

# 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

## 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 無記入:なし 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)	アプソバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P636**

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 <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
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			21 ka			

※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、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)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

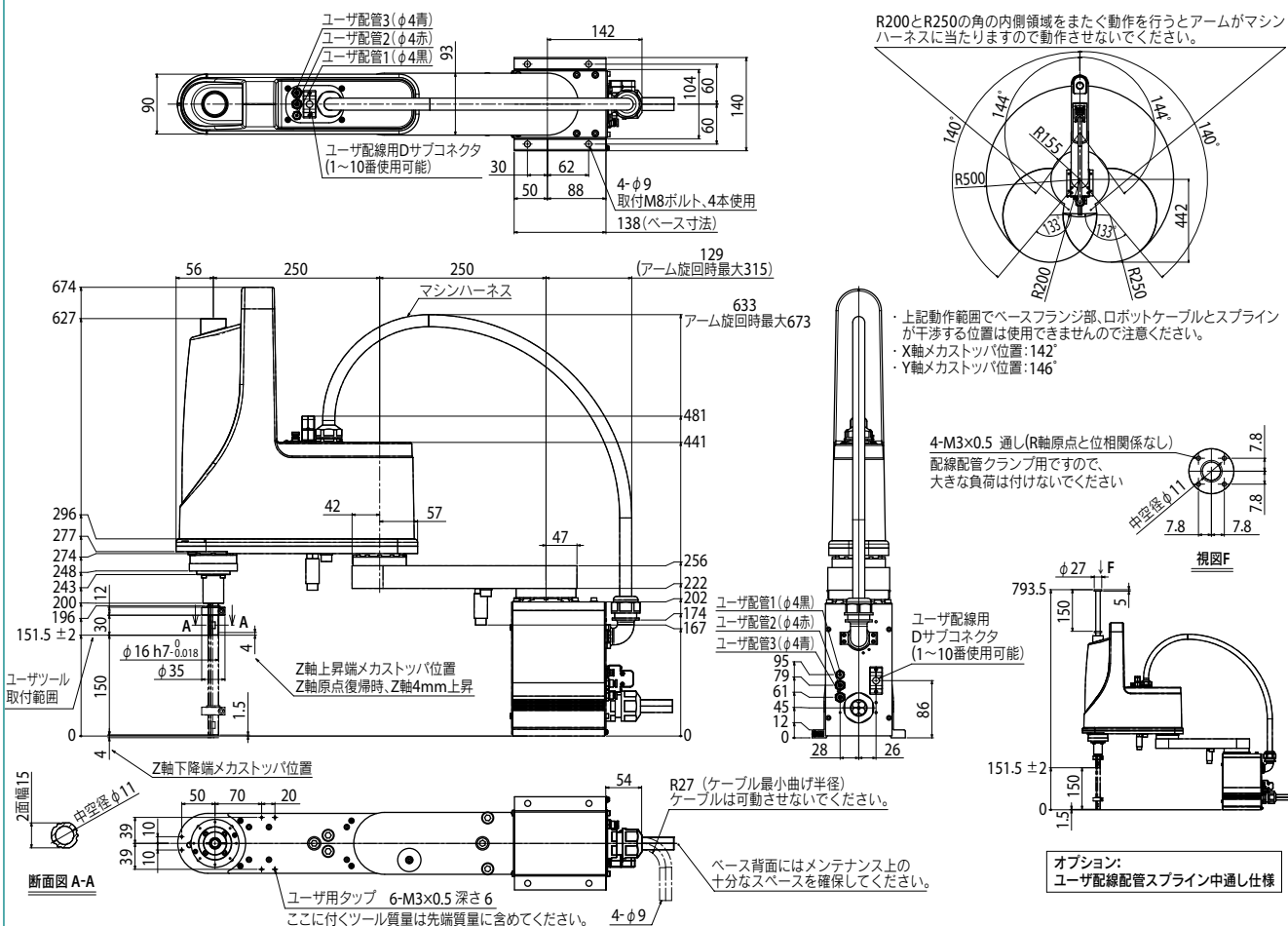
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※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/>

## YK500XGL



## YK500XGL ツールフランジ取付仕様

