

# YK350TW

全方位タイプ



●アーム長 350mm ●最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK350TW-130** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし 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)	アパノバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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	175 mm	175 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	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 °
最高速度		5.6 m/sec		1.5 m/sec	3000 °/sec
最大可搬質量*2			5 kg		
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3			0.32 sec		
R軸許容慣性モーメント*4	定格		0.005 kgm <sup>2</sup>		
	最大		0.05 kgm <sup>2</sup>		
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本		
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2		
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		26 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です。  
\*2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。  
\*3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、相位置決めアーチ動作時。  
\*4. 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。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	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

### R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

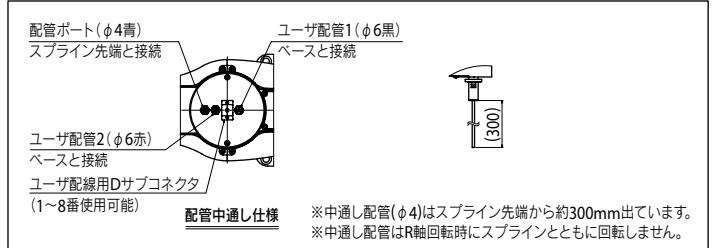
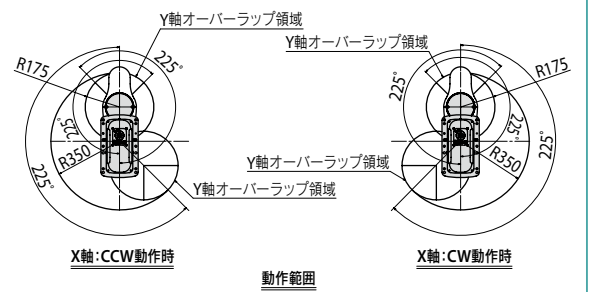
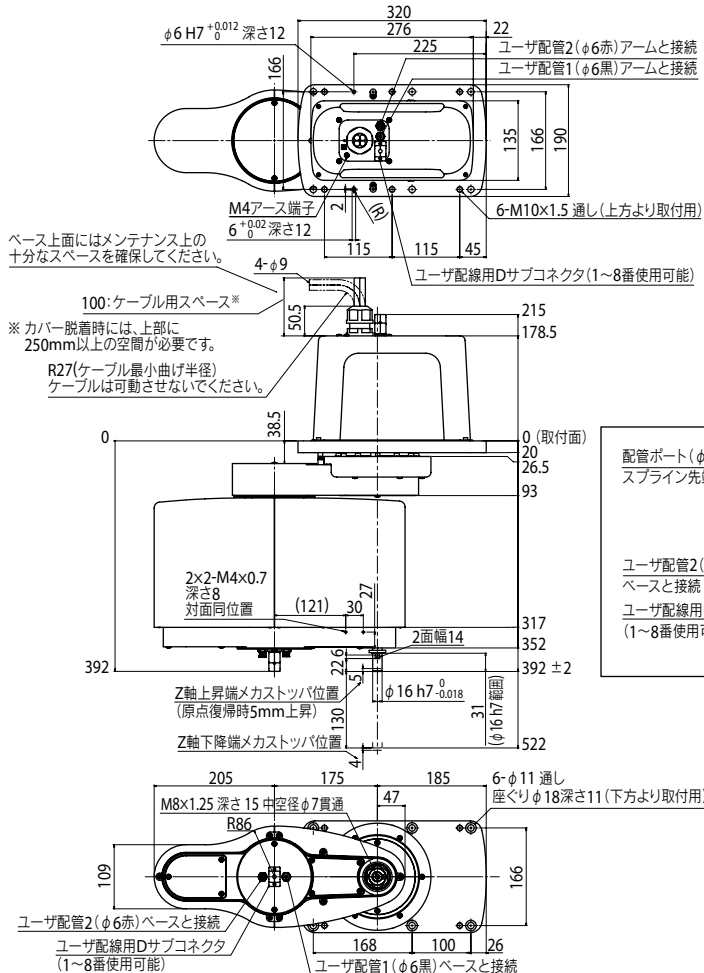
負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

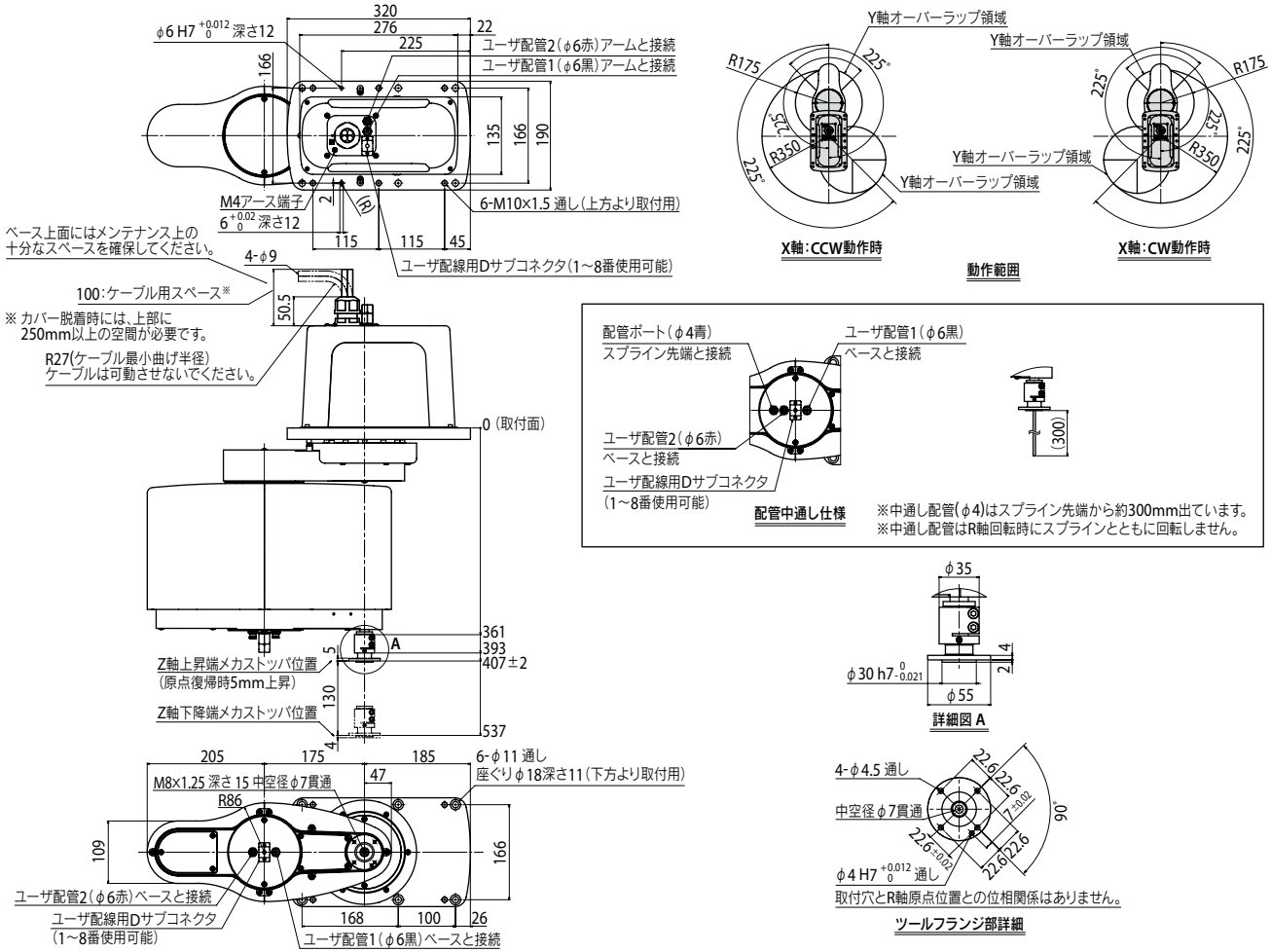
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定器具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

## YK350TW



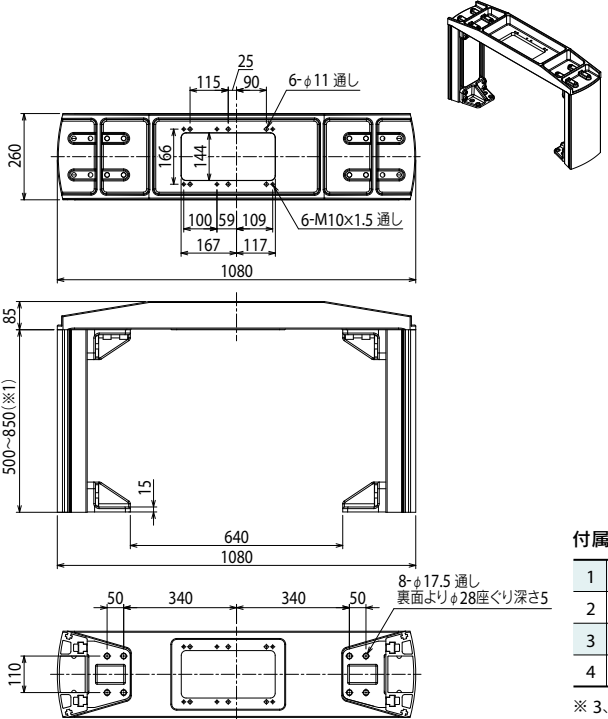
YK350TW ツールフランジ取付仕様



YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

● YK350TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。  
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同じです。  
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-50	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。  
※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本(架台固定用)
2	M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト)
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト)

※ 3、4どちらかのみ使用

垂直多関節ロボット  
YA  
ロボットアームモジュール  
LCM  
単軸ロボット  
CX  
モーター駆動  
Robonity  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
ロボット  
PHASER  
直交ロボット  
XY-X  
スカラロボット  
YK-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
全方位  
小型/中型  
大型  
壁取付タイプ  
インバータ  
防塵・防滴