

YK180XC

洁净型: 超小型

※ 采用接单生产方式, 交货期请咨询本公司。

- 臂长 180mm
- 最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK180XC - 100 - **RCX340-4**

机器人主机	Z轴行程 100: 100mm	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	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)	绝对数据备份用电池
-------	--------------------	--	--------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	-----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.676**

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	71 mm	109 mm	100 mm	—
机械臂长度	—			
动作范围	±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
重复定位精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量	1.0 kg			
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时*2	0.42 sec			
R轴容许惯性力矩*3	0.01 kgm ²			
用户配线	0.1 sq × 8 根			
用户配管(外径)	φ3 × 2			
动作极限设置	1. 软限制 2. 机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量(不包括机器人电缆)*4	6.5 kg			
机器人电缆重量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	
洁净度	CLASS 10 (0.1 μm基准)			
抽吸量空气	30 Nℓ/min			

- *1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- *2. 上下移动25 mm、水平移动100 mm的往返动作时。
- *3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
- *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	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

YK180XC

