

YK700XG

標準仕様：大型

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg



注文型式

YK700XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	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
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

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)	オプションF (OP.F)
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240

R3

BB

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	クリップ	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。RCX240/RCX240S ▶ P.489

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	300	400	200 400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—	±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400	200
減速機構	減速器	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
	伝達方式	モータ ~ 減速器	減速器 ~ 出力	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1 (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
最大可搬質量(kg)		20 (標準仕様)、19 (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 (sec)		0.42			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm ²)		1.0			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20			
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.メカストップ(X,Y,Z軸)			
ロボットテーブル長(m)		標準: 3.5 オプション: 5, 10			
本体質量(kg)		Z軸200mm: 50 Z軸400mm: 52			

*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。P.533をご参照ください。
 ※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

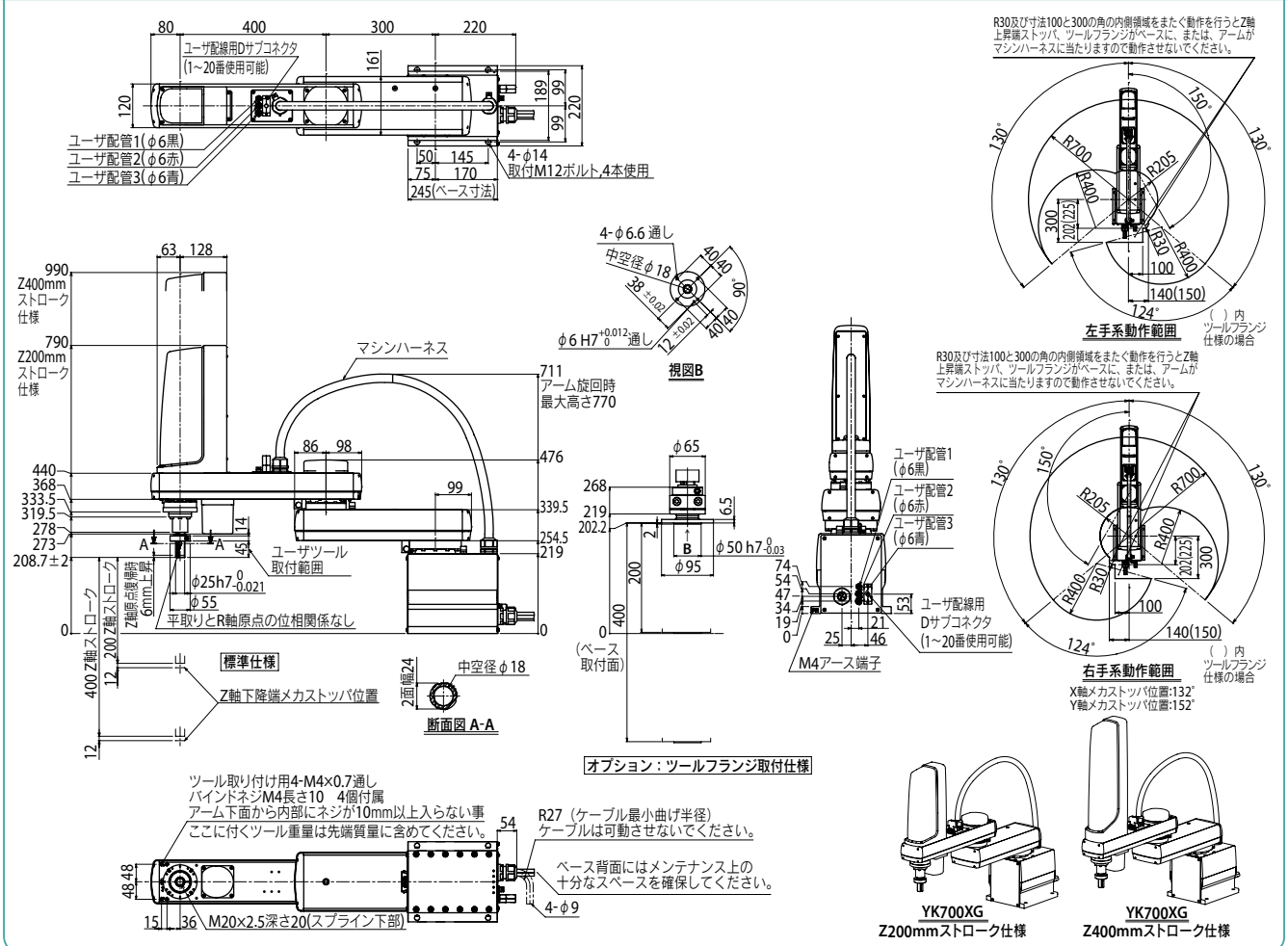
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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
RCX240-R3		

※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)を使用して下さい。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/>

YK700XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489