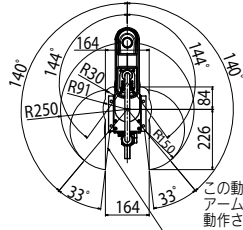
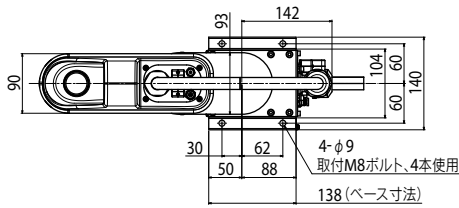


- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーターモジュール
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーターレス駆動
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スカラロボット
- YK-X
- ヒック&スライズ
- YP-X
- クリーン
- コントローラ
- CONTROLLER INFORMATION
- 各種機能
- 全方位/タイナー
- 小型
- 大型
- 選取付具
- ナニマス
- 防塵・防滴

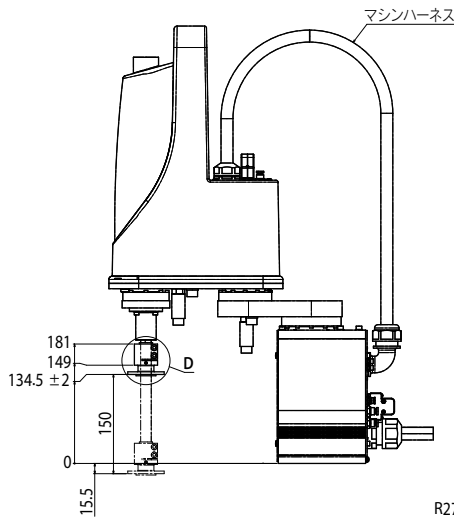
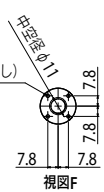
YK250XG ツールフランジ取付仕様



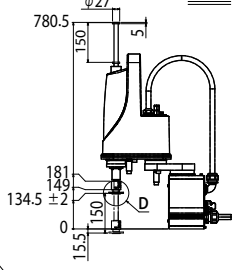
この動作範囲内側限界よりも内側ではアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジ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: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

4-M3×0.5 通し (R軸原点位置との位相関係はなし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けしないでください



R27 (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。
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。



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

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。

詳細図D

視図E