YK500XGL 标准规格:中型

●最大可搬运重量 5kg ●臂长 500mm



话用控制器

21 kg

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

网络洗顶

控制器

- 支持CE标准 - 扩展I/O -

				,	ם נוח שו ניוו דו דע דו ו	311 K
■基本規	1格					
			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	250 mm	150 mm	_
	旋转范围		±140 °	±144°	_	±360 °
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	减速器		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式	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			5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大搬运重量			5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格**4)			
标准周期时间:2kg 可搬运时**2			0.59 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{*3}			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)			φ4×3			
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			

程序 BCX340 占位跟踪 RCX240S 联机指令

电源容量(VA)

── iVY系统 ── 夹持器 ── 电池

运行方法

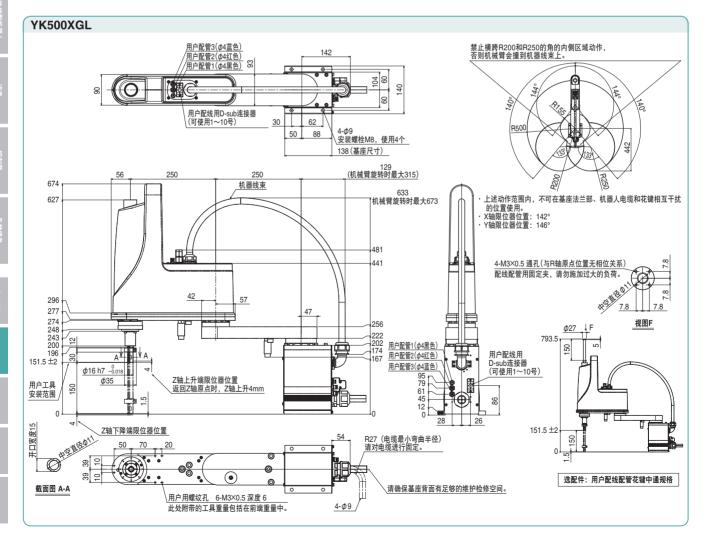
- ※ "Harmonic Drive"是株式会社Harmonic Drive Systems的
- ※ 通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设 置为最大可动范围) 详情请参阅产品手册(设置手册)。
- ※ 为了高精度设置基准坐标、请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。 http://www.vamaha-motor.co.ip/robot/

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

主机重量

- ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往返, 粗定位时。
- %3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅PG10的说明。 ※4. 选配件规格 (法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等)时,最大可搬运重量为4kg。



防尘、防滴型

