**YK500XS** 

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



□注文型式		(天吊り)	
YK500XS	-RCX240	-	-BB
ロボット本体 - 取付け方法** - <mark>Z韓ストローク - ケーフ 200:200mm 3 3L:3.5 5L:5m 10L:10 (天地逆) - 大地文 200:200mm 10L:10 (大地逆) - フィンフィン 3 (大地逆) - フィンフィン 3 (大地逆) - フィンフィン 3 (大地道) - フィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフィンフ</mark>	m 無記入:標準 R:RGU-2 E:CE仕様	N,P:標準I/O 16/8 N1,P1:40/24点 M2,P2:64/40点 N3,P3:88/56点 N3,P3:88/56点 オブション 無記入:なし VY:iV CC: CC-Link DN: DeviceNet +	(システム - バッテリ :: なし BB: 4個 Y (VISION) Y+開明 トラッキング Y+照明

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。 天吊り仕様のロボットを天地逆に取り付けたり、インバース仕様のロボットを天吊り取付にしないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。※2. I/OボードにてNPNを選択の場合はハーN4. PNPを選択の場合はP~P4となります。※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

■基本仕様								
			X軸	Y軸	Z	軸	R軸	
軸仕様	アーム長(mm)		250	250	200	300	_	
平田 1工 17F	回転範囲(°)		±120	±135	_		±360	
モー夕出力 AC (W)		400	200	200		100		
	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボール	レネジ	ハーモニックドライブ	
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速器	直	結	タイミングベルト伝達		タイミングベルト伝達	
		減速器 ~ 出力	直結		直結		直結	
繰り返し位置	繰り返し位置決め精度 <sup>**1</sup> (XYZ : mm) (R : °)		±0.02		±0.01		±0.005	
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		4.9		1.7		876 (天吊り)		
						480 (インバース)		
最大可搬質量(kg)		10						
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時(sec)		0.53						
R軸許容慣性モーメント <sup>*2</sup> (kgm²)			0.12					
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20					
ユーザ配管(外径)		φ6×3						
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)						
ロボットケーブル長(m)		標準: 3.5 オプション: 5,10						
本体質量(kg)			30					

■適用コントローラ					
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法			
RCX240-R	1500	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			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。 ※2. 加速度係数の設定に制限があります。 YK500XS 250 250 120 | 47 | ユーザ配線用Dサブコネクタ (1-20番使用可能) φ7 (下部M12ネジ締込み時にご使用ください) R200 Z軸メカストッパ 98 ユーザ用ツール位置決めサークリップ クリーン仕様用Oリング溝 (お客様はご使用になれません) ザ配管2(φ6赤) R軸ドグ旋回半径 (R54.5) ユーザ配管3(¢6青) R20 **4-** φ 11 取付けM10ボルト使用 スプラインシャフト(中空) 中空径 ø 10 ユーザ配管1(φ6黒) <u>86</u> 166(ベース寸法) φ 205(推奨ユーザ取付部) φ18<sup>-0</sup><sub>-0.018</sub> (φ 205以上だとハーネスと 干渉する場合あり) M12×1.75 深さ20 -228 | Z300mmストロ-ク 推奨ユーザ取付部センタ Z軸先端形状 93 Z200mmストローク 60 8\_ 219 2×2-M4×0.7 深さ10(対面同様) ' ユーザ配線用Dサブコネクタ (1-20番使用可能) ·ザ配管3(φ6青) ユーザ配管2(φ6赤) ユーザ配管1(φ6黒) <u>M4アース端子</u> <135° 動作範囲 284 田 ¥318 φ7 .20 364 410.5±2 ]<sup>'</sup>[φ18-0.018 M12×1.75 深さ20 200 X,Y軸メカストッパ位置 Ш. ※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。