

YK350XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK350XGP - 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	中道しシャフト 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 バッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	------------

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	200 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			
	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		5.6 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		0.52 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		22 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。

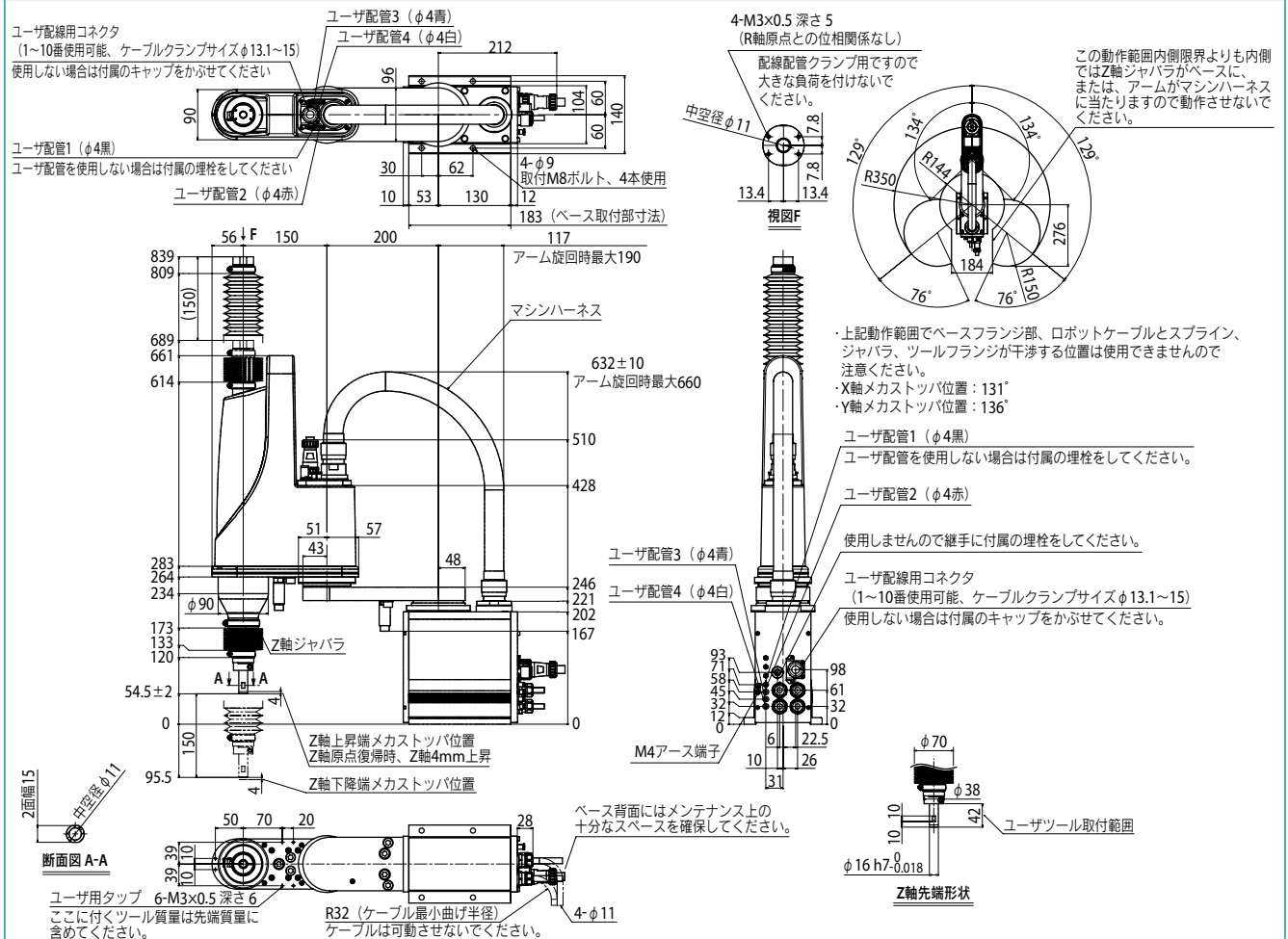
■適用コントローラ

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、基準座標設定器具(オプション)を使用して下さい。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/>

YK350XGP



垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス機構
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパネロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付キ
インバー
防塵・防滴

YK350XGP ツールフランジ取付仕様

