

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** - **R3** - **BB**

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

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.502

通用控制器 | 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 | 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 | 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 减速器 ~ 输出 | 直接连接 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} (kgm ²) | 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、相定位拱形运动)。
 ※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 RCX240-R3 | 1700 | 程序 迹点定位 遥控命令 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

用户配线用连接器
(可使用 1~20 号、
电缆固定夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时, 请盖上附件孔帽。

注: 不使用用户配管时, 请插入附件埋栓。

用户配管 1 (φ6 黑色)
用户配管 2 (φ6 红色)
用户配管 3 (φ6 蓝色)

4-φ11 安装 M10 螺栓 使用 4 根
(底座尺寸)

785
685
479
373
259
187
159

300 Z 轴行程
200 Z 轴行程
Z 轴原点位置
φ72 h7
10
10

81 300 200 176 151 (机械臂旋转时最大 300)

710 (机械臂旋转时的最大高度 760)

81 71 91

不使用用户配管时, 请插入附件埋栓。

Z 轴下降端限位器位置

请确保底座背面有足够的维护检修空间。

R32 (电缆最小弯曲半径)
电缆必须固定。

4-φ11

φ38 (排气管)
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

用户配线用连接器
(可使用 1~20 号、
电缆固定夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时, 请盖上附件孔帽。

120
115
70
50
30
0

25 40

禁止执行跨越尺寸 135 与 292 的角的内侧区域的动作。
否则会导致 Z 轴前端法兰撞击底座, 或机械臂撞击机器线束。

左手部分动作范围

禁止执行跨越尺寸 135 与 292 的角的内侧区域的动作。
否则会导致 Z 轴前端法兰撞击底座, 或机械臂撞击机器线束。

右手部分动作范围

上述动作范围中, 底座法兰部、机器人电缆、花键、波纹管不可在干扰位置使用。
 * X 轴限位器位置: 132°
 * Y 轴限位器位置: 147°

φ25 H7 +0.021
φ72 h7 -0.03

P.C.D. 60
P.C.D. 36
6-M5 × 0.8 深度 11
10-M5 × 0.8 深度 11

※ M5 攻丝各位置与 R 轴原点无位相关系

Z 轴前端形状