

YK500XG

標準仕様：中型



- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御輪数	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)	アンプ/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.570

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	モータ ~ 減速機	直結		
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.30 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.メカストップ(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	30 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*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。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	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軸のメカストップ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/>

YK500XG

