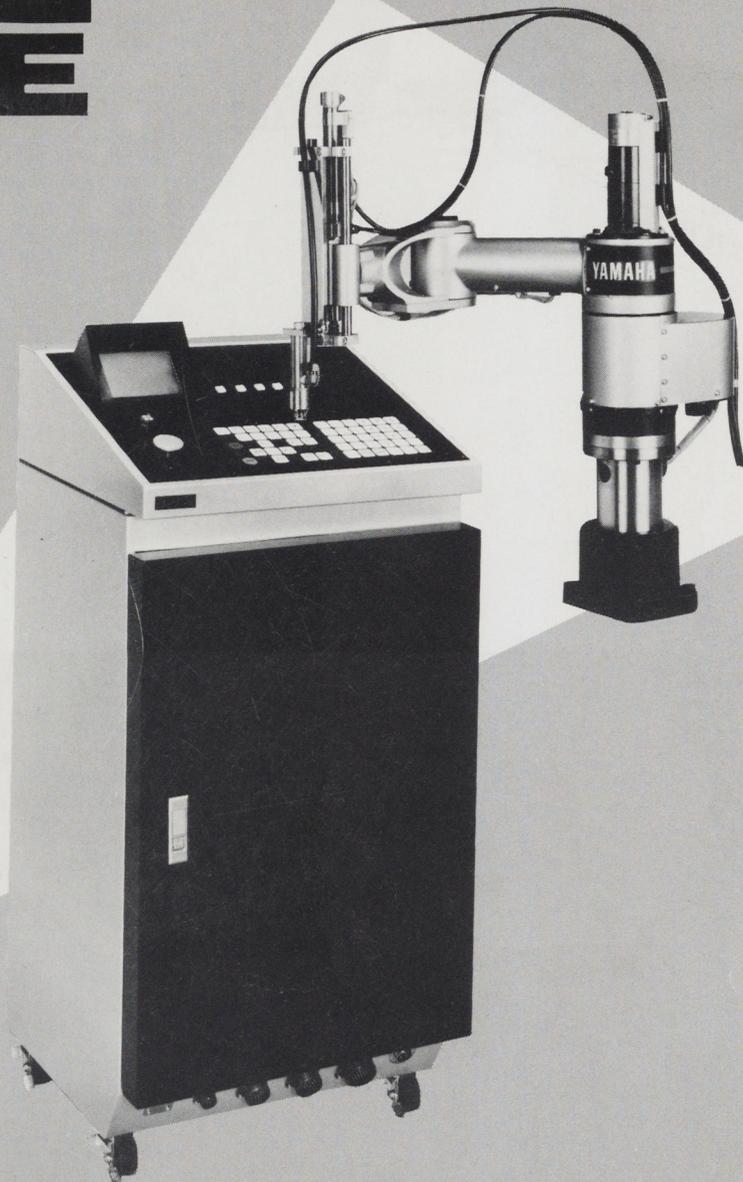


**YAMAHA**  
**CAME**

**YK5012**



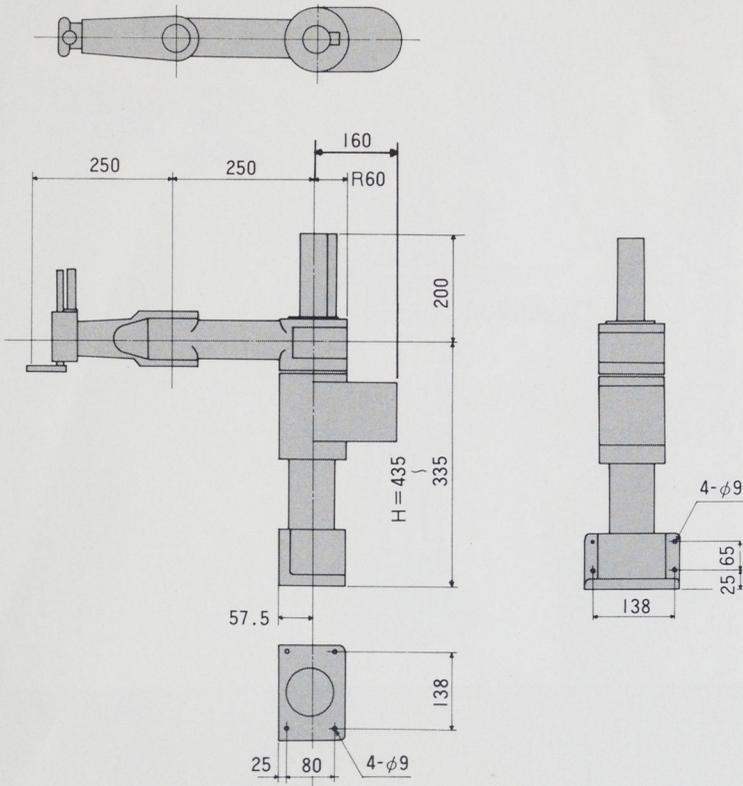
## ヤマハテクノロジーが生んだ組立用ロボット

### 特長

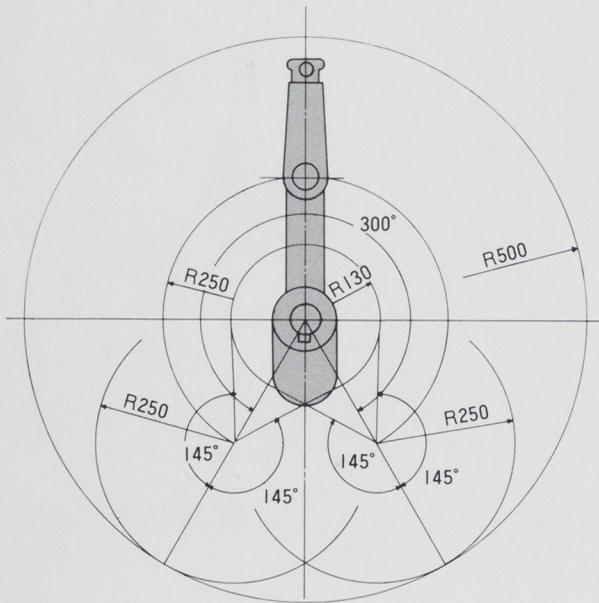
- スリムで、コンパクト軽量設計です。重量29kgは、大人1人で持ち運びのできる重さです。
- パワフルで高速10kgの負荷を最高2.1m/sの速度で搬送します。
- 広い作業範囲。X軸、Y軸は、それぞれ、300°及び295°動きます。
- 使い易い機能。
  - プログラム言語は BASIC に似たロボット言語を利用しています。
  - ティーチング時は、直交系で移動いたします。 ● 携帯型ティーチングボックスがつけられます。
  - プログラミングパネルが標準で装備されており、いつでもプログラミング、モニタリングができます。
  - メモリーの外部保存も可能です。
  - 動作エリアは、トラベルリミット(ソフト&ハード)で自由に狭く設定できます。従って、2台以上のロボットの間隔を少なくしてセッティングすることが可能です。
  - 悪環境で使用するコントローラーには、間接空冷のできる冷却ユニットがつけられます。
  - 操作パネルと制御箱は、分離可能です。
  - 手首回転制御(R軸)、上下方向の位置決め制御(Z軸)もつけられます。
  - プログラム言語は BASIC に似たロボット言語を採用しています。

# YAMAHA CAME YK5012

## ■外観図



## ■作業範囲



## ■基本仕様

### ●ロボット本体(YK5012)

構造	平面多関節型
動作範囲	X軸250mm×300° Y軸250mm×295° (Z軸、R軸はオプション)
最大速度	165°/sec、2.1m/sec (合成速度)
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
最大可搬重量	10kg
重量	29kg

### ●ロボット制御システム(RCS40)

制御方式	PTP制御、CP制御
制御軸数	同時2軸(同時3軸、4軸も可能)
位置制御	セミクローズドループ方式
駆動	DCサーボモータ
補間機能	近似直線補間
教示方法	キーイン及びティーチング プレイバック (ティーチング時直交移動)
記憶方式	ICメモリー (バッテリーバックアップ)
記憶容量	最大約1000ポイント
外部入力信号	8点(32点迄拡張可能)
外部出力信号	8点(24点迄 // )
外部インターフェイス	RS232C(2CH) 1CH - パブルカセットとプリンター専用 2CH - ホストCPU等との交信
直交座標変換機能	0.01mm単位
タイマー機能	0~9.9sec
シフト機能	原点シフトおよび座標シフト
保護機能	ウォッチドッグタイマー、ソフトリミットとハードリミットの2重暴走防止
電源	AC100Vまたは200V単相 50/60Hz
制御盤寸法	530(W)×1100(H)×480(D)mm

## ■オプション仕様

ティーチングボックス	ティーチング用
附加軸	R軸(DCサーボモータ) 360° Z軸エアシリンダ 10~200mm Z軸DCサーボモータ 150mm、250mm/s
補助記憶	パブルカセット(128Kバイト)プリンター付
間接冷却ユニット	標準コントローラに追加するだけの冷却ユニット
ペンダント型操作ボックス	標準コントローラのパネルを分離して容易にペンダント化可能

※この仕様は、改良のため予告なしに変更することがあります。

(特許申請中)



# YAMAHA

ヤマハ発動機株式会社

IM事業部

〒434 静岡県浜北市中条1280

TEL (05358) 7-1111 TLX 4225-191(代)

RIFAX (05358) 6-5224