

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 (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)	アッパバッテリー

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	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	直結			
	モータ～減速機 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 kg			

適用コントローラ

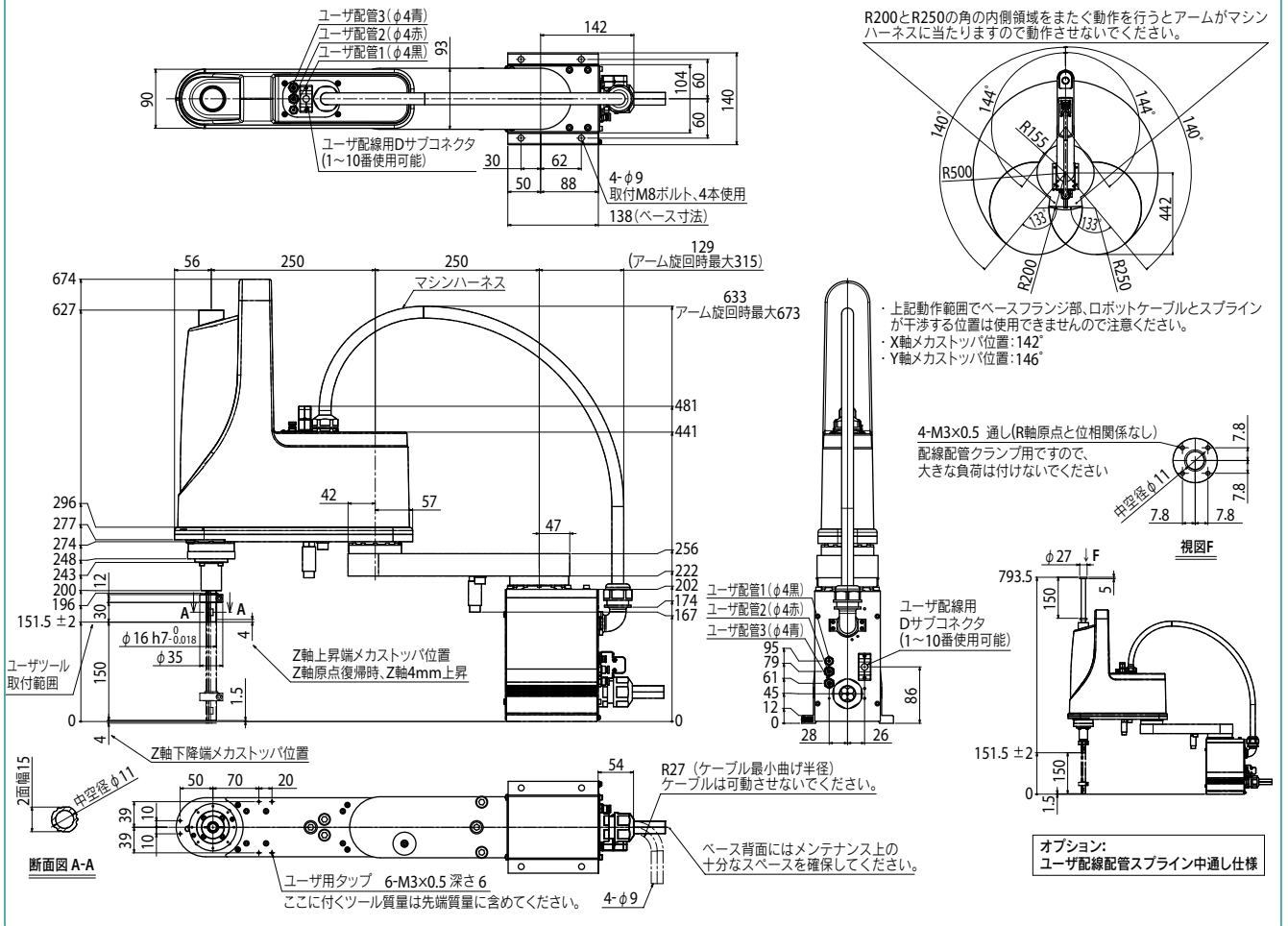
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

* 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/>

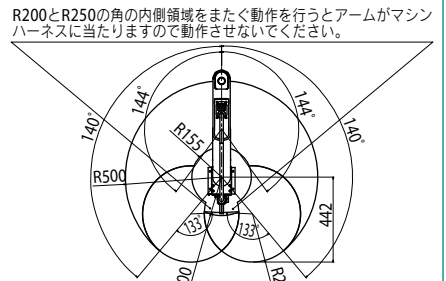
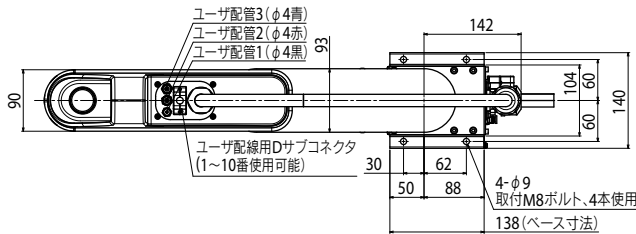
*1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

YK500XGL



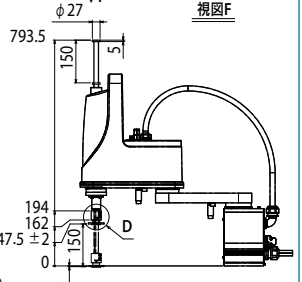
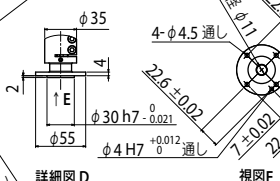
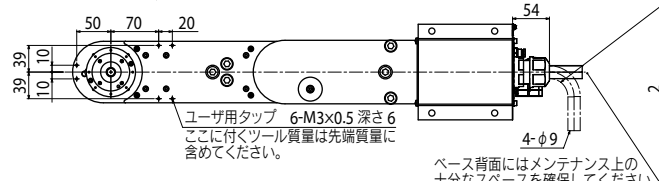
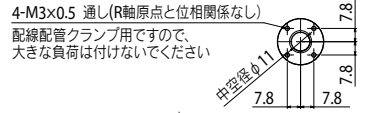
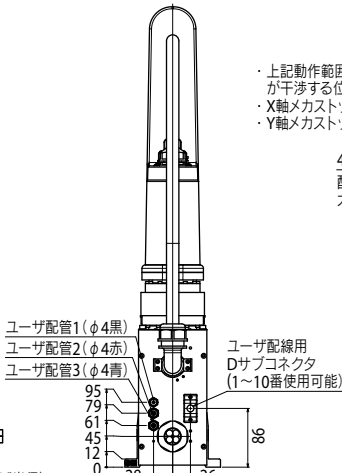
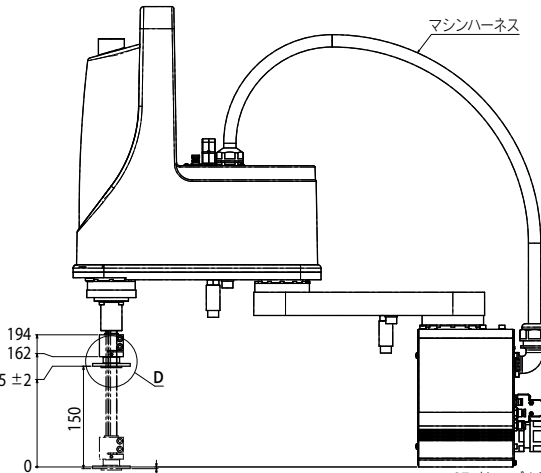
垂直多関節ロボット
YA
ユニオンアームモジュール
LCM100
モータ駆動のアクチュエータ
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニオン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒック&スリムス
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タイン二
中型
大型
壁取付ホース
防塵防滴

YK500XGL ツールフランジ取付仕様



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フランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様