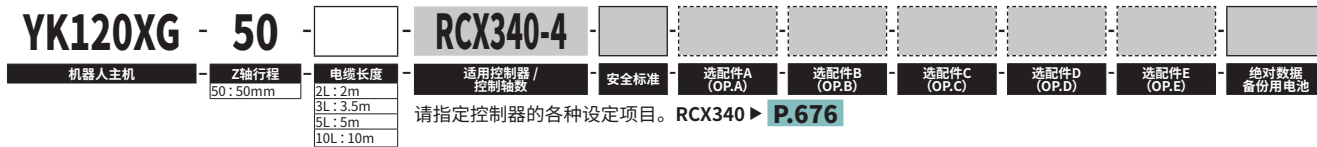


YK120XG

标准规格: 微型

- 臂长 120mm
- 最大可搬运重量 1kg

订购型号



基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	45 mm	75 mm	50 mm	—
	旋转范围	±125°	±145°	—	±360°
马达输出 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传动方式	直接连接			
	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接			
重复定位精度 ^{※1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.9 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}		0.33 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)		φ4 × 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: 2 m 选配: 3.5 m, 5 m, 10 m			
主机重量 (不包括机器人电缆) ^{※4}		3.9 kg			
机器人电缆重量		0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- ※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。
 ※2. 上下移动25mm、水平移动100mm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	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	300	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)。

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

YK120XG

