

垂直多关节机器人
YA
线性传动带模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
全方位
微型
小型/中型
大型
垂直、翻转型
防尘、防滴型

YK900XGP

防尘、防滴规格

●臂长 900mm

●最大可搬运重量 18kg

■订购型号

YK900XGP **F** **RCX340-4**

机器人主机 Z轴行程 法兰工具 电缆长度

200:200mm 400:400mm F:有 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

通用控制器 / 控制轴数 安全规格 选配件A (OP.A) 选配件B (OP.B) 选配件C (OP.C) 选配件D (OP.D) 选配件E (OP.E) 绝对数据 备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240 **R3**

通用控制器 支持CE标准 再生装置 扩展I/O 网络选项 iVY系统 夹持器 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

■基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		500 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	旋转范围		±130 °	±150 °	—	±360 °
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	减速器		谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接			
		减速器 ~ 输出	直接连接			
重复定位精度※ ¹			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			9.9 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec		920 °/sec
最大搬运重量			18 kg			
标准周期时间:2kg 可搬运时※ ²			0.59 sec			
R轴容许惯性力矩※ ³			1.0 kgm ²			
保护等级※ ⁴			相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准:3.5 m 选配:5 m、10 m			
主机重量			Z轴 200 mm:58 kg Z轴 400 mm:60 kg			

- ※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。
※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.611的说明。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能,请咨询本公司。

■适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

※为了高精度设置基准坐标,请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK900XGP

用户配线用连接器
(可使用1~20号,
电缆夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

注:不使用时
配管时请插
入附带的堵
注:不使用时
配管时请插
入附带的堵

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

4-φ11
安装螺栓M12, 使用4个
(基准尺寸)

φ38(排气用配管)
连接导气管, 排设到无水、
无尘的位置。
X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)
M4接地端子
用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

禁止横跨R265及尺寸98和400的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

左手系统动作范围

禁止横跨R265及尺寸98和400的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

右手系统动作范围

上述动作范围内, 不可在基座法兰部、机器人电缆和花键、
波纹管相互干扰的位置使用。
·X轴限位器位置:132°
·Y轴限位器位置:152°

请确保基座背面有足够的维护检修空间。

R32(电缆最小弯曲半径)
请对电缆进行固定。

4-φ11

φ25 H7 0
φ90 h7 -0.035

6-M5×0.8 深度 11
10-M5×0.8 深度 11

※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状