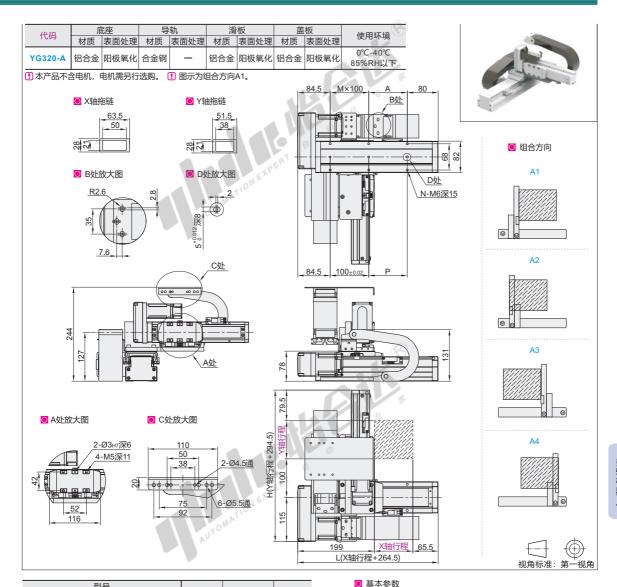
悬臂型多轴机器人(2轴)

轨道内嵌系列·一般环境型



	型号				
代码	X轴行程 (最小单位50)	Y轴行程 (最小单位50)	电机品牌	出货方式	组合方向
YG320-A	50~1100	100~500	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

0	基本	多之	娄

	X細	Y HH				
轴代码	YCTH8	YCTH5				
重复定位精度(mm)	±0.01	±0.01				
导程(mm)	20	10				
最高速度(mm/s)※	1000	500				
标准行程(mm)	50~1100	100~500				
AC伺服电机容量(W)	200	100				
※是京連度(mm/s)目以伺服中机是京蚌油3000rpm/min为其准						

·最局速度(mm/s)是以何服电机最局转速3000rpm/min为基准。

100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 394.5 | 444.5 | 494.5 | 544.5 | 594.5 | 644.5 | 694.5 | 744.5 | 794.5 最高使用速度(mm/s)

○ 最大可搬运重量	Ē
Y轴行程(mm)	ľ

Y轴行程(mm)									
Y轴载重(kg)	8.12	7.74	7.36	6.98	6.6	6.22	5.84	5.46	5

! 限定水平安装。

X轴有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Α	50	100	50	100	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	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Р	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度(mm/s)※						$\Delta \Box$		1	1000							900	800	700	600	500	400	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。



	型号		ON					
代码	X轴行程 (最小单位50)	Y轴行程 (最小单位50)	电机品牌	出货方式	组合方向			
YG320-A	60~1100	100~500	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			
YG320-A — 800 — 100 — P — C — A1								



A 137	13/2/2
	交货期
	12