

YK250XGC

クリーンタイプ: 小型



● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK250XGC-150 **S** **RCX340-4**

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 R:あり 中通しシャフト S:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 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) アフソバッテリー

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 100 mm 回転範囲 ±129°	150 mm ±134°	150 mm —	— ±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
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	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)*4+ESD *5			
吸引量エア	30 N ℓ /min*6			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- *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. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。
- *5. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- *6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

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軸のメカストッパ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/>

YK250XGC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管3(φ4青) ユーザ配管4(φ4白) 4-M3×0.5 深さ5 (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を付けないでください。 中空径φ11 視図F

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、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。 R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸シャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

ユーザ配管1(φ4黒) ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください

ユーザ配管2(φ4赤) 吸引用継手φ12 ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

アーム回転時最大240 マシンハーネス アーム回転時最大660

632±10

510

428

283

264

234

φ90

173

133

120

54.5±2

150

95.5

Z軸ジャバラ

Z軸上昇端メカストッパ位置 Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇

Z軸下降端メカストッパ位置

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。

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。 R32 (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。 4-φ11

φ70 φ38 ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018 Z軸先端形状

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので注意ください。
 ・X軸メカストッパ位置: 131°
 ・Y軸メカストッパ位置: 136°

YK250XGC ツールフランジ取付仕様

