YK500XGS

壁挂·翻转规格

臂长 500mm　最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XGS	-		-		-		-	RCX340-4								
机器人主机	-	安装方法※1 W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	-	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	-	适用控制器/控制轴数	安全标准	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）	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

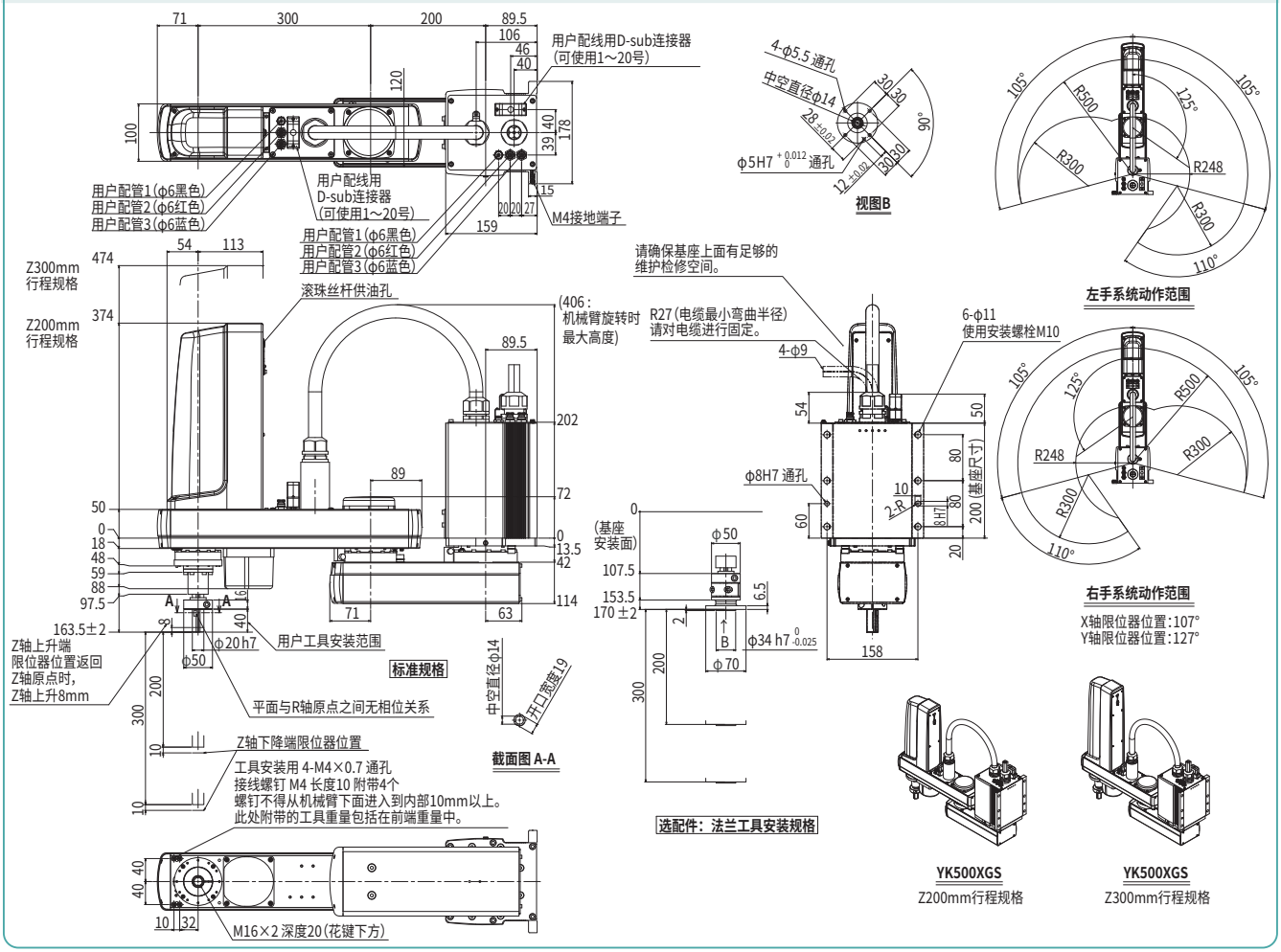
		X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度	200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围	±105°	±125°	—		±360°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式 马达～减速器	直接连接				
	传导方式 减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec（壁挂） 800°/sec（翻转）
最大搬运重量		10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.45 sec				
R轴容许惯性力矩※3		0.30 kgm²				
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. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

适用控制器

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

※ 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）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGS