

# YK220X

标准规格: 微型

●臂长 220mm ●最大可搬运重量 1kg

## 订购型号

**YK220X - 100**

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

**RCX340-4**

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

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
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
减速机构	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接	
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	0.42 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>	0.01 kgm <sup>2</sup>			
用户配线	0.1 sq × 6 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) <sup>※4</sup>	5.5 kg			
机器人电缆重量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	

- ※1. 环境温度固定时的数值。
- ※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm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	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	500	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/>

## YK220X

