

YK500XGP

防尘、防滴规格

●臂长 500mm

●最大可搬运重量 8kg

订购型号

YK500XGP

机器人主机

Z轴行程

200:200mm

300:300mm

F

法兰工具

F:有

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

RCX340-4

适用控制器 / 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

适用控制器

R3

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
	传动方式	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	1700°/sec
最大搬运重量		8 kg			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{*2}		0.55 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{*3}		0.3 kgm ²			
保护等级 ^{*4}		相当于IP65 (IEC60529)			
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		Z轴 200 mm:32 kg		Z轴 300 mm:33 kg	

*1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

*2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。

*3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.611的说明。

*4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能,请咨询本公司。

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

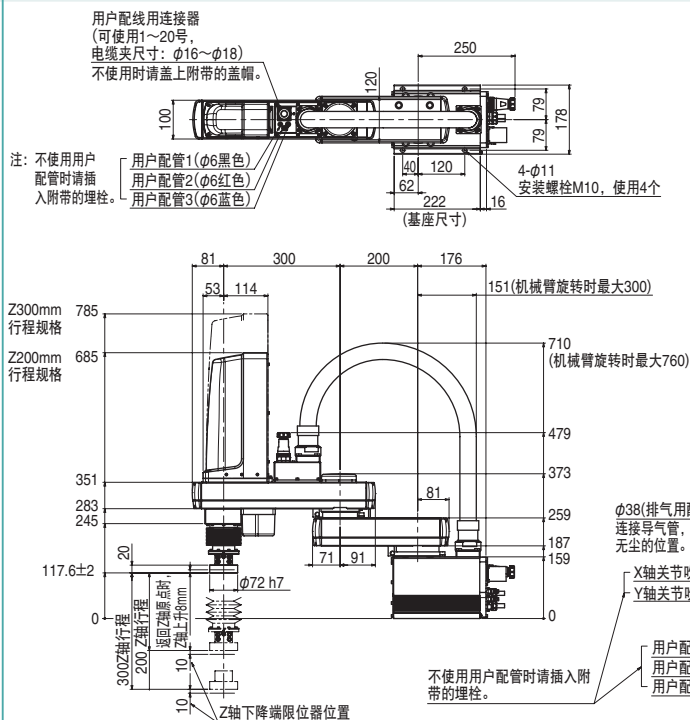
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※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)。

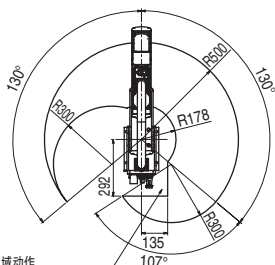
产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGP



禁止横跨尺寸135和292的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂碰到机器人线上。

左手系统动作范围



用户配线用连接器
(可使用1~20号,
电缆夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

φ38(排气管用配管)
连接导气管, 排设到无水、
无尘的位置。

X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)
M4接地端子

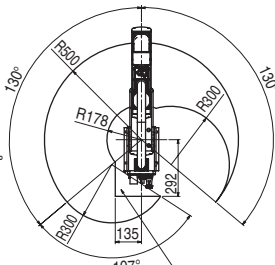
用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

120
115
70
50
30
0

25
40

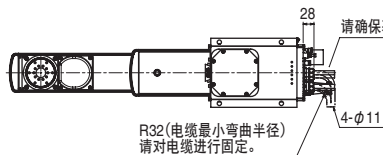
禁止横跨尺寸135和292的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂碰到机器人线上。

右手系统动作范围



上述动作范围内, 不可在基准法兰部、机器人电缆和花键、
波纹管相互干扰的位置使用。

·X轴限位器位置:132°
·Y轴限位器位置:147°



※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240 ▶ 534