

YK700XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 18kg



注文型式

YK700XGP - **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) | オプションF (OP.F)

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 | iVYシステム | グリップ | 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 ▶ P.502

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
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結			
		減速機 ~ 出力		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)		18				
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時(sec)*2		0.52				
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.メカストップ(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: 54 Z軸400mm: 56				

- *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, 相対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/>

YK700XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の理栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒)
ユーザ配管2 (φ6赤)
ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ14 取付けM12ボルト4本使用 (ベース寸法)

φ38(排気用配管) ホースを繋ぎ、水、塵のかららない位置まで伸ばしてください。
 X軸関節エアージャケット用(φ6)
Y軸関節エアージャケット用(φ6)
M4アース端子

ユーザ配管1 (φ6黒)
ユーザ配管2 (φ6赤)
ユーザ配管3 (φ6青)

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

φ25 H7 +0.021
φ90 h7 -0.035

6-M5×0.8 深さ11
10-M5×0.8 深さ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

R265及び寸法98と400の角の内側領域を大きく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりやすいため動作させないでください。

左手系動作範囲

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
 ・X軸メカストップ位置: 132°
 ・Y軸メカストップ位置: 152°

適用コントローラ

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489

アプリケーション
LCM100
TRANSERVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-XG
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
全方位/
タイプ
小型/中型
大型
駆取付キ
ン/ベース
防塵・防滴