

新商品

ROBOT STANDS -For Robots made by YAMAHA

ロボットスタンド

—ヤマハ スカラ/垂直多関節ロボット 10kg可搬目安—

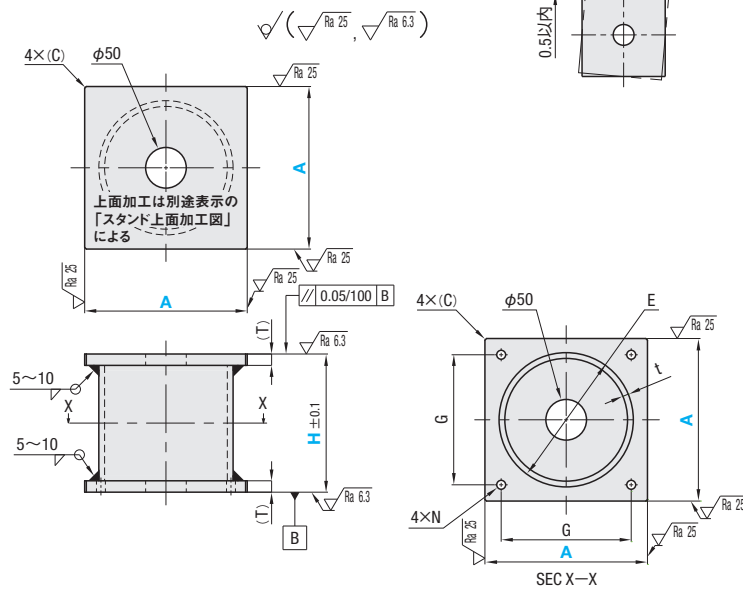
■**特長**：ロボット機種に合わせ、スタンド上面に取付穴加工済の溶接スタンドです。



RoHS10

⚠ 上下プレートの位置ずれは0.5mm以内となります。

Type	M 材質	S 表面処理
RBSWM	SS400	無電解ニッケルメッキ



型式		上面加工 (上面加工図参照)	H 指定 5mm単位	(T) 🔴	G	N	(C)	パイプ寸法 (Sch40) 鋼: JIS G 3454, STPG370			¥基準単価			
Type	A							呼び ^①			RBSWM			
								E	t	H100~150	H155~200	H205~250	H255~300	
RBSWM	160	YMS2A	100~300	14	135	11	2	125A	139.8	6.6	20,500	21,700	22,400	23,100
	200	YMS4A YMV4A			160			150A	165.2	7.1	26,100	28,400	29,500	30,300
	225	YMV6A		17	190	14	3	200A	216.3	8.2	38,800	39,400	43,100	44,600

❗溶接時の熱や上下面加工により、T寸法は±1.5以内で変動する可能性があります。(但しH寸法公差「±0.1」は保証値です。)



Order
注文例

型式 — 上面加工 — H
RBSWM160 — YMS2A — H175



Deliver
出荷日

A = 160、200の場合

8 日目出荷

A = 225の場合

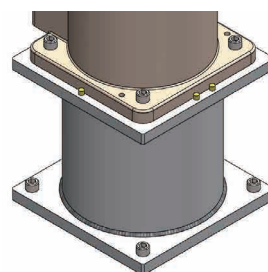
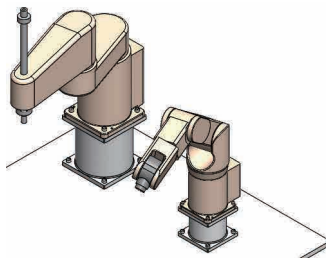
14 日日出荷

Price
價格

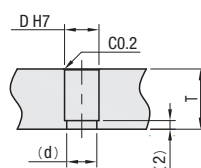
数量区分	標準対応 小口	個別対応 大口
数 量	1～4	5～
値引率	基準単価	基準単価
出荷日	通常	お見積り



Example 使用例



📍ノック穴詳細(通し加工の場合)



ノック穴 D H7 (Ra1.6)	(d)
8	7
6	5

■スタンド上面加工図

上面加工図				
ミスミ型式	YMS2A	YMS4A	YMV4A	YMV6A
ロボット種類	スカラ	スカラ	垂直多関節	垂直多関節
対応ロボット機種	YK400XR YK400XE-4 ♀1	YK500XG YK500XGP YK600XG YK600XGP YK700XGL	YA-R3F	YA-R5F YA-R5LF
□A	□160	□200	□200	□225
加工図面 ♂：ロボット第1軸位置				

① ロボット座面はスタンド上面よりはみ出します。(YK400XRは後方に約6.5mm、YK400XE-4は前後各約14mm)

❗2 タップ深さ「M×1.5」、ノック穴深さ「径×2」となります。