

YK350TW

全方位タイプ



●アーム長 350mm ●最大可搬質量 5kg

注文型式

YK350TW-130 - [] - [] - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

| | | | | | | | | | | | | |
|--------|----------------------|---------------------------|-------------------------|--------------------------------------|--------------------|------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|----------|
| ロボット本体 | Z軸ストローク 130:130mm | ツールフランジ 無記入:なし F:あり | 配管中通し 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) | アパノバッテリー |
|--------|----------------------|---------------------------|-------------------------|--------------------------------------|--------------------|------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|----------|

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

基本仕様

| | | X軸 | Y軸 | Z軸 | R軸 |
|----------------------|-----------------------|------------------------------|------------------------|-----------|------------|
| 軸仕様 | アーム長 | 175 mm | 175 mm | 130 mm | — |
| | 回転範囲 | ± 225 ° | ± 225 ° | — | ± 720 ° |
| モータ出力 AC | | 750 W | 400 W | 200 W | 105 W |
| 減速機構 | 伝達方式 | タイミングベルト | 直結 | タイミングベルト | タイミングベルト |
| | 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 | ± 0.01 ° |
| 最高速度 | | 5.6 m/sec | | 1.5 m/sec | 3000 °/sec |
| 最大可搬質量*2 | | | 5 kg | | |
| 標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3 | | | 0.32 sec | | |
| R軸許容慣性モーメント*4 | 定格 | | 0.005 kgm ² | | |
| | 最大 | | 0.05 kgm ² | | |
| ユーザ配線 | | | 0.15 sq × 8 本 | | |
| ユーザ配管(外径) | | | φ6 × 2 | | |
| 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 | | 26 kg | | | |

*1. 周囲温度一定時の値です。
*2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
*3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、相位置決めアーチ動作時。
*4. 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 | 2500 | 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 |

R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定器具(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/>

YK350TW

Y軸オーバーラップ領域

X軸:CCW動作時 **X軸:CW動作時**

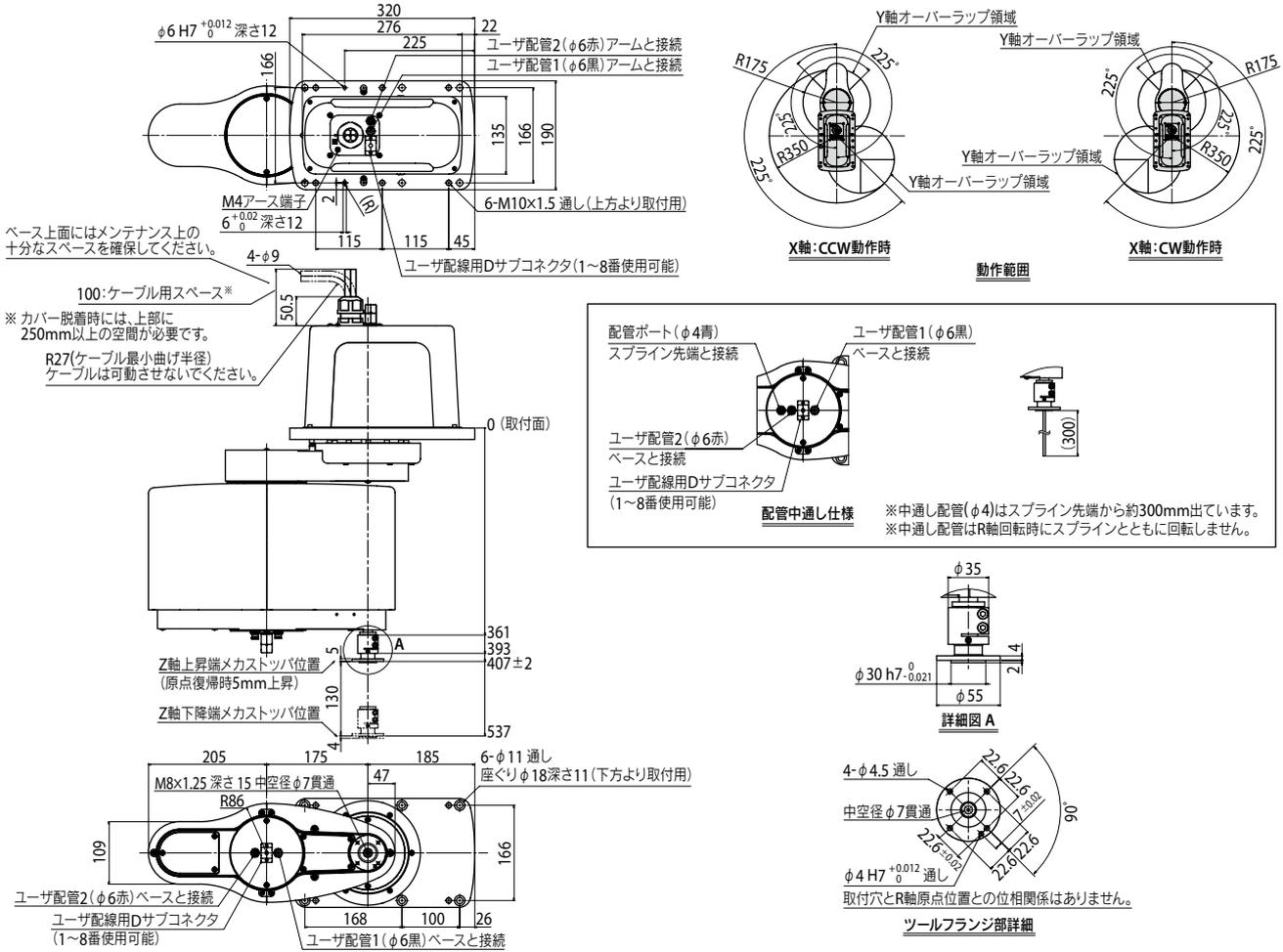
動作範囲

配管ポート(φ4青) スプライン先端と接続
ユーザ配管1(φ6黒) ベースと接続

ユーザ配管2(φ6赤) ベースと接続
ユーザ配線用Dサブコネクタ (1~8番使用可能) **配管中通し仕様**

※中通し配管(φ4)はスプライン先端から約300mm出ています。
※中通し配管はR軸回転時にスプラインとともに回転しません。

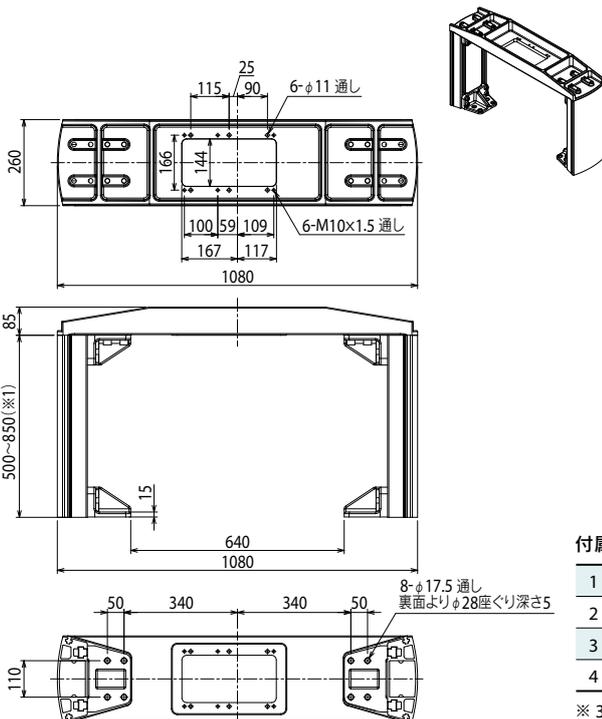
YK350TW ツールフランジ取付仕様



YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

YK350TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同じです。
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

| 高さ (mm) | 型式 | 本体重量 (kg) |
|---------|--------------|-----------|
| 500 | KDU-M6100-P0 | 46 |
| 550 | KDU-M6100-50 | 48 |
| 600 | KDU-M6100-R0 | 50 |
| 650 | KDU-M6100-60 | 51 |
| 700 | KDU-M6100-50 | 54 |
| 750 | KDU-M6100-70 | 55 |
| 800 | KDU-M6100-T0 | 57 |
| 850 | KDU-M6100-80 | 59 |

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。
※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

| | | |
|---|----------------------------------|-------------------------|
| 1 | M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト] | 8本(架台固定用) |
| 2 | M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16] | 8枚 |
| 3 | M10×ピッチ1.5×L寸30 | 6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト) |
| 4 | M10×ピッチ1.5×L寸40 | 6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト) |

※ 3、4どちらかのみ使用

二アキロボットの
LCMR200
単軸ロボットの
GX
二アキロボットの
LCM100
スカラロボットの
YK-X
単軸ロボットの
Robonity
二アキロボットの
PHASER
単軸ロボットの
FLIP-X
小型単軸ロボットの
TRANSERO
直交ロボットの
XX-X
二アキロボットの
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位
小型/中型
大型
壁取付
インバータ
防護・防滴