

垂直多关节机器人
YA
线性传动带模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER INFORMATION
各种信息
全方位
微型
中型
大型
垂直、翻转型
防尘、防腐型

YK500XG

标准规格: 中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg



订购型号

YK500XG

机器人主机

Z轴行程
200:200mm
300:300mm

法兰工具
空白: 无
F: 有

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

通用控制器 / 控制轴数

安全规格

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240

通用控制器

支持CE标准

再生装置

扩展I/O

网络选项

iVY系统

夹持器

电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	200 mm	300 mm	200 mm	300 mm
	旋转范围	±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接		
		减速器 ~ 输出	直接连接		
重复定位精度 ^{※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
最大搬运重量		10 kg (标准规格)、9 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.45 sec			
R轴容许惯量力矩 ^{※3}		0.30 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		30 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.611的说明。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "Harmonic Drive" 是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XG

