

YK1000XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 1000mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK1000XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3** - **BB**

ロボット本体 - Z軸ストローク (200:200mm, 400:400mm) - ツールフランジ (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) - アプリバッテリー

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - IVシステム - グリッパ - 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 ▶ **P502**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P489**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	600	400	200 400	—
回転範囲(°)	±130	±150	—	±360
モータ出力 AC (W)	750	400	400	200
減速機	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
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
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)	10.6		2.3 1.7	920
最大可搬質量 (kg)	18			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)*2	0.59			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm ²)	1.0			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
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.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10			
本体質量 (kg)	Z軸200mm: 60		Z軸400mm: 62	

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時 (2kg可搬, 相位置決めアーチモーション)。
 ※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。
 ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

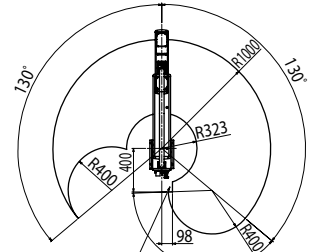
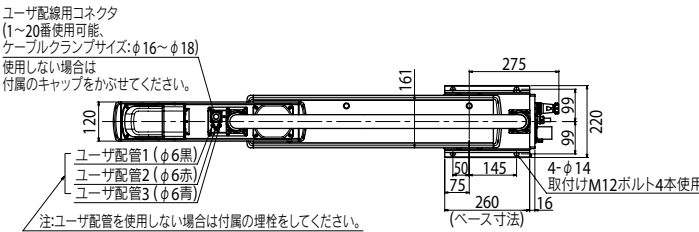
■適用コントローラ

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

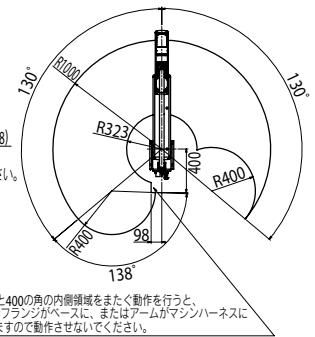
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
 ※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細は取扱説明書 (設置マニュアル) をご参照ください。
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定用具 (オプション) を使用して行ないます。詳細は取扱説明書 (設置マニュアル) をご参照ください。

取扱説明書 (設置マニュアル) は弊社ウェブ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/>

YK1000XGP



左手系動作範囲



右手系動作範囲

