

YK800XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XGP - **F** - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アパノバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.58 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
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		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 56 kg Z軸 400 mm: 58 kg			

- *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. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *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	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

- * 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) 詳細はマニュアル(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。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(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。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XGP

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: ユーザ配管をユーザ配管1 (φ6黒) / ユーザ配管2 (φ6赤) / ユーザ配管3 (φ6青) 使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

φ38(排気用配管) ホースを脱ぎ、水・塵のからない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバージ用(φ6) / Y軸関節エアバージ用(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)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

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。

φ25 H7 / 0 / φ90 h7 -0.035

R.C.D.20 / R.C.D.36 / 60° / 6-M5x0.8 深さ11 / 10-M5x0.8 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

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりますので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、スライズ、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°