YK500XC

クリーンタイプ：中型

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XC -		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		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 (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±120 °	±142 °	—	±180 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		4.9 m/sec		1.7 m/sec	876 ° /sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.12 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
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		31 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 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。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

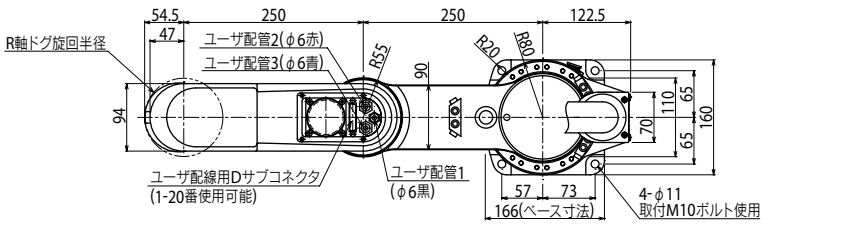
適用コントローラ

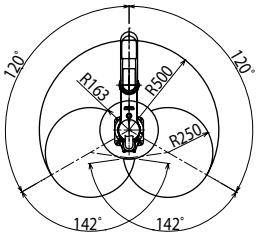
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

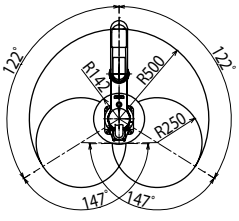
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XC

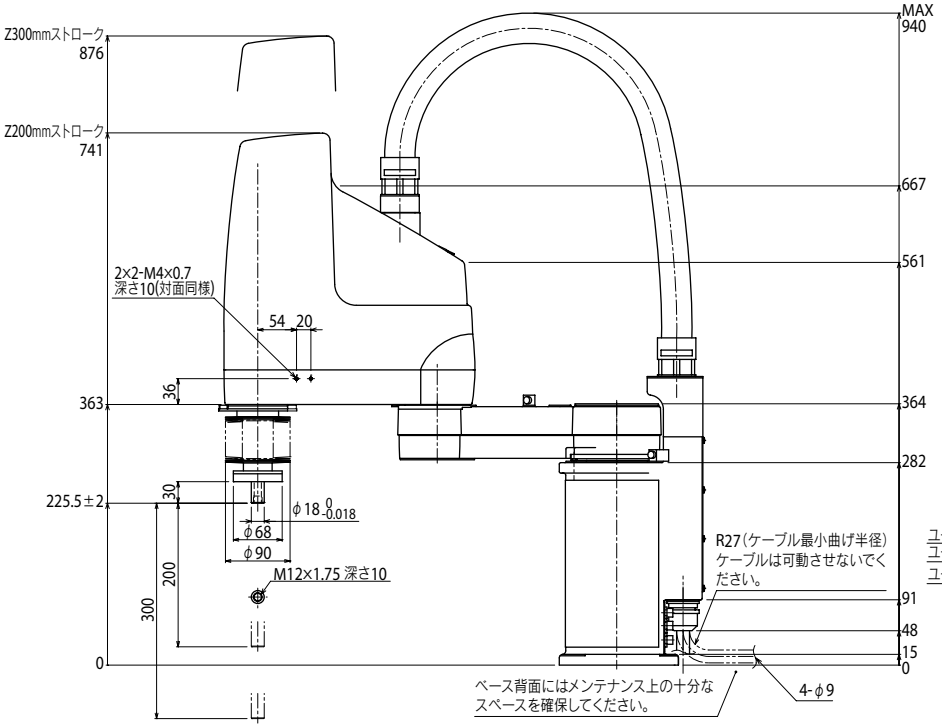


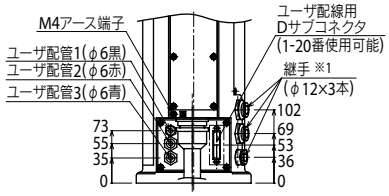


動作範囲



X,Y軸メカストッパ位置





※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ RCX340▶ 636