

YK700XGP

防尘、防滴规格

- 机械手臂长 700mm
- 最大搬运重量 18kg



订购型号

YK700XGP

机器人主机
Z轴行程
200:200mm
400:400mm

F

法兰工具
F:有

电缆长度
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

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

R3

BB

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

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 | ±150 | — | ±360 |
| 马达输出 AC (W) | 750 | 400 | 400 | 200 |
| 减速机 | 谐波齿轮驱动 | 谐波齿轮驱动 | 滚珠丝杆 | 谐波齿轮驱动 |
| 传动方式 | 马达 ~ 减速机 减速机 ~ 输出 | 直接连接 直接连接 | | |
| 反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °) | ±0.02 | | ±0.01 | |
| 最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec) | 8.4 | | 2.3 1.7 | |
| 最大搬运重量 (kg) | 18 | | | |
| 标准周期时间: 2kg可搬运时 ^{※2} (sec) | 0.52 | | | |
| R轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²) | 1.0 | | | |
| 防护等级 ^{※4} | 相当于 IP65 (IEC60529) | | | |
| 用户配线 (sq × 根) | 0.2 × 20 | | | |
| 用户配管 (外径) | φ6 × 3 | | | |
| 动作限位设定 | 1. 软限制 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: 54 Z轴 400mm: 56 | | | |

- ※1. 周围温度一定时的值 (X、Y轴)。
- ※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作时 (可搬运 2kg、粗定位拱形运动)。
- ※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。
- ※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能, 敬请咨询。

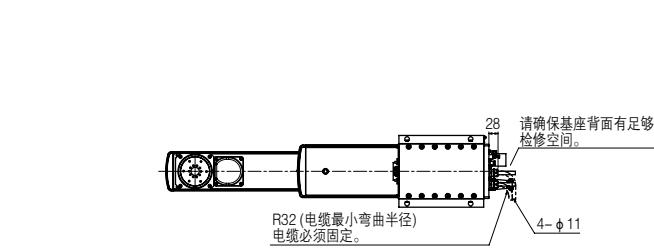
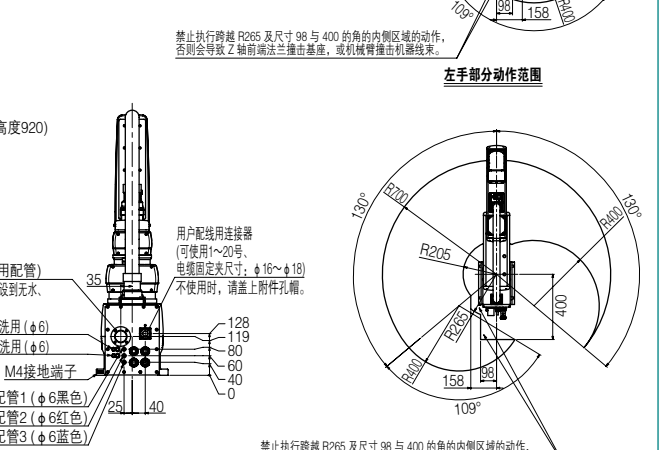
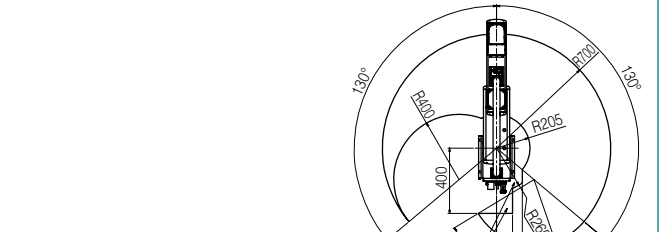
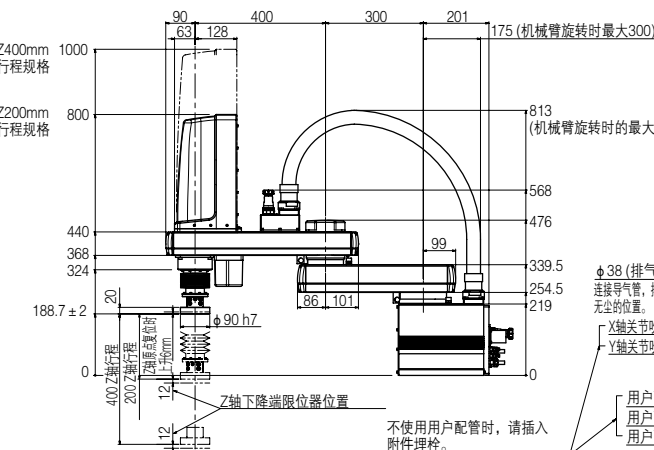
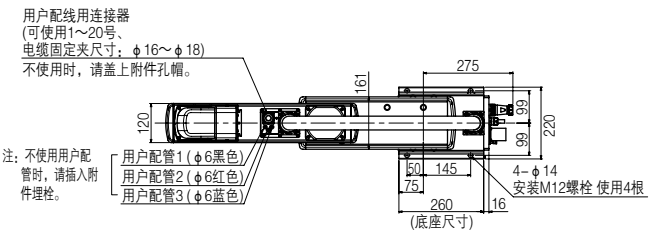
适用控制器

| 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)。
- ※ 设定高精度的基准坐标时, 可使用基准坐标设定治具 (选配件)。详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGP



适用控制器

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489