

YK250XGP

防塵・防滴仕様



● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK250XGP-150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 ^{*1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2}		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}		0.05 kgm ²			
保護等級 ^{*4}		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		21.5 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
 *3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK250XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管3(φ4青)
 ユーザ配管4(φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)
 配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けないでください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

ユーザ配管1(φ4黒)
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください

ユーザ配管2(φ4赤)

ユーザ配管3(φ4青)
 ユーザ配管4(φ4白)

4-φ9 取付M8ボルト、4本使用
 183(ベース取付部寸法)

アーム旋回時最大240

マシンハーネス

アーム旋回時最大660

632±10

510

428

283

264

234

φ90

173

133

120

54.5±2

150

95.5

Z軸ジャバラ

Z軸上昇端メカストッパ位置
 Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇

Z軸下降端メカストッパ位置

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲半径)
 ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

93

71

58

45

32

12

0

6

22.5

10

26

31

98

61

32

0

φ70

φ38

ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
 ・X軸メカストッパ位置: 131°
 ・Y軸メカストッパ位置: 136°

ユーザ配管1(φ4黒)
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)
 使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

垂直多関節ロボット
YA
ユニコンバインモデル
LCM
単軸ロボット
CX
モーリスZ軸機
Robotiny
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
クリーン
CONTRROLLER
CONTRROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付キ
ンバーズ
防塵・防滴

YK250XGP ツールフランジ取付仕様

