

单轴机器人

视角标准：第一视角

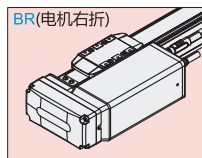
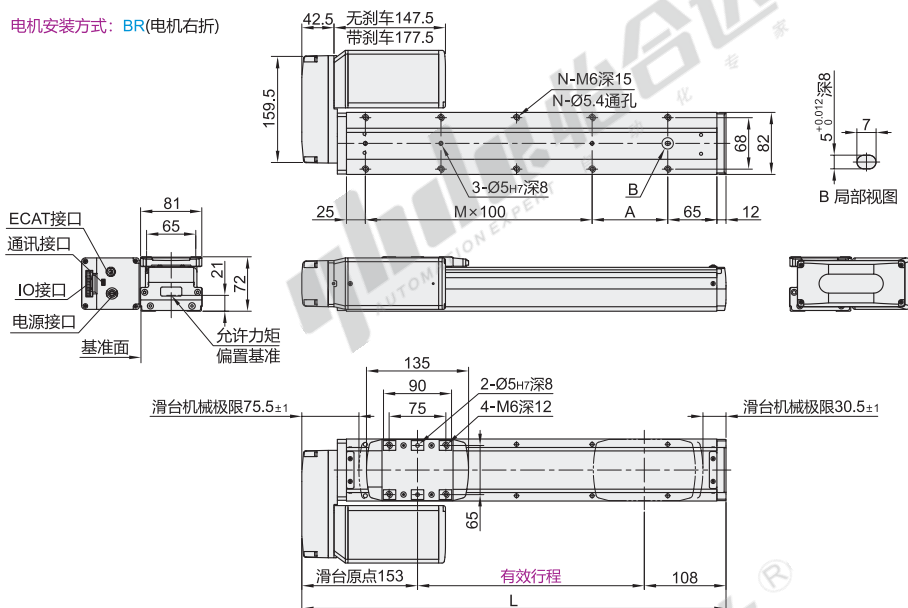
视角标准：第一视角

※为不带刹车重量，带刹车重量+0.5kg.

单轴机器人

YGTH8系列·智能模组型 轨道内嵌系列·一般环境型

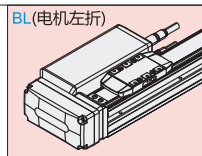
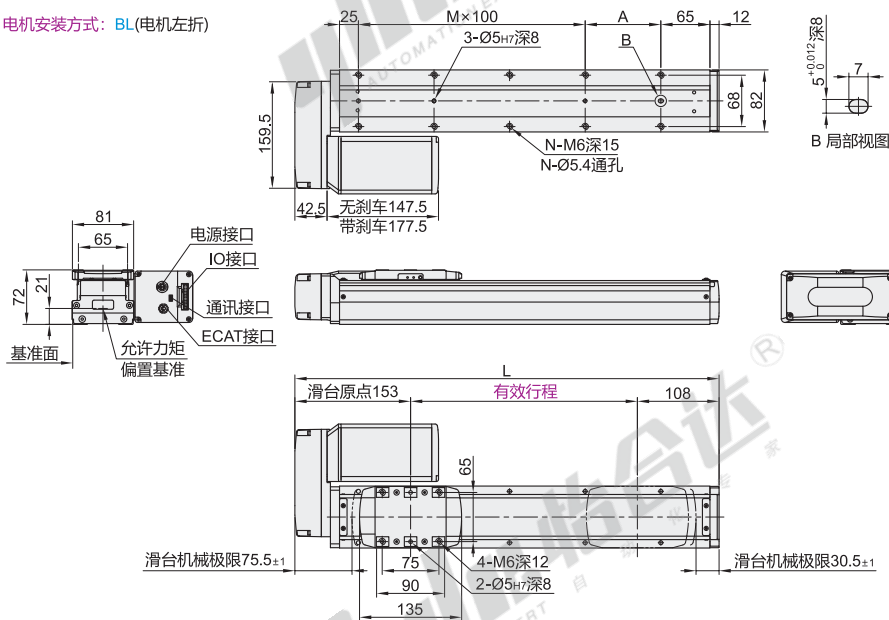
电机安装方式: BR(电机右折)



电机 安装方式	尺寸	行程																	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
BR (电机右折)	L	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161
	A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
重量(kg)※		4.1	4.4	4.7	5	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8	8.3	8.6	8.9	9.2

① ※为不带刹车重量, 带刹车重量+0.5kg。

电机安装方式: BL(电机左折)



电机 安装方式	尺寸	行程																	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
BL (电机左折)	L	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161
	A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
重量(kg)※		4.1	4.4	4.7	5	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8	8.3	8.6	8.9	9.2

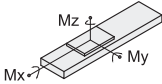
① ※为不带刹车重量, 带刹车重量+0.5kg。

型号		有效行程 (最小单位50)	电机安装方式	驱动器类型	精度等级	刹车	线缆长度
代码	丝杆导程						
YGTH8	5	50~1100 非标行程可定制	BC(电机直连) BM(电机下折) BR(电机右折) BL(电机左折)	SA(PIO定位模式64点) SP(脉冲/PIO定位模式64点) EC(EtherCAT总线模式)	C(±0.01mm) P(±0.003mm)	N(无刹车) B(带刹车)	L1(1m线缆) L3(3m线缆) L5(5m线缆)
	10						
	20						

详细参数表

电机规格		标配200W绝对值伺服电机及驱动器线缆		
性能	重复定位精度(mm)	C(±0.01mm)/P(±0.003mm)		
	丝杠导程	5	10	20
	最高速度(mm/s)	250	500	1000
	最大负载 (kg)	水平使用	60	30
		竖直使用	15	15
	额定推力(N)	723.5	361.7	180.9
	额定扭矩(N.m)	0.64		
	电机额定转速(RPM)	3000		
零部件	标准行程(mm)	50~1100(50mm间隔)		
	滚珠丝杆外径(mm)	Ø16		
	传感器	无		
	轨道形式	内嵌式直线循环导轨		

容许力矩表

Mxd	77.8N.m	说明： 1.实际负载需满足以下条件： (a)满足“详细参数表”中最大负载条件 (b)满足“容许静力表”中力矩条件如超出条件使用将大幅降低滑台寿命 2.表中数据以额定寿命10000km为基准。 3.表中重复定位精度为单方向数值。 4.丝杆传动型滑台达到一定行程后，最高速度需适当降低。以免滑台发生共振，影响使用寿命。 5.滑台额定加速度0.3G，短行程滑台可能无法达到最高速度。 6.滑台如果竖直使用，请选择带刹车电机。
Myd	46.7N.m	
Mzd	46.7N.m	
		
表中力矩是以滑台行走寿命10000km为基准的动态容许力矩。 力矩条件： $Mx/Mxd + My/Myd + Mz/Mzd \leq 1$ (Mx、My、Mz分别为各个方向的实际力矩)		