

防尘、防滴规格

●臂长 800mm

●最大可搬运重量 18kg

订购型号



■ 基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		400 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			9.2 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}			0.58 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:56 kg Z轴 400 mm:58 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

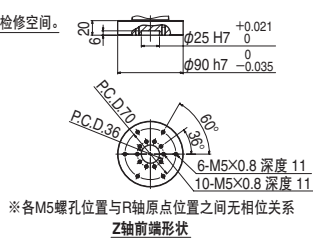
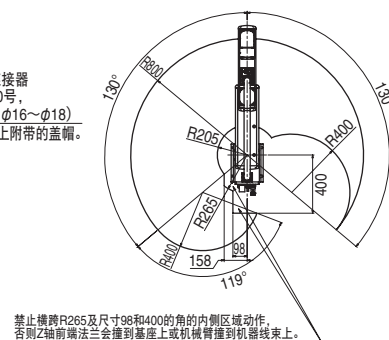
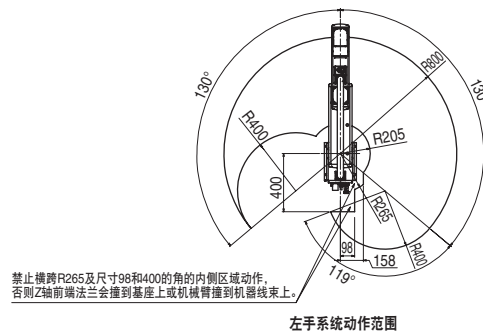
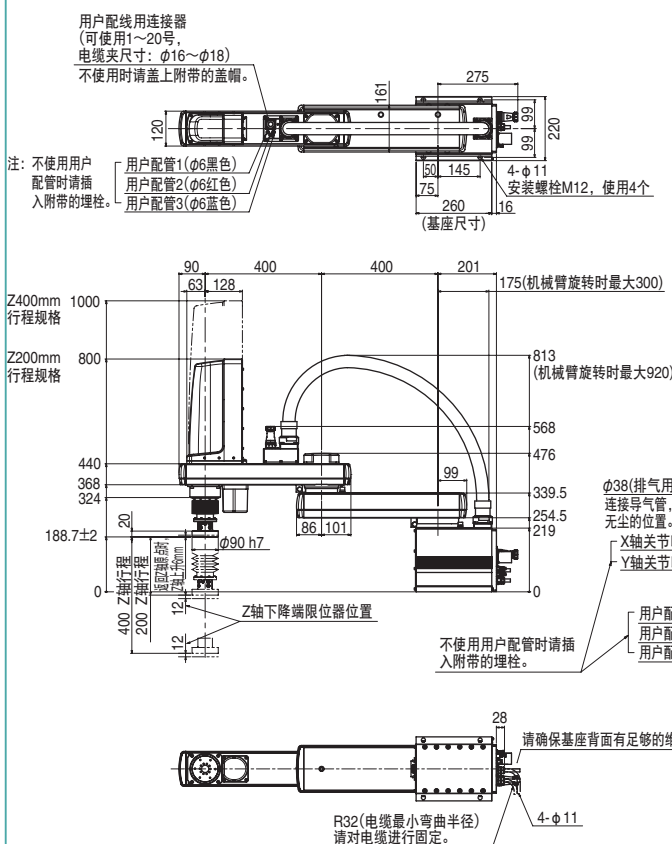
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※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/>

YK800XGP



适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240 ► 534

线性传送带模块 LCM100

小型单轴机器人
TRANSERVO

线性单轴机器人
PHASER

直交機器人
XY-X

水平多关节机器人
YK-X

拾放型机器人
YP-X

控制器
CONTROL

信息资讯
INFORMAT

全方位
微型

壁挂、翻转型

防尘、防滴型