

# YK180X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK180X-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)	アソソバッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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	—
	回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度*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		0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.1 sq × 6 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.メカストッパ(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		5.5 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)	

- ※1. 周囲温度一定時の値です。
- ※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm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 ポイントト्रेस リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK180X

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ:SMR-6V-B  
 ピン:SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください

