

YK900XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK900XGP - **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 / 制御機能 | 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) | アップバッテリー

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 | iVYSシステム | グリッパ | 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.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)	500	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)		9.9		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: 58 Z軸400mm: 60				

- *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。

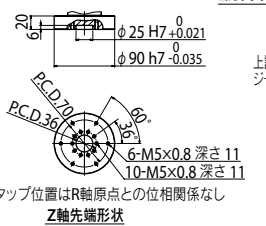
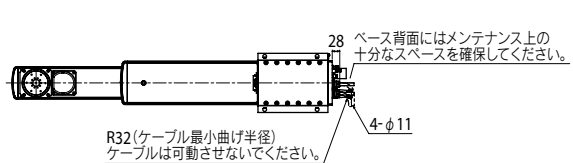
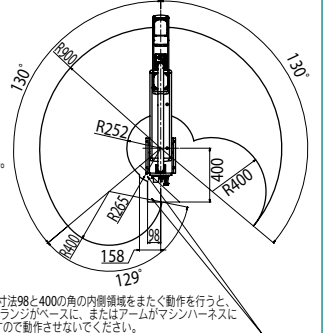
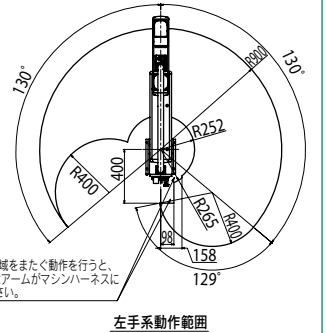
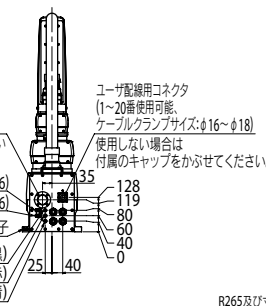
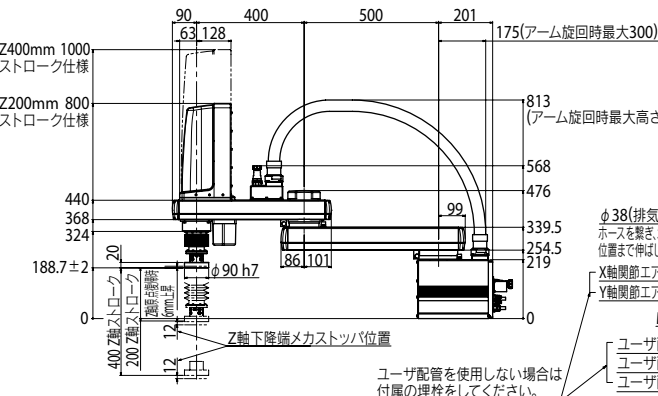
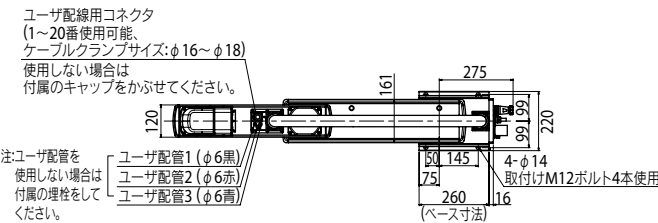
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	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/>

YK900XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489