

YK350XG

標準仕様: 小型

- アーム長 350mm
- 最大可搬質量 5kg

■ 注文型式

YK350XG - 150

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 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

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)	アプリバッテリー
-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±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	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec	—	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
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		19 kg			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 相位置決め時。
- *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. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様, ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

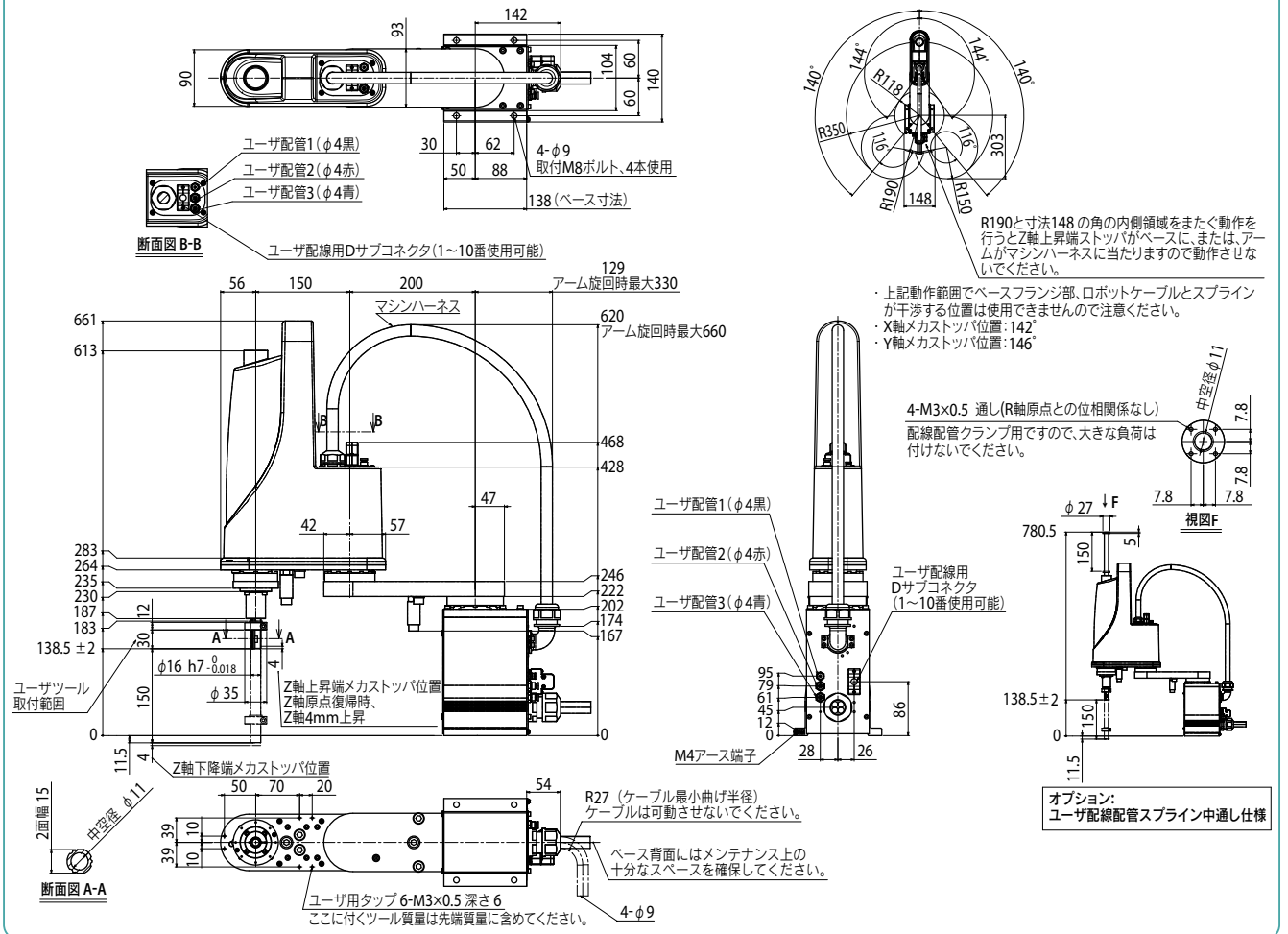
■ 適用コントローラ

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。

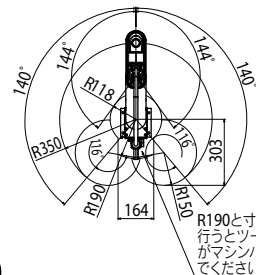
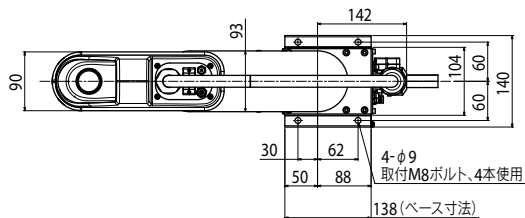
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK350XG



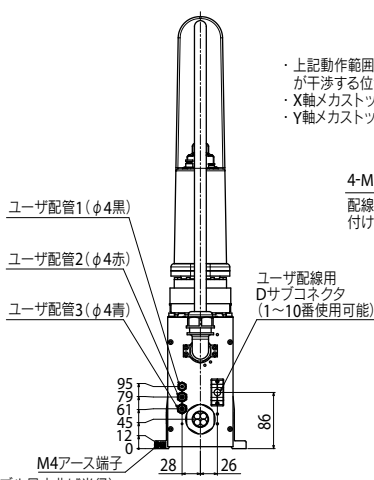
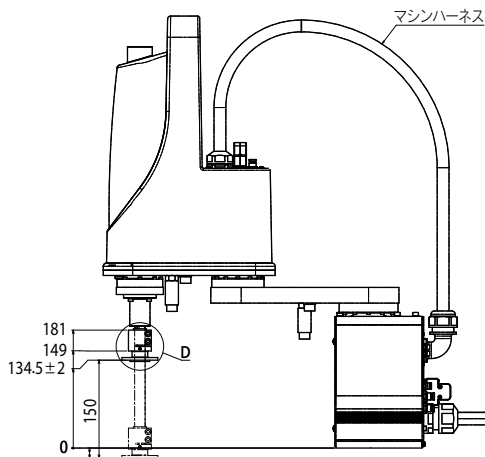
- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーター
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーター直結
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スクラップ
- YK-X
- ピックアップ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種動作
- INFORMATION
- 全方位/
- タイナー
- 小型
- 大型
- 選取付
- ケーブル
- 防塵・防滴

YK350XG ツールフランジ取付仕様

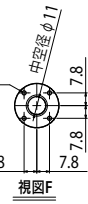


R190と寸法164の角の内側領域をまったく動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

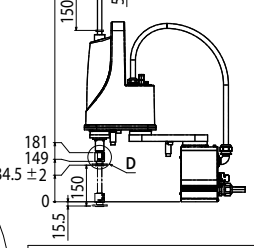
- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストツバ位置:142°
- ・Y軸メカストツバ位置:146°



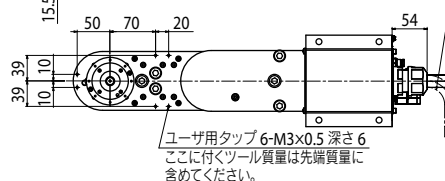
4-M3×0.5 通し(R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください。



視図E

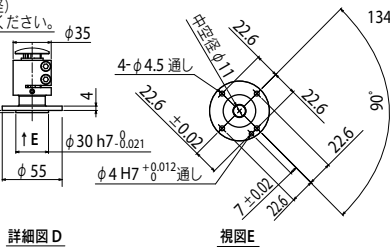


オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



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。



詳細図D

視図E