

YK500XGL

標準仕様：中型



● アーム長 500mm

● 最大可搬質量 5kg

□ 注文型式

YK500XGL - 150

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	150 mm	—	
	回転範囲	±140 °	±144 °	—	±360 °	
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W	
減速機構	伝達方式	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	±0.004 °	
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 °/sec	
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 ^{※4})				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時 ^{※2}		0.48 sec				
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)				
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本				
ユーザ配管(外径)		φ4 × 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		21 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。

※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スパライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■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

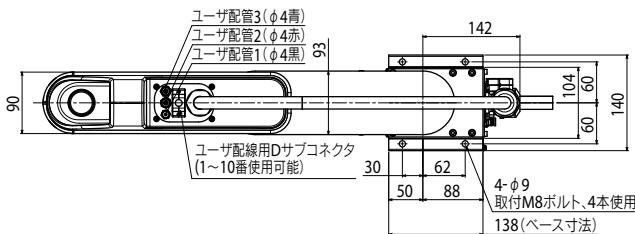
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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。

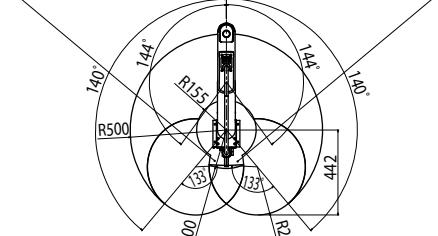
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトより
ダウンロードしていただけます。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGL



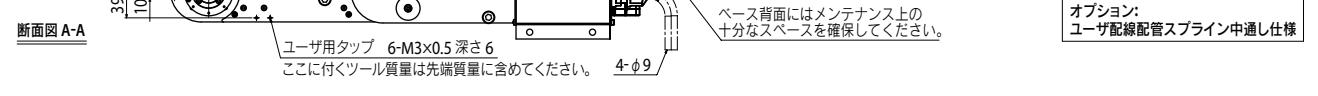
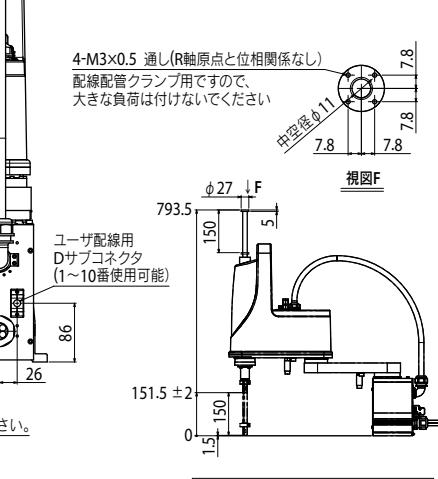
R200とR250の角の内側領域をまたぐ動作を行うとアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



- 上記動作範囲でベース法兰ジ部、ロボットケーブルとスプラインが干渉する位置は使用できませんので注意ください。

・X軸メカストップ位置:142°

・Y軸メカストップ位置:146°



YK500XGL ツールフランジ取付仕様

