

YK500XGLP

防塵・防滴仕様

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500XGLP-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) | アプソバッテリー

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	±129°	±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		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.66 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		25 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。

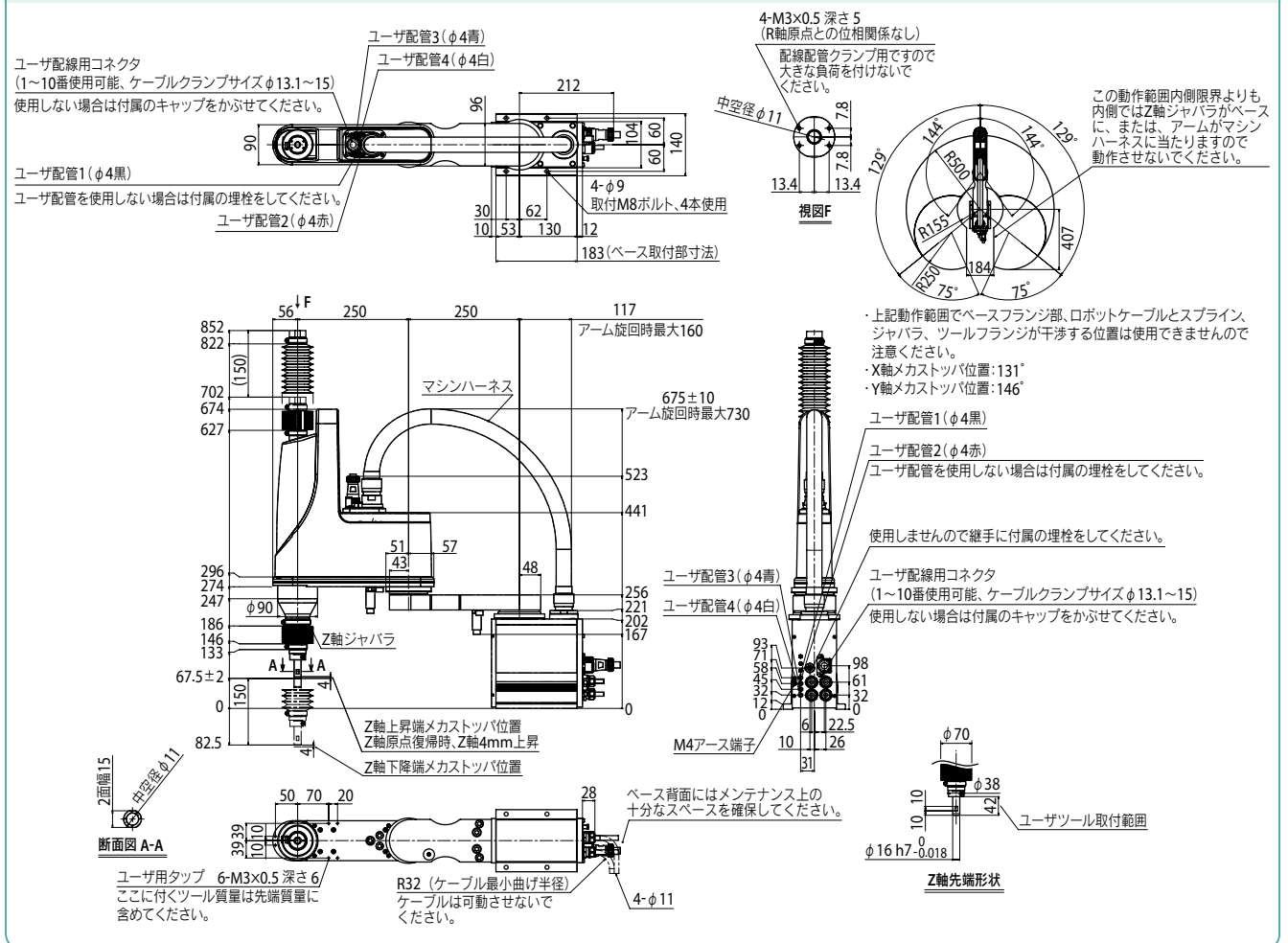
■適用コントローラ

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/>

YK500XGLP



垂直多関節ロボット
YA

リニアモーターモジュール
LCM100

モーター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

リニア単軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スクラロボット
YK-X

ピッキングインス
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

全方位/
タイナー

小型/中型

大型

取り付け/
インパース

防塵防滴

YK500XGLP ツールフランジ取付仕様

