

YK350XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK350XGP-150

S

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 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)	アッ パッ タリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------------

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	200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 4			
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	22 kg			

※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(相位置決めアーチモーション)。

※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. 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。

■適用コントローラ

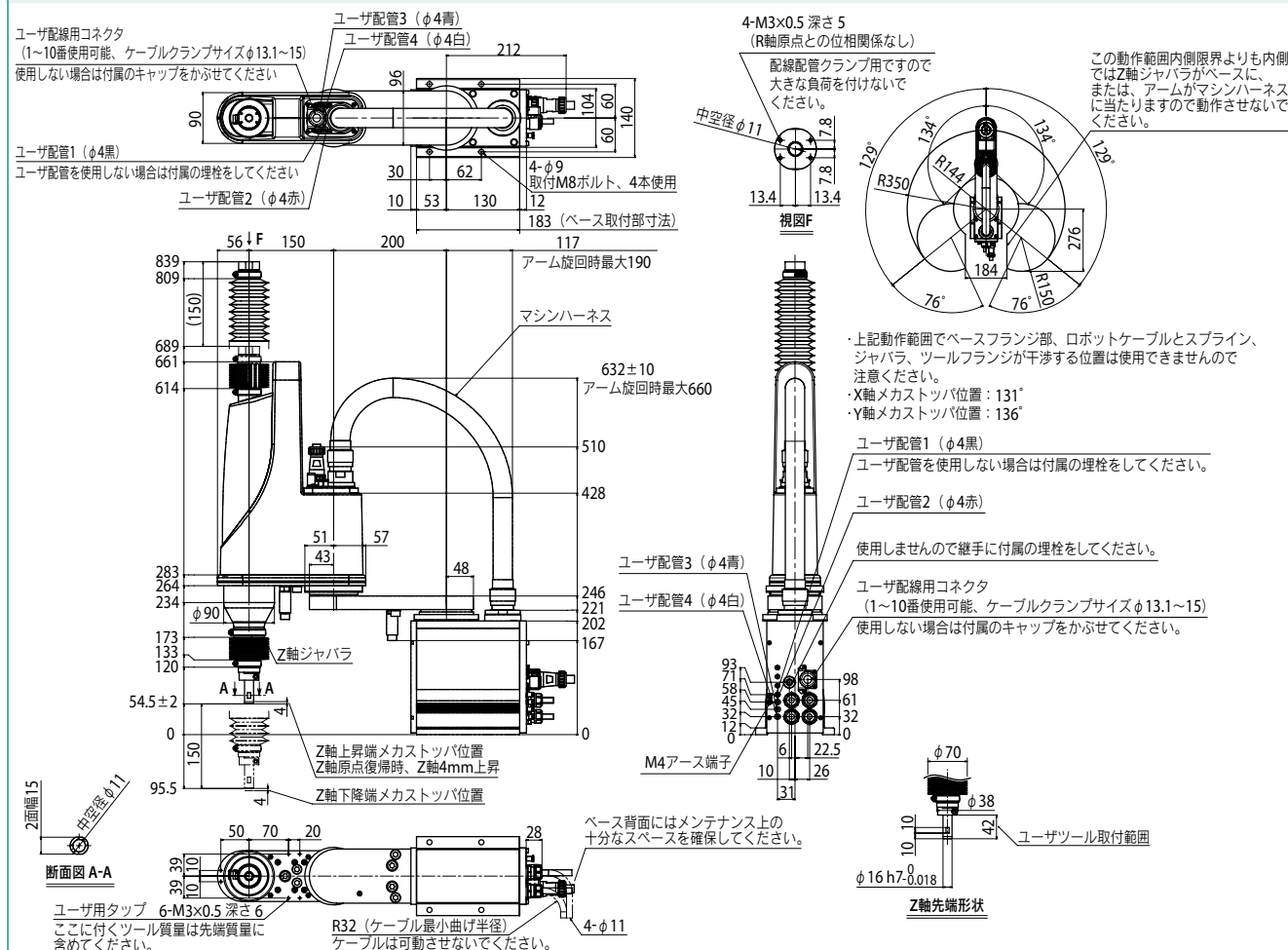
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

YK350XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK350XGP ツールフランジ取付仕様

