

YK500XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XGP - **F** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F: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)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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	200 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 ^{*1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2}		0.55 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}		0.3 kgm ²			
保護等級 ^{*4}		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
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		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 32 kg Z軸 300 mm : 33 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、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. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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軸のメカストップ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、基準座標設定用具(オプション)を使用して行います。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/>

YK500XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ:φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注:ユーザ配管を使用しない場合は、ユーザ配管1(φ6黒)、ユーザ配管2(φ6赤)、ユーザ配管3(φ6青)の付属の埋栓をしてください。

4-φ11 取付けM10ボルト4本使用 (ベース寸法)

φ38(排気用配管) ホースを巻き、水・塵のからない位置まで伸ばしてください。

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ:φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

φ6(排気用配管) X軸関節エアパージ用(φ6) Y軸関節エアパージ用(φ6) M4アース端子

ユーザ配管を使用しない場合は、ユーザ配管1(φ6黒)、ユーザ配管2(φ6赤)、ユーザ配管3(φ6青)の付属の埋栓をしてください。

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。

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。

φ25 H7^{+0.021}/₀ φ72 h7^{-0.03}

R.C.D.80 R.C.D.36 60° 36°

6-M5×0.8 深さ11 10-M5×0.8 深さ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、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。

左手系動作範囲

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、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。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スライダ、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

X軸メカストップ位置:132° Y軸メカストップ位置:147°