

YK500XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 8kg

■ 注文型式

YK500XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3** - **BB**

ロボット本体 - Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm - ツールフランジ F: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) - アプソバッテリー

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - iVYシステム - グリッパ - 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.502

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200	300	200 300	—
回転範囲(°)	±130	±145	—	±360
モータ出力 AC (W)	400	200	200	200
減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1 (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	7.6	2.3	1.7	1700
最大可搬質量 (kg)	8			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)*2	0.55			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm ²)	0.3			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線 (sq×本)	0.2×20			
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.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10			
本体質量 (kg)	Z軸200mm: 32 Z軸300mm: 33			

■ 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
RCX240-R3		ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

*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) 詳細は取扱説明書(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、基準座標設定器具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

- *1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
- *2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
- *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK500XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

- ユーザ配管1 (φ6黒)
- ユーザ配管2 (φ6赤)
- ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ11 取付けM10ボルト4本使用 (ベース寸法)

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルスライダ、ジャバラ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軸メカストッパ位置: 132°
- Y軸メカストッパ位置: 147°

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

φ38(排気用配管) ホースを巻き、水・塵のかららない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアパージ用(φ6) Y軸関節エアパージ用(φ6) M4アース端子

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒) ユーザ配管2 (φ6赤) ユーザ配管3 (φ6青)

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ25 H7+0.021 φ72 h7-0.03

R.C.D.80 R.C.D.36

6-M5×0.8 深さ11 10-M5×0.8 深さ11

*各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状