, 可使用基准坐标设定夹具 (选配), 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/>

YK350TW



YK350TW 法兰工具安装规格

