

YK500TW

全方位タイプ



● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 5kg

注文型式

YK500TW-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)	アボンバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

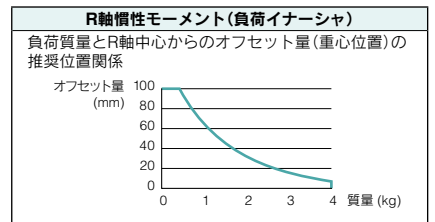
基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 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		± 0.015 mm	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01°
最高速度		6.8 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			0.29 sec		
R軸許容慣性モーメント*4	定格	0.005 kgm ²			
	最大	0.05 kgm ²			
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		27 kg			

- *1. 周囲温度一定時の値です。
- *2. ツールフランジ仕様は4 kgとなります。
- *3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗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

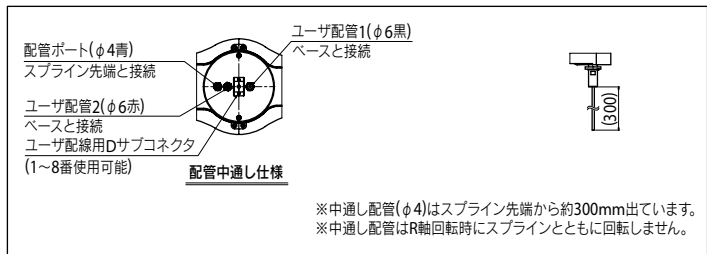
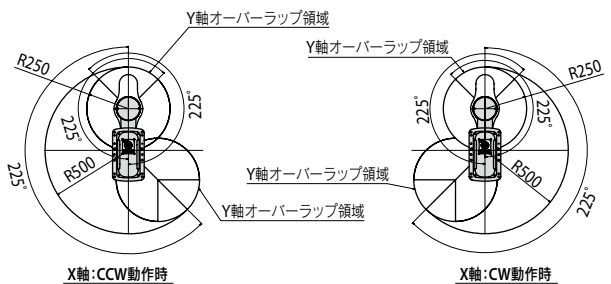
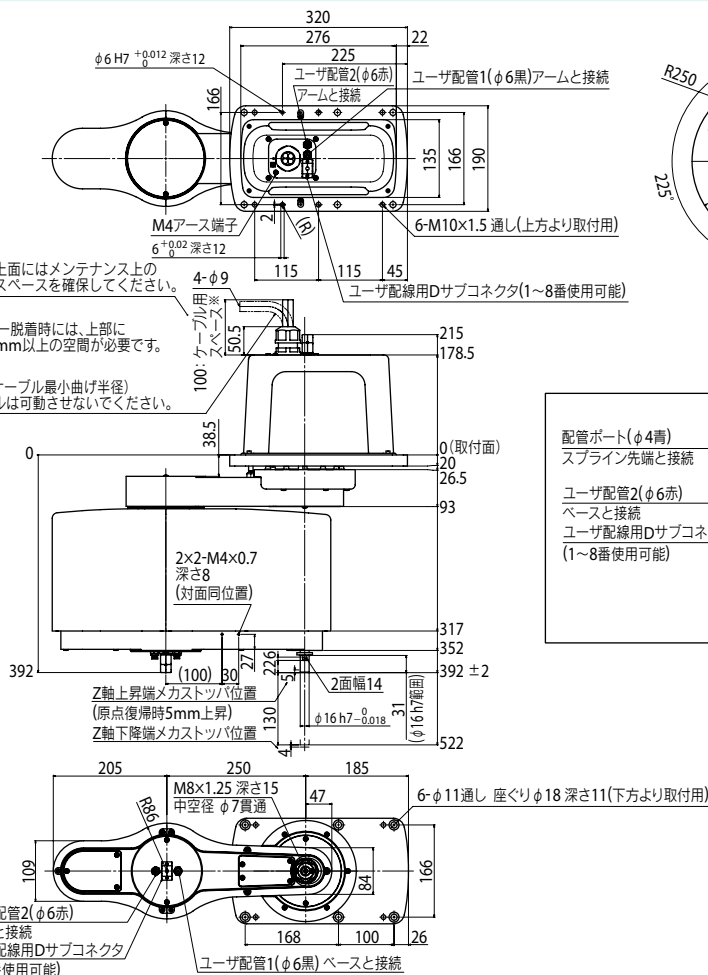
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



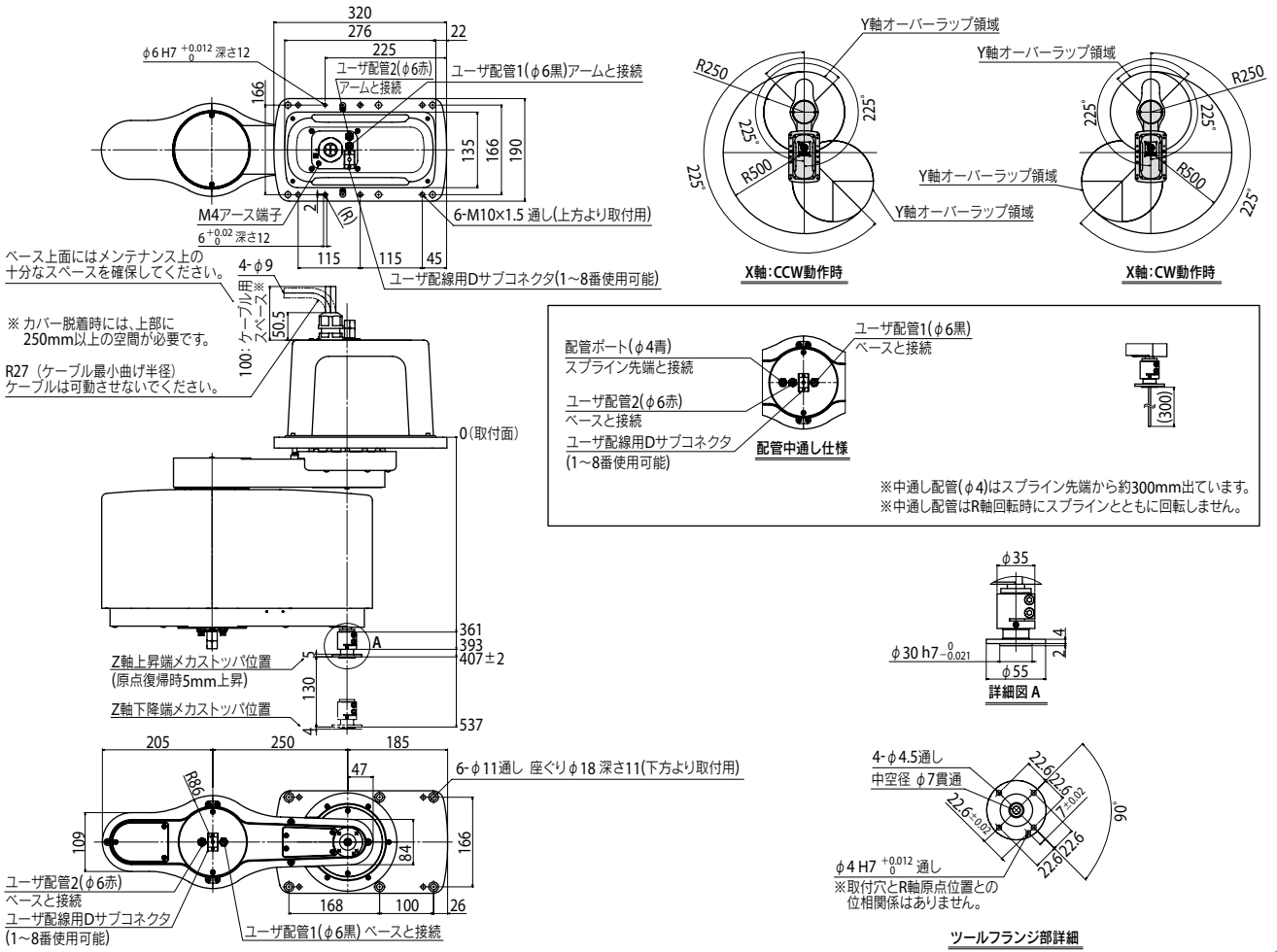
* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

YK500TW



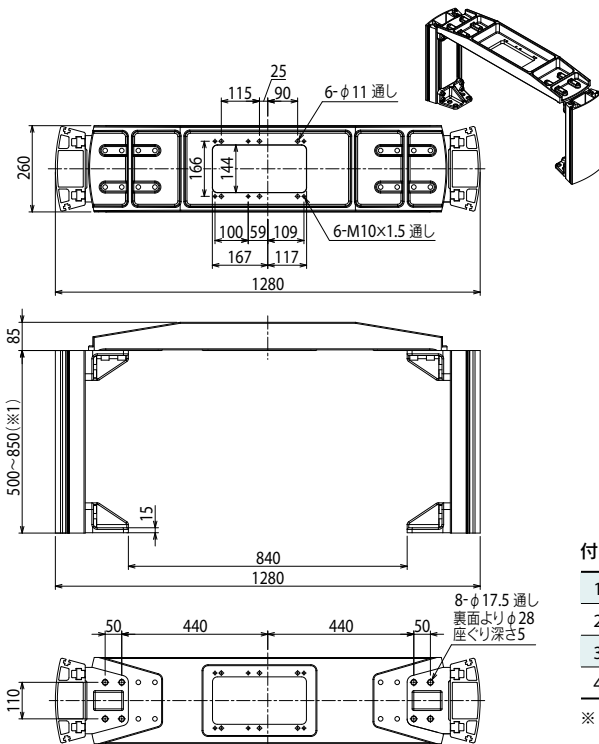
YK500TW ツールフランジ取付仕様



■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。

●YK500TW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-S0	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
リニア駆動ロボット
LCM
単軸ロボット
CX
モーティブ駆動
Robotry
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
リニア単軸ロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&クライブス
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位
小型/中型
大型
壁取付
インバータ
防塵・防滴