

YK700XGL

標準仕様：大型

●アーム長 700mm

●最大可搬質量 10kg

※特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

注文型式

YK700XGL				RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	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)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.502

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	400 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
アーム長	400 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器	ボールネジ	モータ ~ 減速器
伝達方式	直結	直結	直結	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.005°
最高速度	9.2 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.30 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3 本			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(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	32 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X、Y軸)。
*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3. 加速度係数の設定に制限があります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

*可動範囲は、X、Y軸のメカストップ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) 詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(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。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGL

