

YK120XG

标准规格：微型（超小型）

●机械手臂长 120mm

●最大搬运重量 1kg

■ 订购型号

YK120XG	50		RCX240S				BB
机器人主机	乙轴行程 50:50mm	电缆长度 2L: 2m (标准) 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器	支持 CE 标准 未填写: 标准 E: CE 规格	扩展 I/O ^{※1} N.P.: 标准 I/O 16/8 N1.P1: 40/24 点 N2.P2: 64/40 点 N3.P3: 88/56 点 N4.P4: 112/72 点	网络选项 未填写: 无 CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Jink ^{※2}	电池 38: 4个

※1 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。

※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

■ 基本规格

			X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)		45	75	50	—
	旋转范围 (°)		±125	±145	—	±360
马达输出 AC (W)			30	30	30	30
减速机构	减速器		谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠螺杆	谐波齿轮驱动
	传动方式	马达 ~ 减速器	直接连接			
		减速器 ~ 输出	直接连接			
反复定位精度※1 (XYZ: mm) (R: °)			±0.005		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)			3.3		0.9	1700
最大搬运重量 (kg)			1.0			
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时※2 (sec)			0.33			
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm ²)			0.01			
用户配线 (sq×根)			0.1×8			
用户配管 (外径)			φ4×2			
动作限位设定			1. 软限制 2. 机械限制 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)			标准: 2 选配: 3.5, 5, 10			
主机重量 (kg) (不含机器人电缆)※4			3.9			
机器人电缆重量			0.9kg (2m)	1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。

※2. 上下移动 25mm、水平移动 100mm 的往返动作时。

※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.430 的说明。

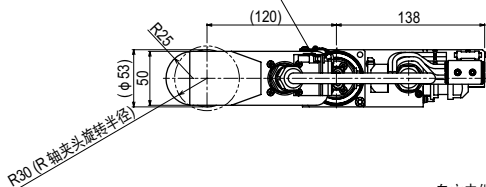
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	300	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

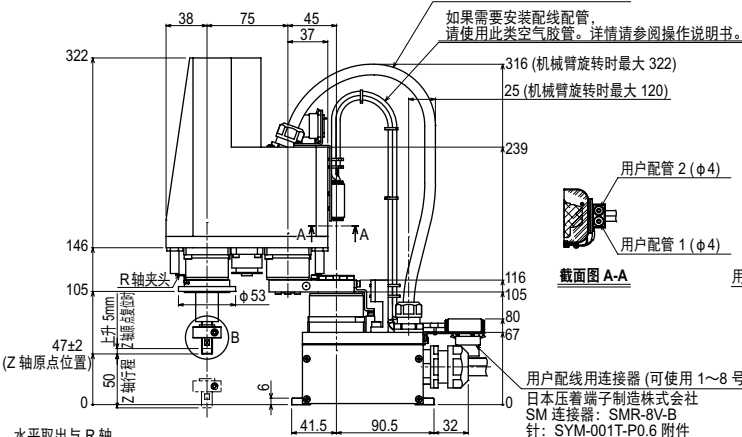
YK120XG

用户配线用连接器(可使用 1~8 号)
日本压着端子制造株式会社
SM 连接器: SMR-8V-B
针: SYM-001T-P0.6 附件
压接机请使用 YC12



自立电缆上请勿安装配线配管，
否则会导致定位精度下降。

如果需要安装配线配管，
请使用此类空气胶管。详情请参阅操作说明书。

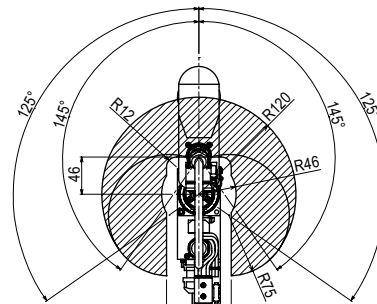


用户配管 2 ($\phi 4$)

用户配管 1 ($\phi 4$)

截面图 A-A

用户配线用连接器 (可使用 1~8 号)
日本压着端子制造株式会社
SM 连接器: SMR-8V-B
针: SYM-001T-P0.6 附件
压接机请使用 YC12。



动作范围
轴原点在底座正面 $\pm 5^\circ$
点复位时, 应从上述位置预
到逆时针旋转位置

