

YK220X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 220mm
- 最大可搬質量 1kg

注文型式

YK220X-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) アップバッテリー

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

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
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		3.4 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		0.42 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 × 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		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軸のメカストップ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/>

YK220X

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

動作範囲

位置決め精度が悪くなりますので、自立ケーブルに配線配管を取り付けしないでください。もし、配線配管を取り付ける場合にはこちらのエアチューブを用いてください。詳しくは取説を参照してください。

ユーザ配管2 (φ3)
ユーザ配管1 (φ3)
断面図A-A
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
M3アース端子
55
45
25
8
0
74
11
15
0

X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しの移動してください

X軸原点位置
133 ± 0.5

平取りとR軸原点の位相関係無し
ユーザツール取付範囲

φ26
15
10
8
15
10
φ10h7/0.015
9
0.2
一面幅
中空径φ4
詳細B

4-M4×0.7深さ6 ユーザ用タップ

30
30
30
4-φ9
R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。
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。