YK500XP 防塵・防滴仕様

● 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。

■注文型式

YK500XP	-		-	RCX240	-		-	R	-		-		-		-	BB
ロボット本体		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※1 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※2		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 BB:4個

※1. 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。
※2. 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

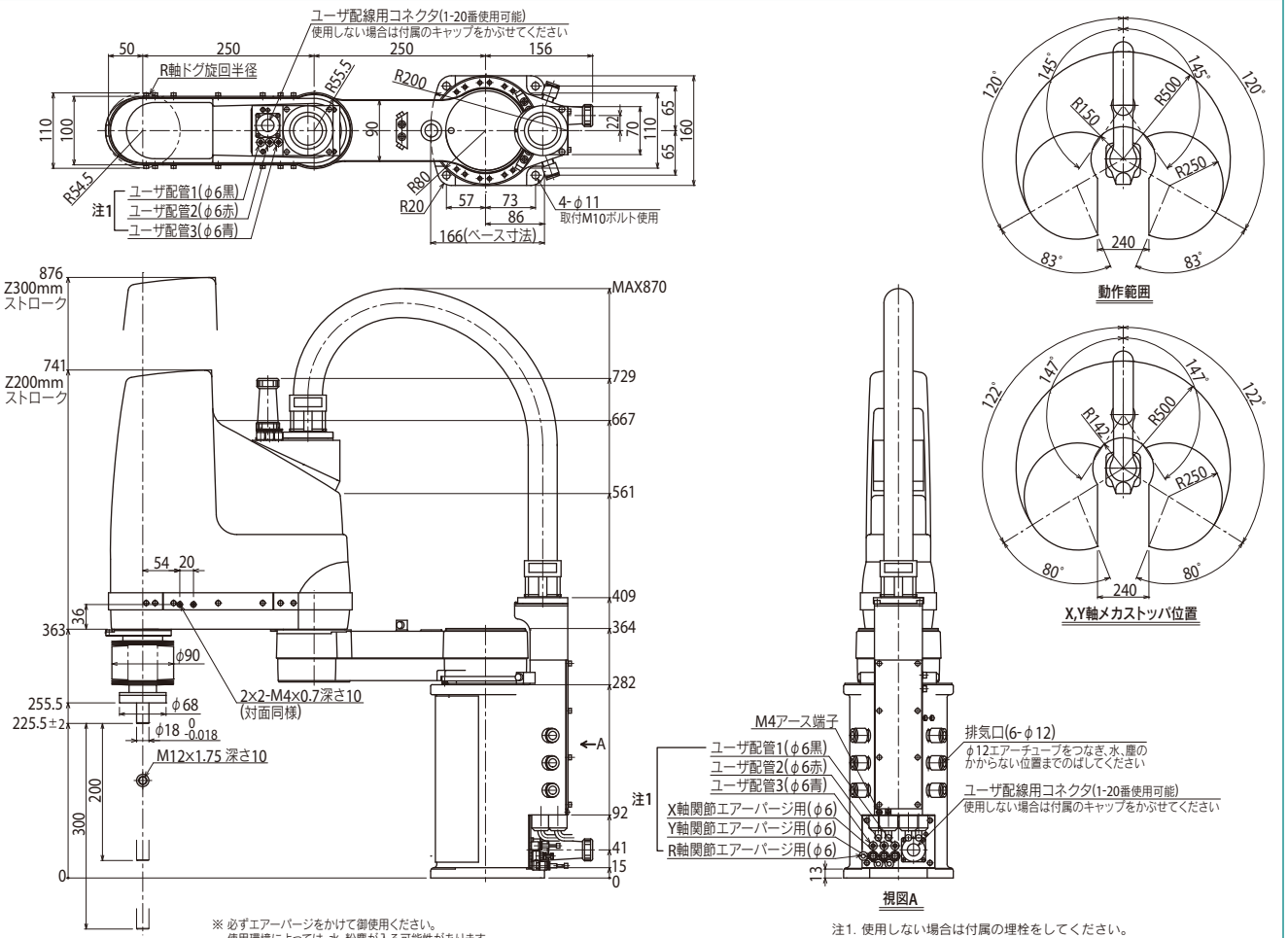
		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	250	250	200	300	—
	回転範囲(°)	±120	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)		400	200	200		100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速器	直結		タイミングベルト伝達		タイミングベルト伝達
	伝達方式 減速器 ～ 出力	直結		直結		直結
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.02		±0.01		±0.005
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		4.9		1.7		876
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※2(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				

※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

YK500XP



※ 必ずエアーパージをかけて御使用ください。
使用環境によっては、水・粉塵が入る可能性があります。

注1. 使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

適用コントローラ RCX240 ▶ 410