

# YK500XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 500mm

●最大可搬运重量 10kg



## 订购型号

<b>YK500XGS</b>	机器人主机	安装方法 <sup>1)</sup> W: 壁挂 (如外视图) 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	<b>RCX340-4</b>	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 ▶ <b>P.544</b>					<b>RCX240</b>	适用控制器	支持CE标准	再生装置	扩展I/O	网络选项	IVY系统	夹持器	电池
					请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ <b>P.534</b>									

※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	200 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
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	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆
	传导方式	直接连接	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	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 <sup>※2</sup>	0.45 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			

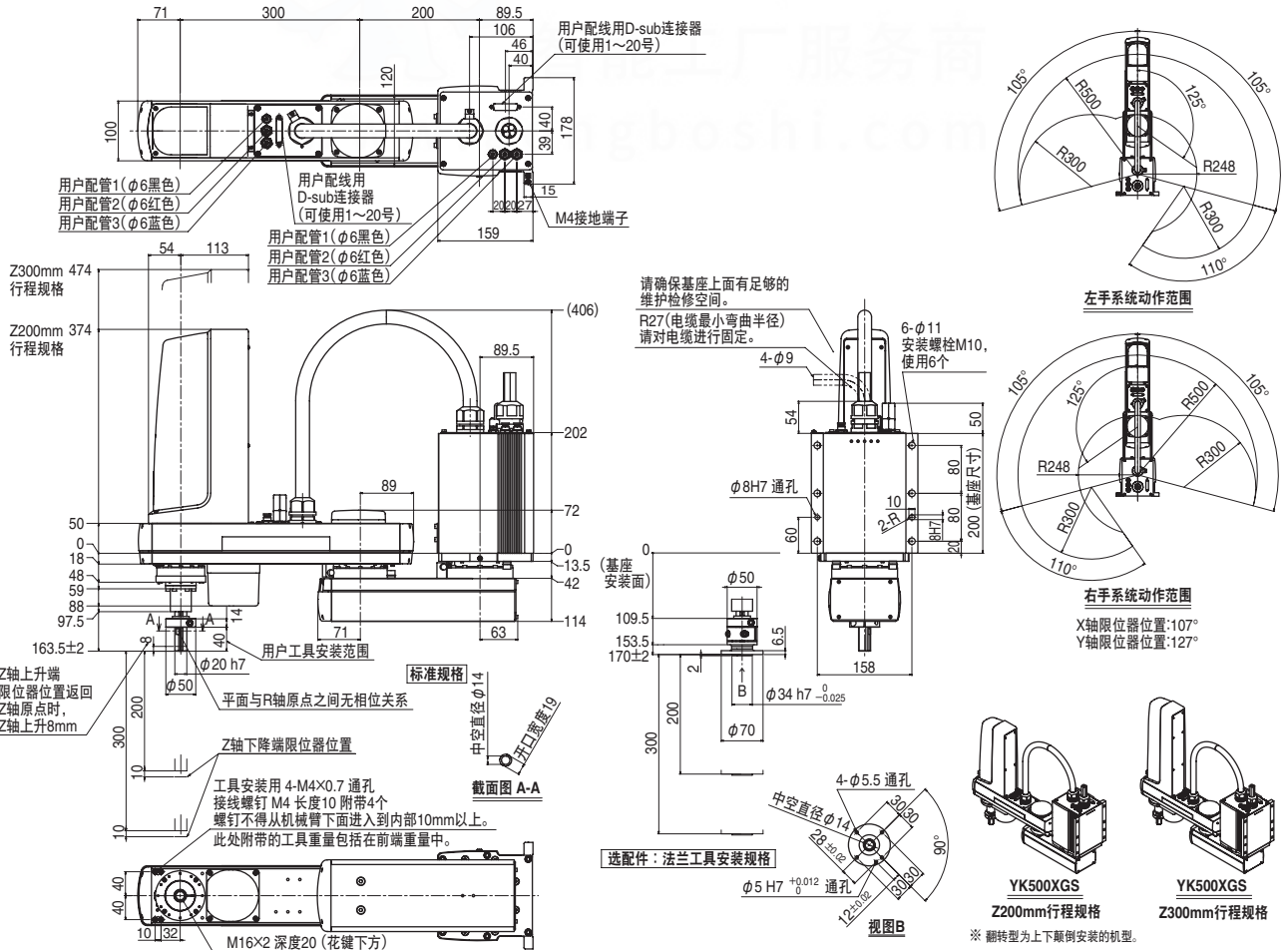
※1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。  
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。  
 ※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P611的说明。  
 ※需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时, 请咨询本公司。

## 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "Harmonic Drive" 是株式会社 Harmonic Drive Systems 的注册商标。  
 ※ 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)。

## YK500XGS



工博士网: www.gongboshi.com  
 官网: www.gongboshi.org  
 邮箱: service@gongboshi.com  
 电话: 021-31666777

适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240 ▶ 534

垂直多关节机器人  
 YA  
 线性传动模块  
 LCM100  
 小型轴机器人  
 TRANSERVO  
 单轴机器人  
 FLIP-X  
 线性轴机器人  
 PHASER  
 直交机器人  
 XY-X  
 六自由度关节机器人  
 YK-X  
 拾放型机器人  
 YP-X  
 洁净  
 CLEAN  
 控制器  
 CONTROLLER  
 各种信息  
 INFORMATION  
 全方位  
 微型  
 小型/中型  
 大型  
 壁挂·翻转型  
 防尘/防腐型