

# 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 (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)	アンプ 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	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				
繰り返し位置決め精度*1	±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 <sup>2</sup>			
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。

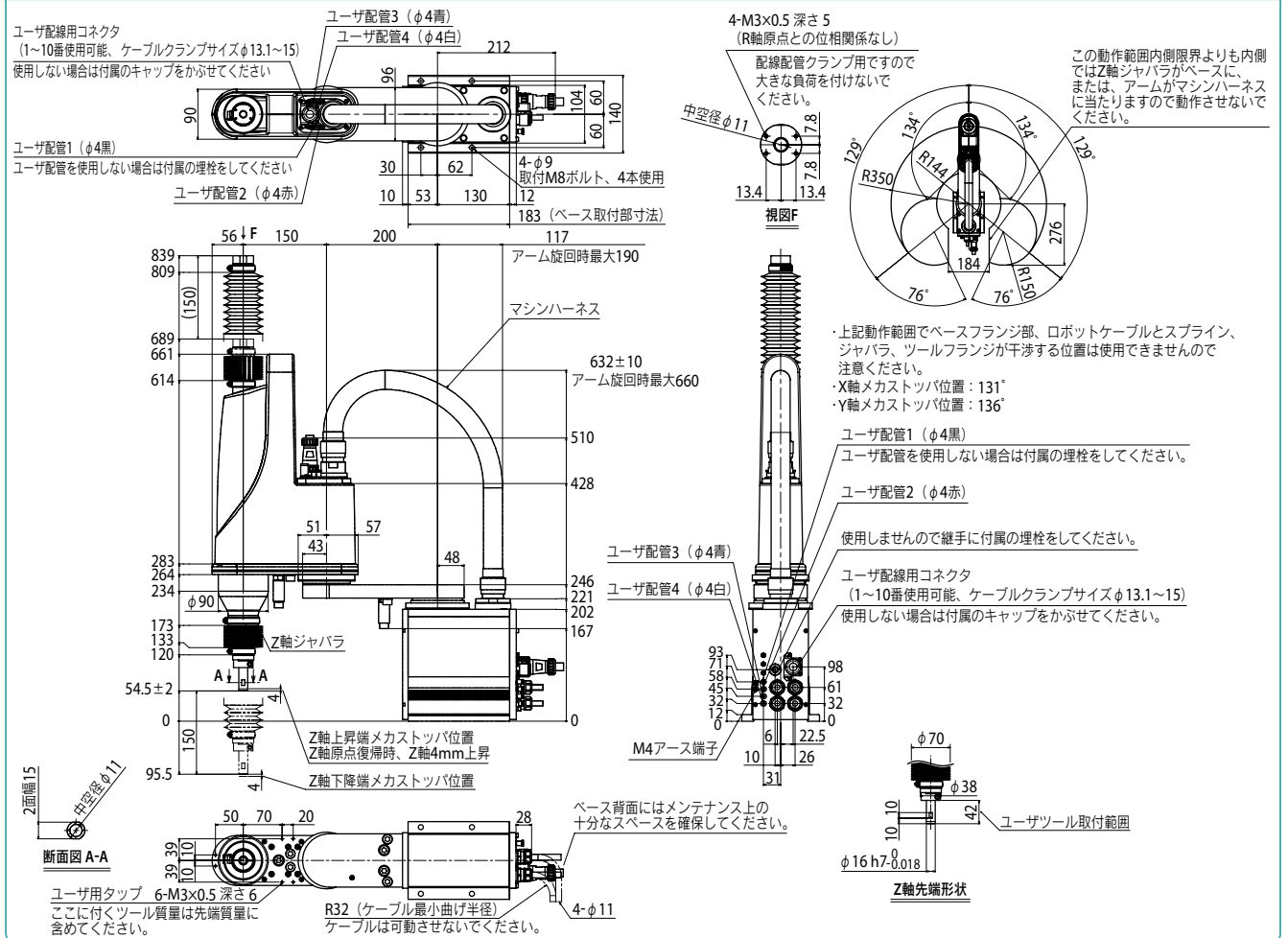
## ■適用コントローラ

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



- 垂直多関節ロボット
- VA
- LCM100
- Robonity
- TRANSERVO
- FLIP-X
- PHASER
- XY-X
- YK-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 全方位/ライナー
- 小型/中型
- 大型
- 取付け/インバータ
- 防塵防滴

## YK350XGP ツールフランジ取付仕様

**ユーザ配線用コネクタ**  
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

**ユーザ配管1 (φ4黒)**  
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2 (φ4赤)**

**ユーザ配管3 (φ4青)**

**ユーザ配管4 (φ4白)**

4-φ9 取付M8ボルト、4本使用

183 (ベース取付部寸法)

4-M3×0.5 深さ5  
(R軸原点との位相関係なし)

配線配管クランプ用ですので  
大きな負荷を付けないで  
ください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、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。

マシンハーネス

Z軸ジャバラ

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

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

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。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので注意ください。

・X軸メカストッパ位置：131°

・Y軸メカストッパ位置：136°

ユーザ配管1 (φ4黒)  
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2 (φ4赤)  
使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

ユーザ配線用コネクタ  
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

M4アース端子

詳細図D

視図E