

# YK500XS

## 天吊り・インバース仕様

● 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。



YK500XS-N  
(天吊り)

YK500XS-U  
(インバース)

### 注文型式

YK500XS- [ ] - [ ] - [ ] - RCX240 - [ ] - R - [ ] - [ ] - [ ] - BB

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
N: 天吊り  
(外観図通り)  
U: インバース  
(天地逆)

Z軸ストローク  
200:200mm  
300:300mm

ケーブル長  
3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m

適用コントローラ

CE対応  
無記入: 標準  
E: CE仕様

回生装置  
R: RGU-2

拡張I/O<sup>※2</sup>  
N.P: 標準I/O 16/8  
N1.P1: 40/24点  
N2.P2: 64/40点  
N3.P3: 88/56点  
N4.P4: 112/72点

ネットワーク  
オプション  
無記入: なし  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet  
PB: Profibus  
EN: Ethernet  
YC: YC-Link<sup>※3</sup>

IVYシステム  
無記入: なし  
VY: IVY (VISION)  
TR: IVY+照明  
+トラッキング  
LC: IVY+照明

バッテリー  
BB: 4個

※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けしないでください。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N~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	—
	回転範囲(°)	±120	±135	—	—	±360
モータ出力 AC (W)		400	200	200	100	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ		ボールネジ	ハーモニックドライブ	
	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> (kgm <sup>2</sup> )				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. メカストップ(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		

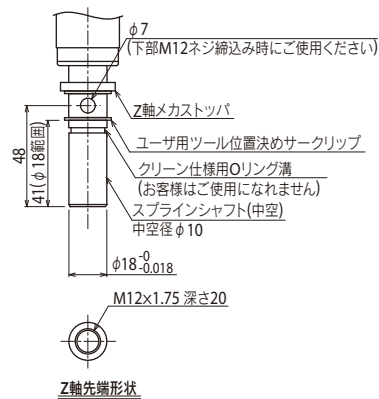
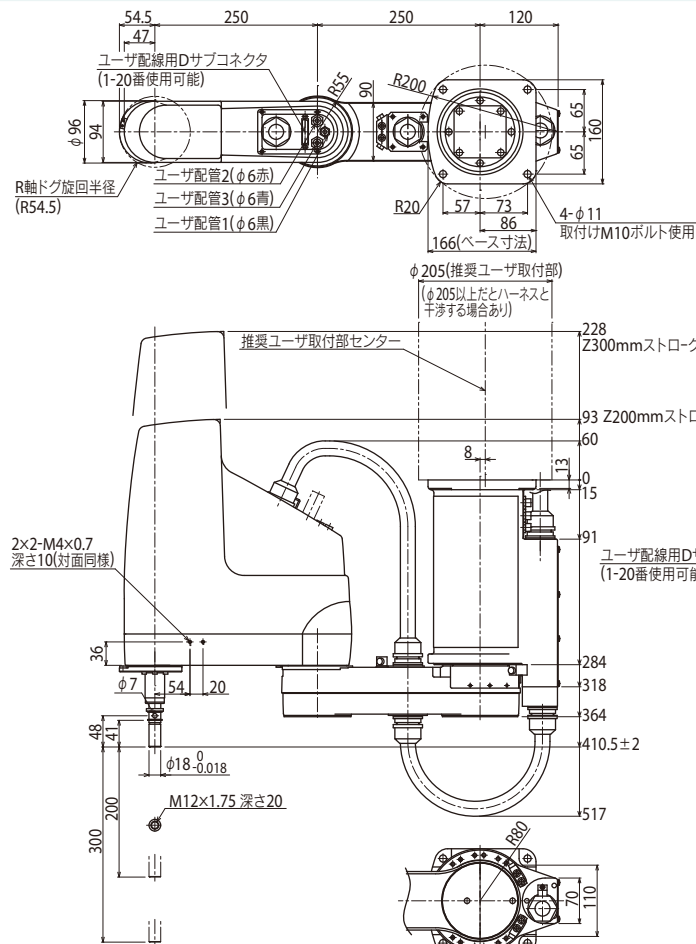
※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 加速度係数の設定に制限があります。

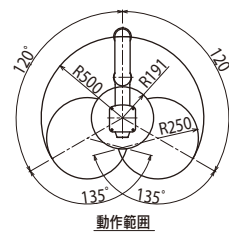
### 適用コントローラ

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

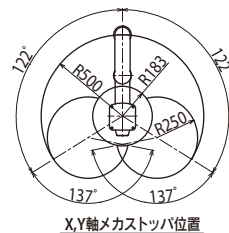
### YK500XS



Z軸先端形状



動作範囲



X,Y軸メカストップ位置

※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。