

YK1000XP

防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm
● 最大可搬質量 20kg
※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。
■ 注文型式

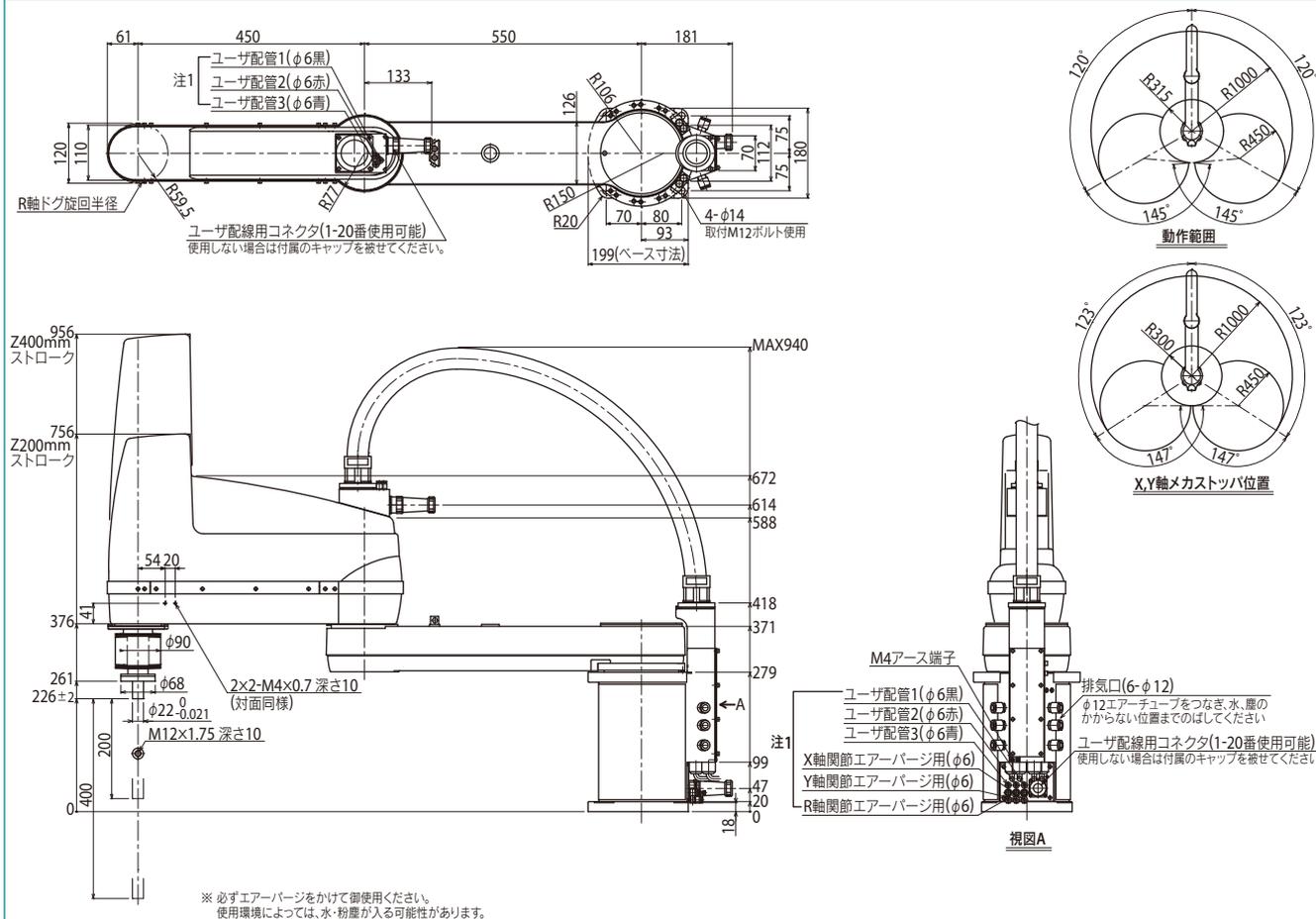
YK1000XP			RCX240		R				BB
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RGU-2	拡張/O ¹ N,P:標準I/O 16/8 N1,P1:40/24点 N2,P2:64/40点 N3,P3:88/56点 N4,P4:112/72点	ネットワーク オプション 無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}	iVYシステム 無記入:なし VY:iVY (VISION) TR:iVY+照明 +トラッキング LC:iVY+照明	バッテリー BB:4個

※1. I/OボードにてNPNを選択の場合はN~N4, PNPを選択の場合はP~P4となります。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。
■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長(mm)	550	450	200 400	—
回転範囲(°)	±120	±145	—	±360
モータ出力 AC(W)	800	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
伝達方式	直結	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
減速器 ~ モータ	直結	直結	直結	直結
減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (XYZ: mm)(R:°)	±0.02	±0.01	±0.01	±0.005
最高速度(XYZ: m/sec)(R:°/sec)	8.0	1.7	1.7	600
最大可搬質量(kg)	20			
標準サイクルタイム: 2kg可搬時(sec)	0.6			
R軸許容慣性モーメント ^{※2} (kgm ²)	0.32			
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)	58			

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 加速度係数の設定に制限があります。
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX240-R	2000	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

YK1000XP

※ 必ずエアバージをかけて御使用ください。
使用環境によっては、水・粉塵が入る可能性があります。
注1. 使用しない場合は付属の埋栓をしてください。