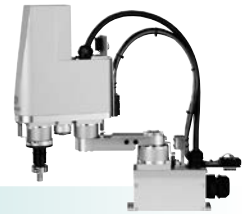


# YK180XG

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

**YK180XG - 50**

**RCX340-4**

ロボット本体

Z軸ストローク  
50:50mm

ケーブル長  
2L:2m  
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	105 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 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		0.9 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		0.33 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 × 8 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 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: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4		4.1 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)	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 (X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm、水平移動100mm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

\* 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/>

## YK180XG

