



●臂长 700mm

●最大可搬运重量 18kg

■ 订购型号

**YK700XGP** — **F** — **RCX340-4** — — — — —

机器人主机 — Z轴行程 — 法兰工具 — 电缆长度 — 适用控制器 / 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

Z轴行程: 200:200mm, 400:400mm  
 法兰工具: F:有  
 电缆长度: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P544**

**RCX240** — **R3** — — — — —

适用控制器 — 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 ▶ **P534**

### ■ 基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		300 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 <sup>※1</sup>			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			8.4 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 <sup>※2</sup>			0.52 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>			1.0 kgm <sup>2</sup>			
保护等级 <sup>※4</sup>			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:54 kg Z轴 400 mm:56 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P611的说明。
- ※4. 请勿对波纹管直接射流。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>

**YK700XGP**

