

YK180XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

● アーム長 180mm ● 最大可搬質量 1kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK180XC - 100 - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 Z軸ストローク 100:100mm ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
動作範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)*4	6.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 上下移動25 mm, 水平移動100 mmの往復動作時。
*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
*4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

YK180XC

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)

4-φ7 取付M6ボルト, 4本使用

R30内側領域をまったく動作を行うとZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

右系動作範囲 左手系動作範囲

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

ユーザ配管1(ハープ継手φ3)
ユーザ配管2(ハープ継手φ3)

44 109 71 500 (アーム 旋回時510)
489 484 335 223 183 110 0 28

105±7 Z軸原点位置 Z軸原点復帰時 Z軸フランジ

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)
カバー内吸引用配管(隔壁ユニオンφ8)
X,Y,R軸関節部吸引用配管(隔壁ユニオンφ6)
ユーザ配管2(隔壁ユニオンφ3)
ユーザ配管1(隔壁ユニオンφ3)

M3アース端子

X軸原点位置 X軸原点位置はベース正面から0°±5°

133°±5°

Y,Z軸原点位置 原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください

詳細A

4-M3×0.5 深さ6 ユーザツール取付タブ 16 24 φ10H7^{+0.015} 深さ2 4-M3×0.5 深さ6 26 5.3 5.3

詳細B

R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。

ユーザツール取付フランジセンターラインはR軸原点に対して±5°以内のずれがあります。