

YK800XGP

防塵・防滴仕様

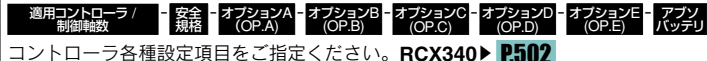
●アーム長 800mm ●最大可搬質量 18kg

注文型式

YK800XGP

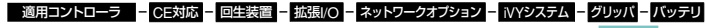


RCX340-4



コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P502**

RCX240



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	400	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	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	直結			
伝達方式	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)	9.2		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	0.58			
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: 56		Z軸400mm: 58	

*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

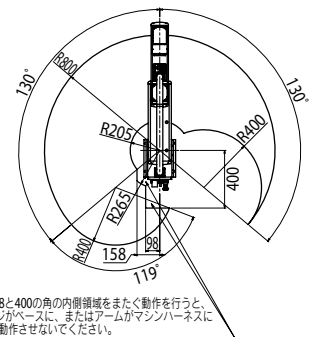
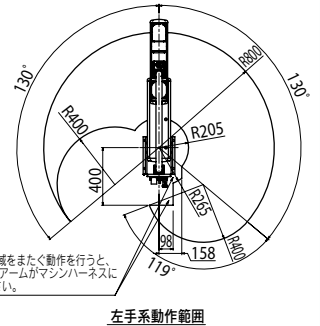
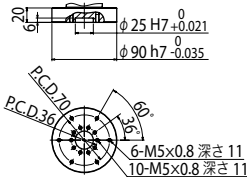
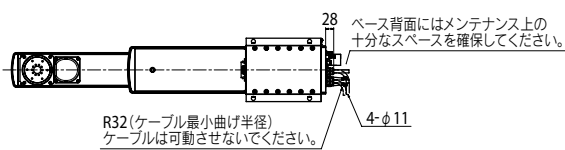
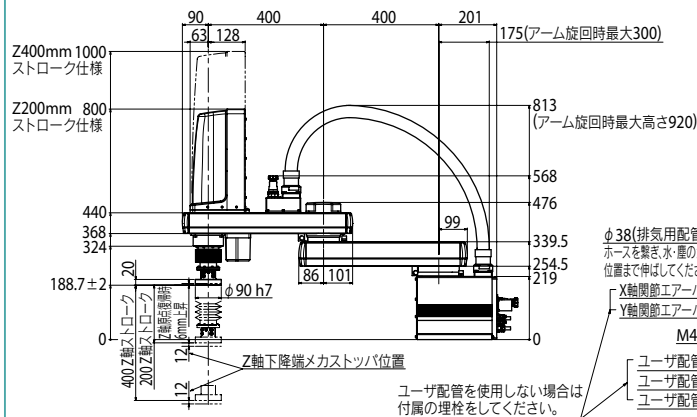
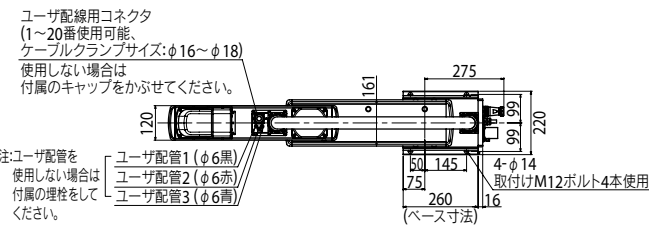
*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

*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、基準座標設定用具(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/>

YK800XGP



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°