

YK250XH

標準仕様: 小型



■アーム長 250mm ■最大可搬質量 3kg

■注文型式

YK250XH- 150 - [] - RCX240S - [] - [] - [] - [] - [] - BB

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm (MAX:300mm ^{※1})	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	拡張I/O ^{※2} N,P:標準I/O 16/8 N1,P1:40/24点 N2,P2:64/40点 N3,P3:88/56点 N4,P4:112/72点	ネットワーク オプション 無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	iVYシステム 無記入:なし VY:iVY (VISION) TR:iVY+照明 +トラッキング LC:iVY+照明	バッテリー BB:4個
--------	--	--------------------------------------	----------	--------------------------	--	---	---	----------------

※1. Z軸200mm以上のストロークは受注生産になります。納期、仕様、外觀等は弊社営業までお問い合わせください。
 ※2. I/OボードにてNPNを選択の場合はN~N4,PNPを選択の場合はP~P4となります。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

■基本仕様

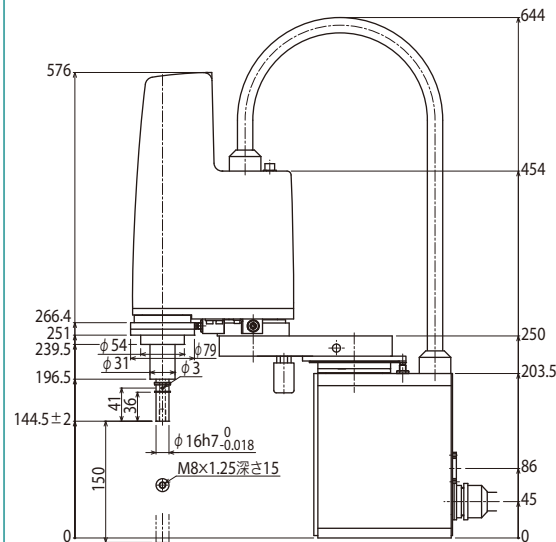
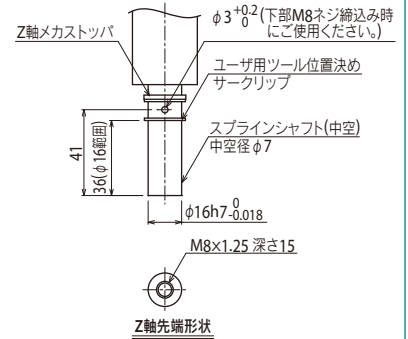
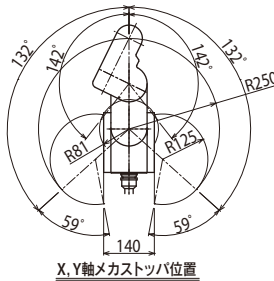
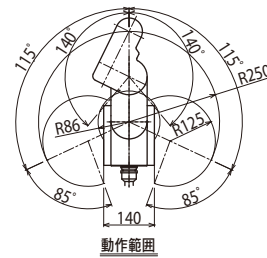
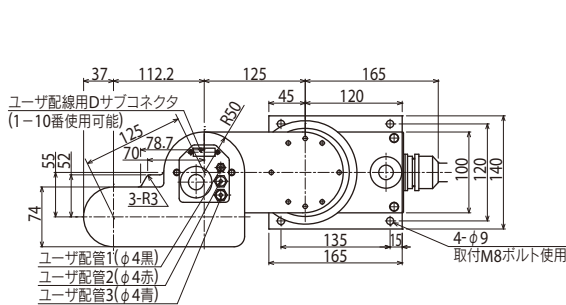
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	125	125	150	—
	回転範囲(°)	±115	±140	—	±360
モータ出力 AC (W)		200	100	100	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器 減速器 ~ 出力	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)		±0.01	±0.01	±0.01	±0.005
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		4.0	1.0	1.0	1020
最大可搬質量 (kg)		3			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec) ^{※2}		0.54			
R軸許容慣性モーメント ^{※3} (kgm ²)		0.05			
ユーザ配線 (sq×本)		0.2×10			
ユーザ配管 (外径)		φ4×3			
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 (m)		標準: 3.5 オプション: 5, 10			
本体質量 (kg)		15			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.433をご参照ください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX240S	1000	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

YK250XH



アプリケーション
 小型単軸ロボット
 TRANSERVO
 単軸ロボット
 FLIP-X
 ユニフックロボット
 PHASER
 直交ロボット
 XY-X
 スカラロボット
 YK-XG
 ヒップアップシステム
 YP-X
 クリーン
 CLEAN
 コントローラ
 CONTROLLER INFORMATION
 各種情報
 タイマー
 小型
 中型
 大型
 天吊・
 インバータ
 防護・防滴