

YK220XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

●アーム長 220mm ●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

YK220XC - 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)	アンプ/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.678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±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	3.4 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	0.45 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.メカストップ(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	CLASS 10 (0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 Nℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です。
 ※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗位置決め時。
 ※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

YK220XC

