YK500XGLC

クリーンタイプ：中型

● アーム長 500mm　● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK500XGLC	- 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 (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.678

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 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		0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
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		25 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)※4＋ESD※5			
吸引量エアー		30 Nℓ/min※6			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mm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. CLASS 10 (0.1μm) FED-STD-209D相当。
※5. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※6. 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

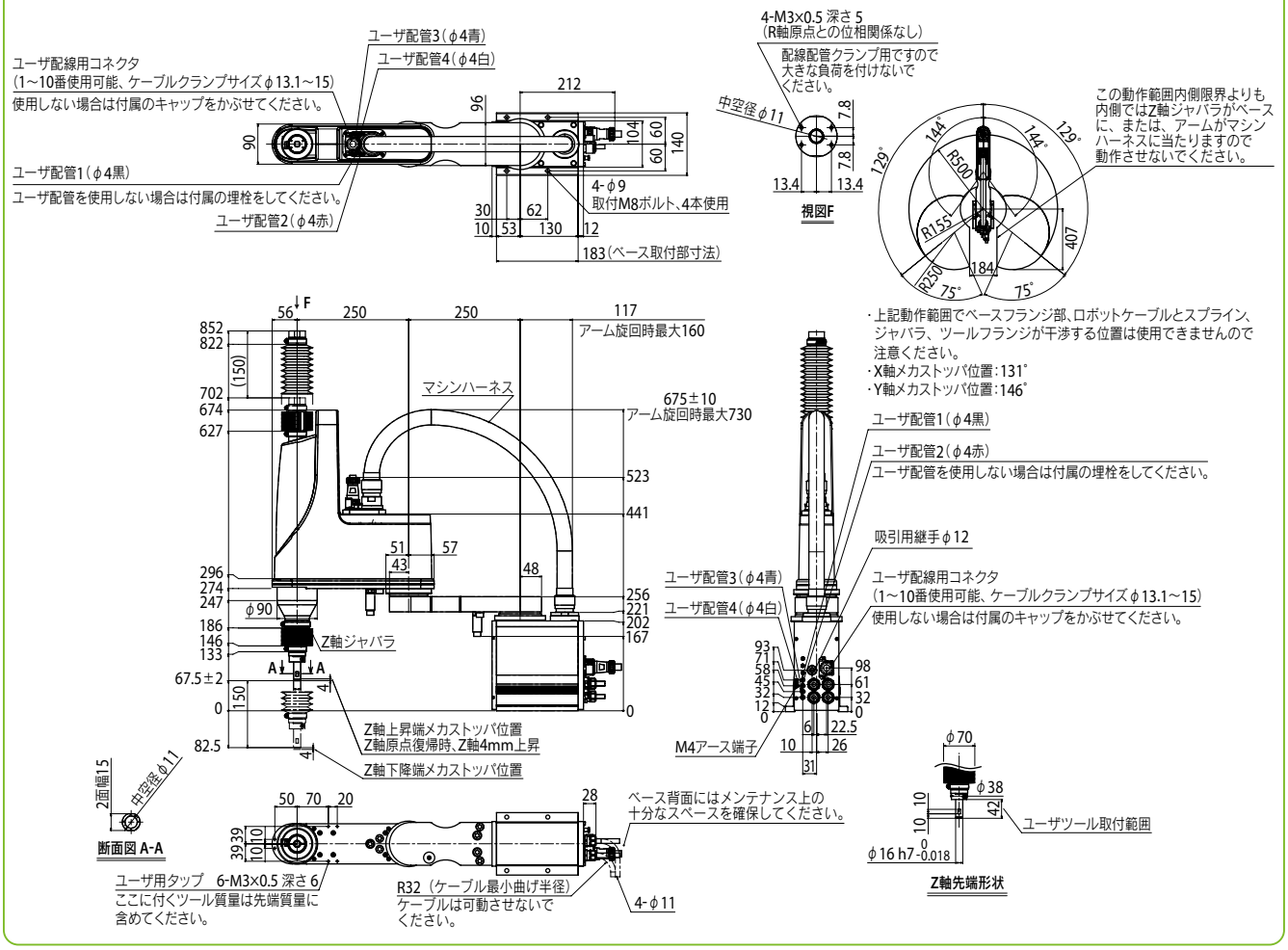
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

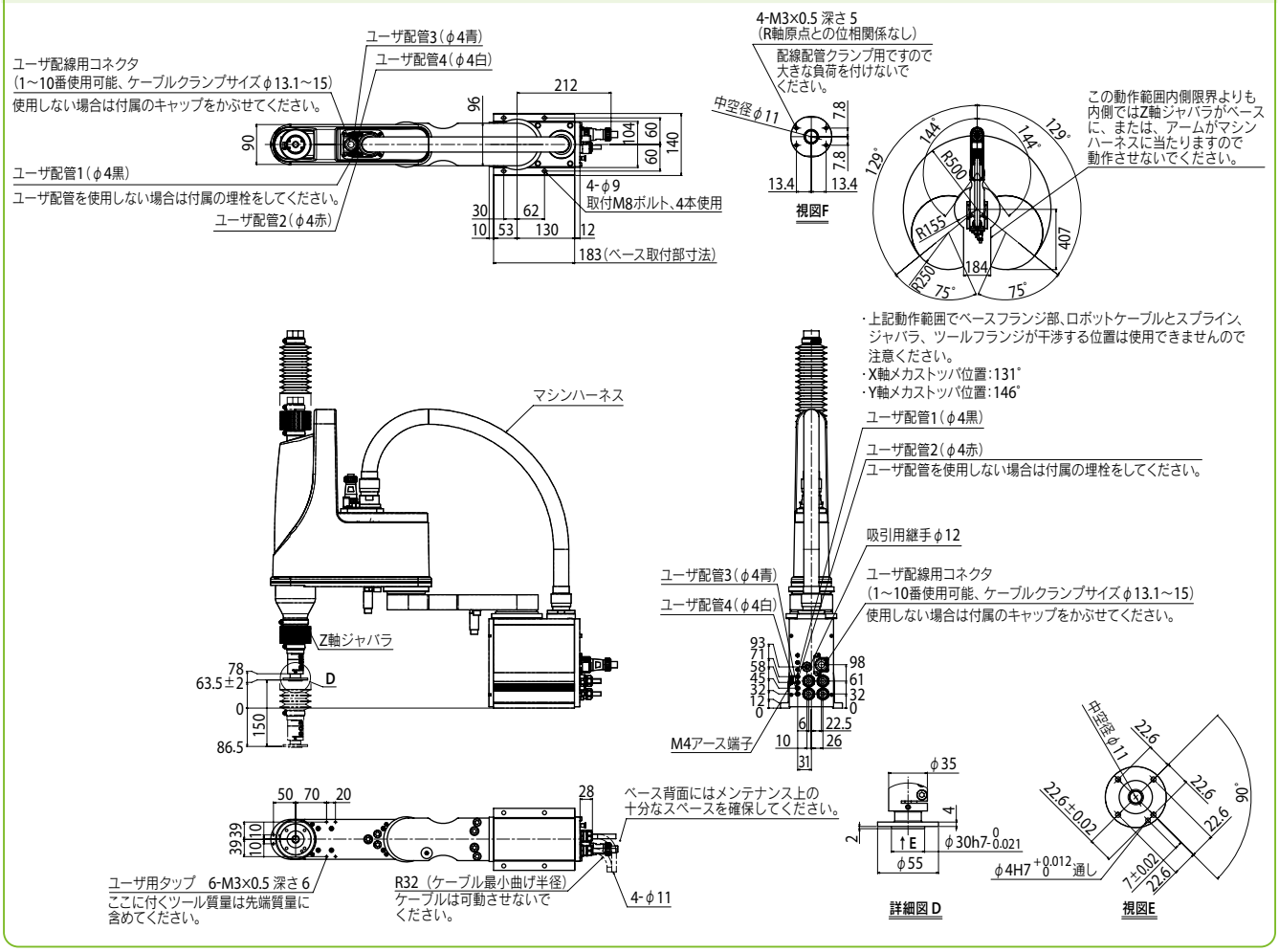
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 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/

YK500XGLC



適用コントローラ　RCX340▶ 678

YK500XGLC　ツールフランジ取付仕様