

YK350XGC

洁净型: 小型

- 臂长 350mm
- 最大可搬运重量 4kg

订购型号



基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	200 mm	150 mm	150 mm	—
旋转范围	±129°	±134°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度*1	±0.01 mm			
±0.01 mm	±0.01 mm			
±0.004°	±0.004°			
最高速度	5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量	4 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时*2	0.52 sec			
R轴容许惯性力矩*3	0.05 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)	φ4 × 4			
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	22 kg			
洁净度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) *4 + ESD *5			
抽吸量空气	30 Nℓ/min *6			

- *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300 mm的往返动作时(粗定位拱形动作时)。
- *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. 相当于CLASS 10 (0.1μm) FED-STD-209D。
- *5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
- *6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

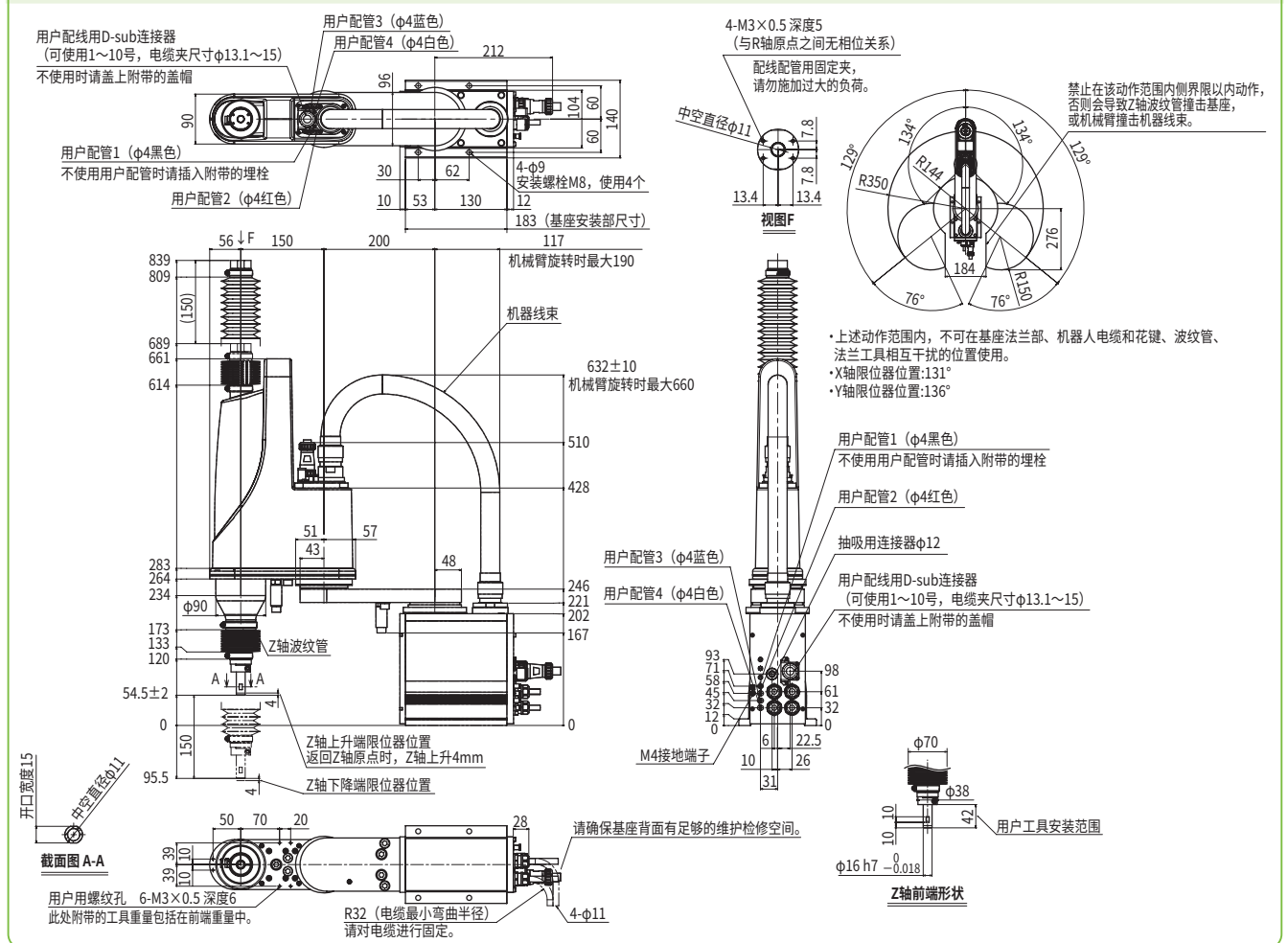
控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

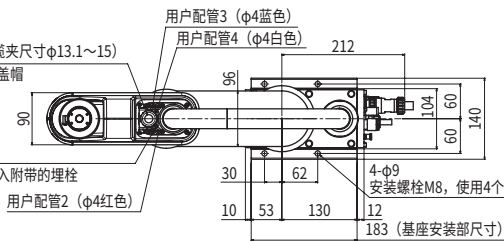
YK350XGC



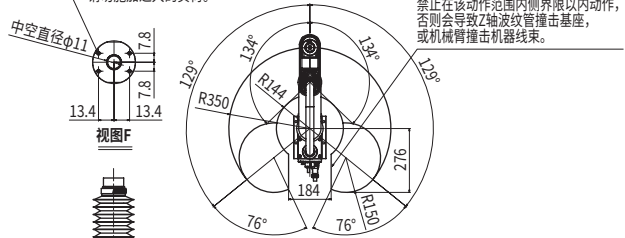
YK350XGC 法兰工具安装规格

用户配线用连接器
(可使用1~10号, 电缆夹尺寸φ13.1~15)
不使用时请盖上附带的盖帽

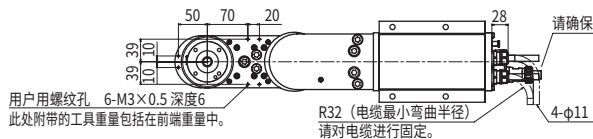
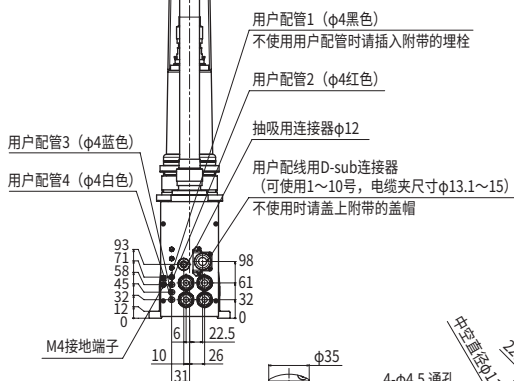
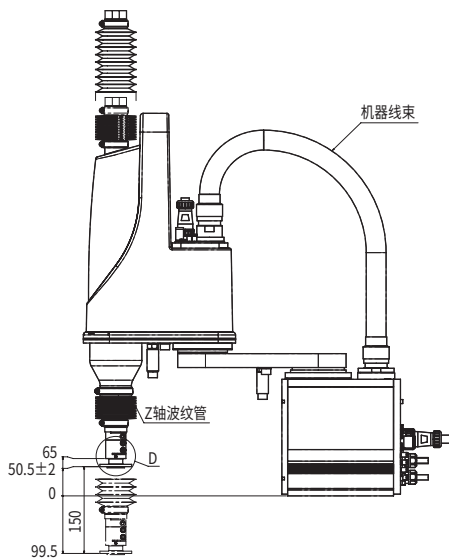
用户配管1 (φ4黑色)
不使用时请插入附带的埋栓



4-M3×0.5 深度5
(与R轴原点之间无相位关系)
配线配管用固定夹,
请勿施加过大的负荷。



- 上述动作范围内, 不可在底座法兰部、机器人电缆和花键、波纹管、法兰工具相互干扰的位置使用。
- X轴限位器位置:131°
- Y轴限位器位置:136°



请确保底座背面有足够的维护检修空间。

