YK1000XC

クリーンタイプ：大型

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	安全規格	-	オプションA (OP.A)	-	オプションB (OP.B)	-	オプションC (OP.C)	-	オプションD (OP.D)	-	オプションE (OP.E)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	550 mm	450 mm	200 mm　400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		8.0 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.60 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		59 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

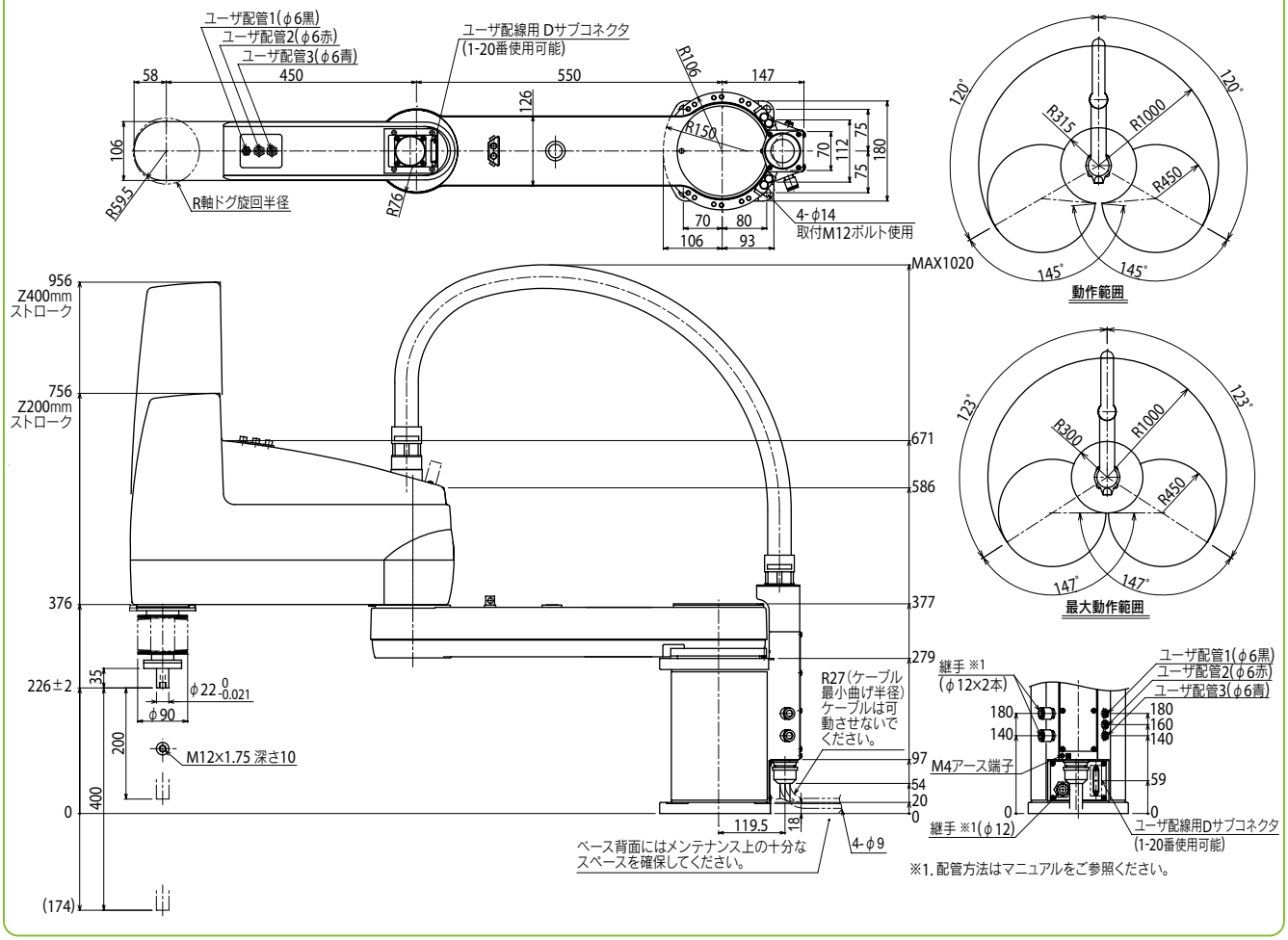
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XC



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636