YK220XC

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 220mm
- 最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK220XC - 100 - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	电缆长度	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
YK220XC	100：100mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

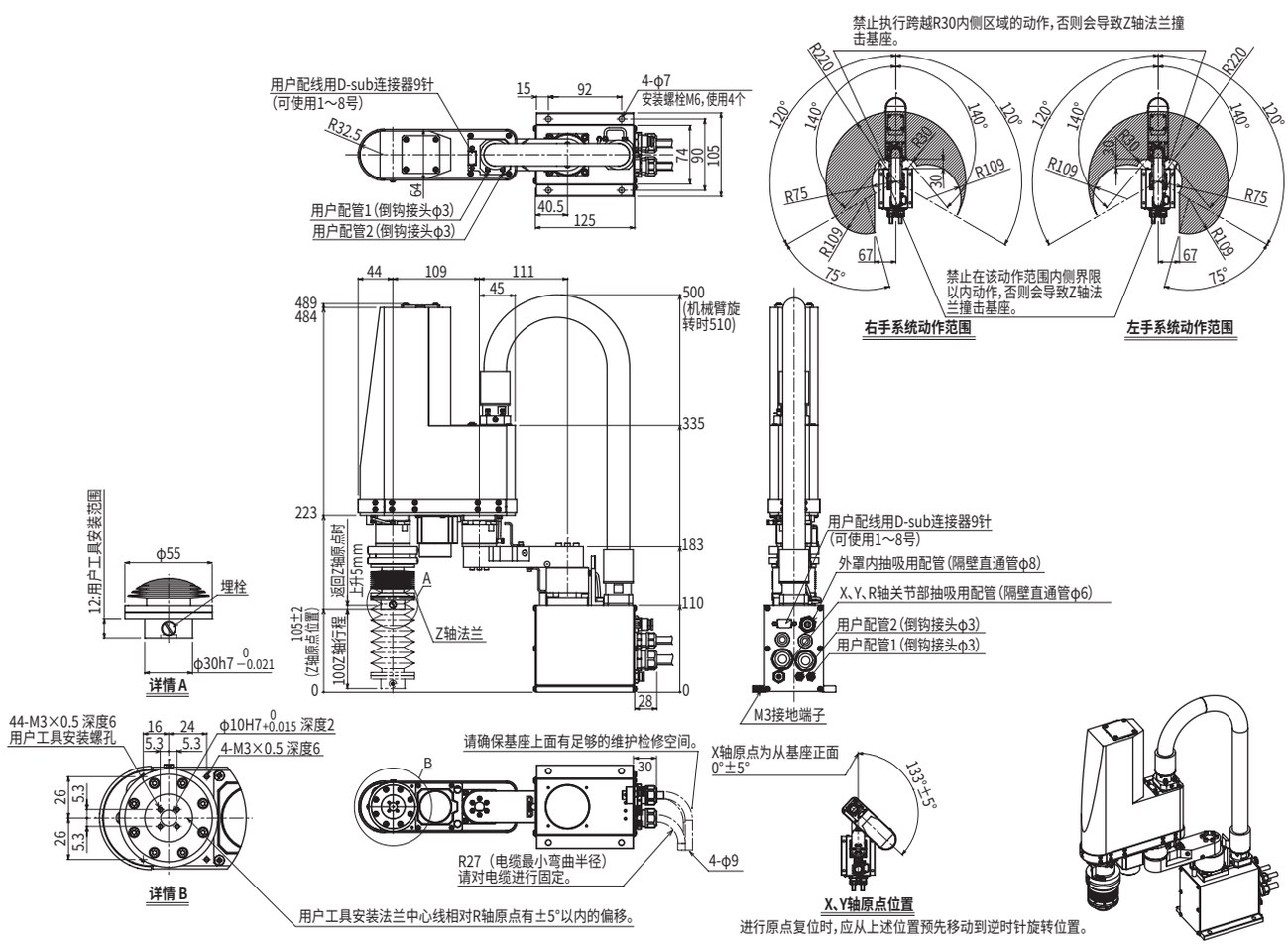
		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	111 mm	109 mm	100 mm	—
	旋转范围	±120 °	±140 °	—	±360 °
马达输出 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec
最大搬运重量		1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2		0.45 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.01 kgm^2			
用户配线		0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）		φ3 × 2			
动作极限设置		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。
※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往返、粗定位时。
※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

YK220XC



适用控制器　RCX340 ▶ 676