

YK220X

标准规格：微型（超小型）

● 机械手臂长 220mm

● 最大搬运重量 1kg



■ 订购型号

YK220X - 100			RCX240S				BB
机器人主机	Z 轴行程 100:100mm	电缆长度 3L:3.5m (标准) 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-Link ^{※2}	电池 BB:4 个

※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) 111	109	100	—
旋转范围 (°)	±120	±140	—	±360
马达输出 AC (W)	50	30	30	30
减速机构	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 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接		
反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm)(R: °)	±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec)(R: °/sec)	3.4		0.7	1700
最大搬运重量 (kg)	1.0			
标准周期时间: 0.1kg 可搬运时 ^{※2} (sec)	0.42			
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)	0.01			
用户配线 (sq×根)	0.1×6			
用户配管 (外径)	φ3×2			
动作限位设定	1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg) (不含机器人电缆) ^{※4}	5.5			
机器人电缆重量	1.5kg (3.5m)	2.1kg (5m)	4.2kg (10m)	

※1. 周围温度一定时的值。

※2. 水平方向 100mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。

※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.430 的说明。

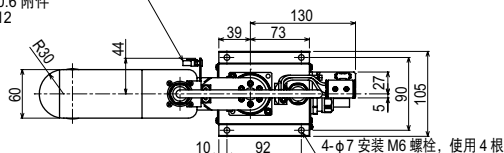
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YK220X

用户配线用连接器 (可使用 1~6 号)
日本压着端子制造株式会社
SM 连接器: SMR-6V-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,
请使用此类空气配管。详情请参阅操作说明书。

420 (机械臂旋转时最大 425)
30 (机械臂旋转时最大 120)

用户配管 2 (φ3)
用户配管 1 (φ3)

截面图 A-A

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

173
147
126
109.5

100±2
100
Z 轴行程
Z 轴原点位置

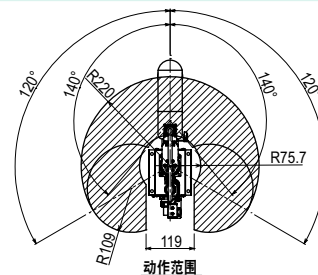
φ26
φ15
φ10h7⁰_{-0.015}

水平取出与 R 轴
原点的位相无关
用户工具安装范围

4-M4×0.7 深度 6
用户用攻丝

φ4
φ9⁰_{0.2}
B 部详细图

空心直径
对面宽度



动作范围

X 轴原点为从底座正面 0°±5°



X、Y 轴原点位置

进行原点复位时, 应从上述位置预先移动到
逆时针旋转位置

用户配管 2 (φ3)
用户配管 1 (φ3)

M3 接地端子
55
50
25
8
0

