

# YK500XG

标准规格：中型

●臂长 500mm

●最大可搬运重量 10kg



## 订购型号

YK500XG

RCX340-4

机器人主机	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

## 基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	200 mm	300 mm	200 mm	300 mm
旋转范围	±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接	
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec
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 <sup>※2</sup>	0.42 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>	0.30 kgm <sup>2</sup>			
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。

## 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)。

※ 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) 可从本公司网站下载。  
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

## YK500XG

