運転方法

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

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 3kg ※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。

「防塵・防滴仕様

□注文型式



※1. I/OボードにてNPNを選択の場合はN \sim N4、PNPを選択の場合はP \sim P4となります。 ※2. 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。

■基本位	土様						
			X軸	Y軸	Z軸	R軸	
***/*	アーム長(mm)		125	125	150	_	
軸仕様	回転範囲(°)		±115	±130	_	±360	
モー夕出力 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	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達	
		減速器 ~ 出力	直結		直結	直結	
繰り返し位置決め精度 ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)			±0.01		±0.01	±0.005	
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			4.0		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)			0.54				
R軸許容慣性モーメント ^{*2} (kgm²)			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.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル트()			無浦・2m オプション・・・ 10				

All I	₩ 只 = \ Ng /	
×1	国囲温度一定時の値です(X V軸)	

			X軸	Y軸	Z軸	R軸	
アーム長(m 軸仕様		mm)	125	125	150	_	
平田1工1 家	回転範囲(°)		±115	±130	_	±360	
モータ出力 AC (W)		200	100	100	100		
	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	
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達	
		減速器 ~ 出力	直結		直結	直結	
繰り返し位置決め精度 ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		±0.01		±0.01	±0.005		
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		4.0		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)		0.54					
R軸許容慣性モーメント ^{*2} (kgm²)			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.メカストッパ(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-	定時の値です	(X.Y軸)_					

※1. 周囲温度一定時の値です(X.Y軸)。 ※2. 加速度係数の設定に制限があります。		
YK250XP 40 112.2 R軸ドグ旋回半径 ユーザ配線用コネクタ(1-10番使用可能) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください	125 220 220 220 220 220 220 220 220 220 2	R1250 R1250 R1250
599	477	166 <u>33 X,Y軸メカストッパ位置</u> N Y 軸 X カストッパ位置
	98 使用 64 付属	#気口(6- φ12) 12エアーチューブをつなぎ、水屋のかからない位置までのはしてください X軸関節エアーバージ用(φ6) Y軸関節エアーバージ用(φ6) R軸関節エアーバージ用(φ6) - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 -
0 1:1	32	ユーザ配管3(中4青) ※必ずエアーバージをかけて御使用ください。 使用環境によっては、水・粉塵が入る可能性があります

■適用コントロ-コントローラ 電源容量(VA)

1000

RCX240S