

悬臂型多轴机器人(2轴)

YG210-A系列

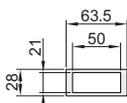
轨道内嵌系列·一般环境型



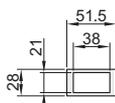
代码	底座		导轨		滑板		盖板		使用环境
	材质	表面处理	材质	表面处理	材质	表面处理	材质	表面处理	
YG210-A	铝合金	阳极氧化	合金钢	—	铝合金	阳极氧化	铝合金	阳极氧化	0°C-40°C 85%RH以下

① 本产品不含电机，电机需另行选购。② 图示为组合方向A1。

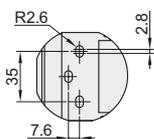
❑ X轴拖链



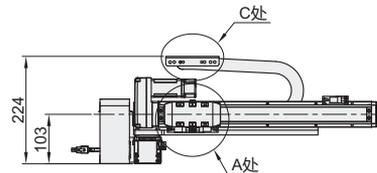
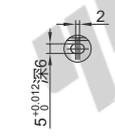
❑ Y轴拖链



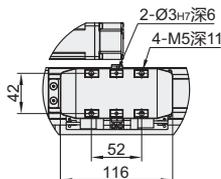
❑ B处放大图



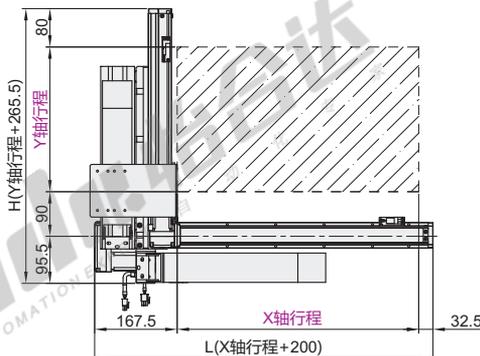
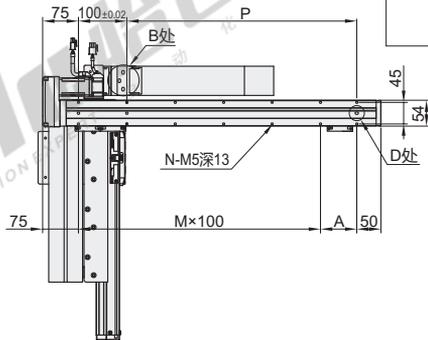
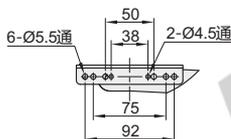
❑ D处放大图



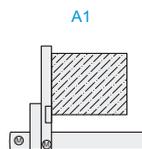
❑ A处放大图



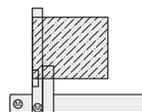
❑ C处放大图



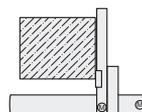
❑ 组合方向



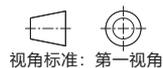
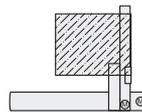
A2



A3



A4



视角标准：第一视角

代码	型号		电机品牌	出货方式	组合方向
	X轴行程 (最小单位50)	Y轴行程 (最小单位50)			
YG210-A	50~800	100~300	M(三菱) P(松下) Y(安川) T(台达)	C(连接出货) K(单轴出货)	A1 A2 A3 A4

❑ 尺寸表

Y轴有效行程	100	150	200	250	300
H	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
最高使用速度(mm/s)*	100				

X轴有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
最高使用速度(mm/s)*	500												450	400	350	300

*最高速度是以伺服电机最高转速3000rpm/min为基准，最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振发生。

❑ 基本参数

项目	X轴	Y轴
轴代码	YCTH5	YCTH5
重复定位精度(mm)	±0.01	±0.01
导程(mm)	10	10
最高速度(mm/s)*	500	100
标准行程(mm)	50~800	100~300
AC伺服电机容量(W)	100	100

*最高速度(mm/s)是以伺服电机最高转速3000rpm/min为基准。

❑ 最大可搬运重量

Y轴行程(mm)	100	150	200	250	300
Y轴载重(kg)	4.5	3.9	3.6	3	2.8

① 限定水平安装。



请按图示订货

代码	型号		电机品牌	出货方式	组合方向
	X轴行程 (最小单位50)	Y轴行程 (最小单位50)			
YG210-A	50~800	100~300	M(三菱) P(松下) Y(安川) T(台达)	C(连接出货) K(单轴出货)	A1 A2 A3 A4

YG210-A - 600 - 100 - P - C - A1



未税价(元)

● 优惠价		
数量	1~4	5~
价格	100%	另行报价



交货期
12