

# YK700XGS

壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 700mm

● 最大搬运重量 20kg

## 订购型号

### YK700XGS

机器人主机

<b>安装方法<sup>※1</sup></b>	<b>Z轴行程</b>	<b>法兰工具</b>	<b>电缆长度</b>
W: 壁挂 (如外形图所示) U: 壁挂翻转型 (上下颠倒)	200; 200mm 400; 400mm	未填写: 无 F: 有	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

### RCX340-4

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 ▶ **P502**

### RCX240

适用控制器	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 ▶ **P489**

※1. 请务必按规格要求安装。

请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

## 基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
臂长 (mm)	300	400	200 / 400	—
旋转范围 (°)	±130	±130	—	±360
马达输出 AC (W)	750	400	400	200
减速机构	减速器	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆
	传动方式	马达 ~ 减速器	直接连接	直接连接
反复定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R: °)	±0.02		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	8.4		2.3 / 1.7	920 (壁挂) 480 (翻转型)
最大搬运重量 (kg)	20 (标准规格)、19 (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 <sup>※2</sup> (sec)	0.42			
R轴允许惯性力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1.0			
用户配线 (sq × 根)	0.2 × 20			
用户配管 (外径)	φ6 × 3			
动作限位设定	1. 软限位 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: 50 Z轴 400mm: 52			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y轴)。

※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、相定位时。

※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。

※需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时，请咨询。

## 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

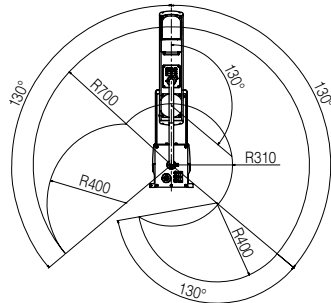
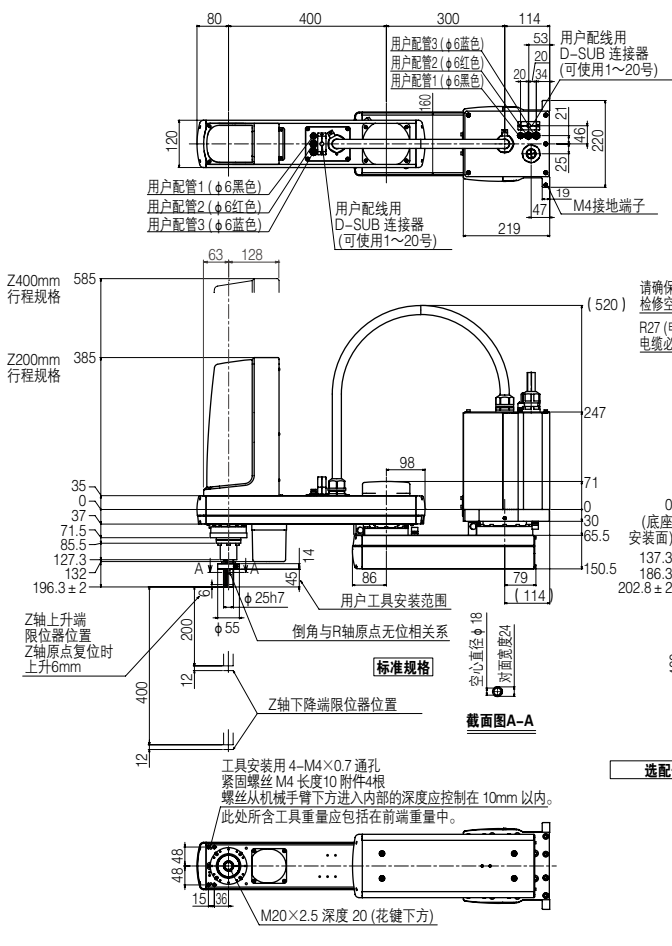
※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。

※ 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)。

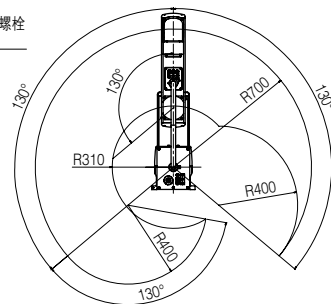
使用说明书 (设置手册) 可从本网站下载。

<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

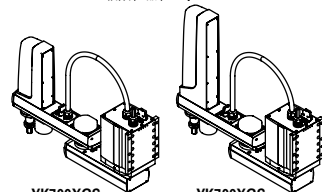
## YK700XGS



左手部分动作范围



右手部分动作范围



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。