# YK500XGP

防尘、防滴规格

● 机械手臂长 500mm ● 最大搬运重量 8kg

## 订购型号

**YK500XGP** - [ ] - **F** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

| 机器人主机 | Z 轴行程 | 法兰工具 | 电缆长度 |
|---|---|---|---|
| | 200：200mm<br>300：300mm | F：有 | 3L：3.5m<br>5L：5m<br>10L：10m |

| 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.502

**RCX240** - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

| 适用控制器 | 支持 CE 标准 | 再生装置 | 扩展 I/O | 网络选项 | iVY 视觉系统 | 夹爪 | 电池 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

## 基本规格

| | | | X 轴 | Y 轴 | Z 轴 | | R 轴 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 轴规格 | 臂长 (mm) | | 200 | 300 | 200 | 300 | — |
| | 旋转范围 (°) | | ±130 | ±145 | — | | ±360 |
| 马达输出 AC (W) | | | 400 | 200 | 200 | | 200 |
| 减速机构 | 减速器 | | 谐波齿轮驱动 | 谐波齿轮驱动 | 滚珠丝杆 | | 谐波齿轮驱动 |
| | 传导方式 | 马达 ～ 减速器 | 直接连接 | | | | |
| | | 减速器 ～ 输出 | 直接连接 | | | | |
| 反复定位精度※1 (XYZ：mm) (R：°) | | | ±0.01 | | ±0.01 | | ±0.004 |
| 最高速度 (XYZ：m/sec) (R：° /sec) | | | 7.6 | | 2.3 | 1.7 | 1700 |
| 最大搬运重量 (kg) | | | 8 | | | | |
| 标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec) | | | 0.55 | | | | |
| R 轴允许惯性力矩※3 (kgm²) | | | 0.3 | | | | |
| 防护等级※4 | | | 相当于 IP65 (IEC60529) | | | | |
| 用户配线 (sq × 根) | | | 0.2×20 | | | | |
| 用户配管 (外径) | | | φ6×3 | | | | |
| 动作限位设定 | | | 1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴) | | | | |
| 机器人电缆长度 (m) | | | 标准：3.5 选配：5, 10 | | | | |
| 主机重量 (kg) | | | Z 轴 200mm：32 Z 轴 300mm：33 | | | | |

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作时 (可搬运 2kg、粗定位拱形运动)。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 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，敬请咨询。

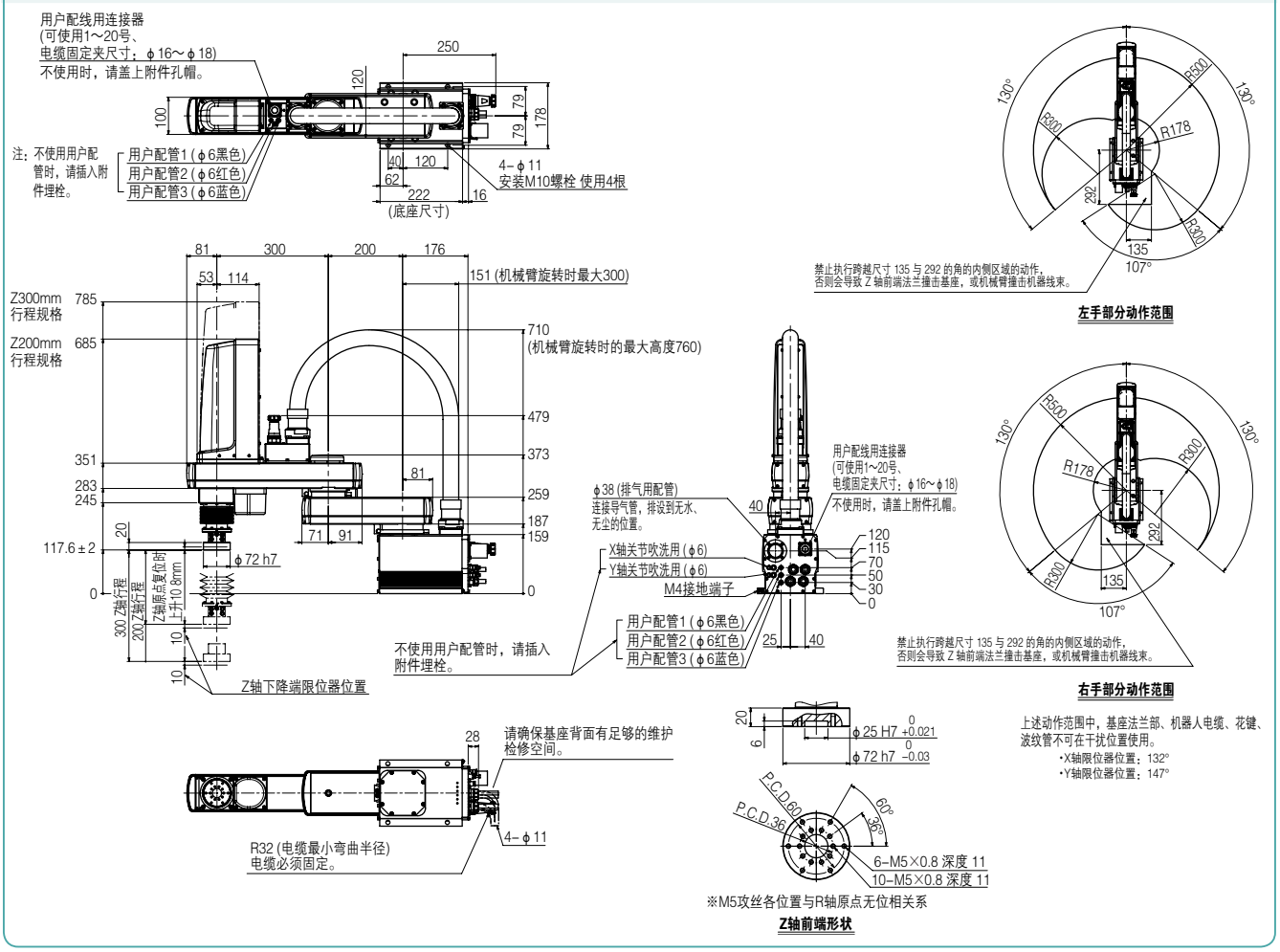
## 适用控制器

| 控制器 | 电源容量 (VA) | 运行方法 |
|---|---|---|
| RCX340<br>RCX240–R3 | 1700 | 程序<br>迹点定位<br>遥控命令<br>在线命令 |

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
详情请参阅使用说明书 (设置手册)。
※ 设定高精度的基准坐标时，可使用基准坐标设定治具 (选配件)。详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

### YK500XGP






适用控制器 RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489