

壁挂·翻转规格

●臂长 700mm

●最大可搬运重量 20kg

■ 订购型号

YK700XGS

机器人主机	安装方法 ^{*1} W: 壁挂 (如外观图) U: 壁挂翻转型 (上下颠倒)	Z轴行程 200:200mm 400:400mm	法兰工具 空白:无 F:有	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
-------	--	---------------------------------------	----------------------------	--

※1. 请务必按规格要求安装。

请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。

错误安装会导致故障发生。

■ 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°	±130°	—	±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
	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接			
重复定位精度 ^{※1}			±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 (壁挂) 480°/sec (翻转)
最大搬运重量			20 kg (标准规格)、19 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{※2}			0.42 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}			1.0 kgm ²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管 (外径)			ø6 × 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:50 kg Z轴 400 mm:52 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。

※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P611的说明。

※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

■ 适用控制器

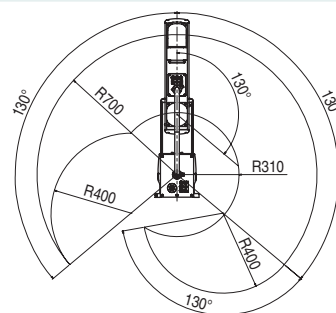
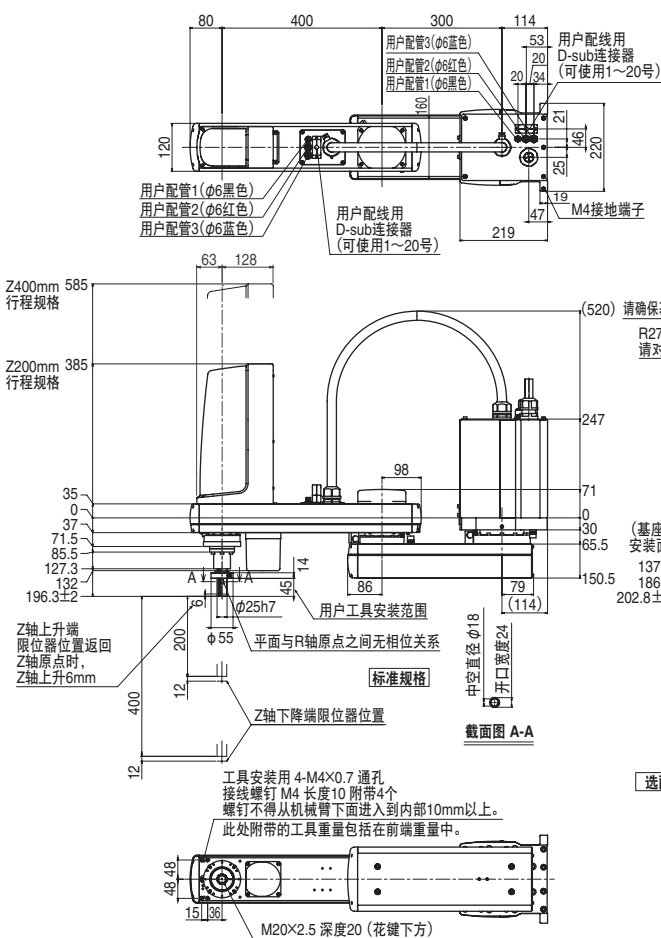
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

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

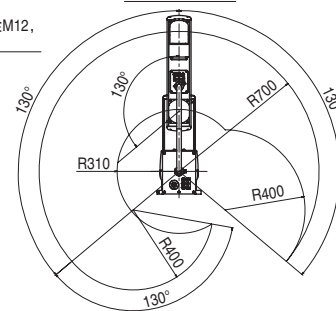
※通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

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

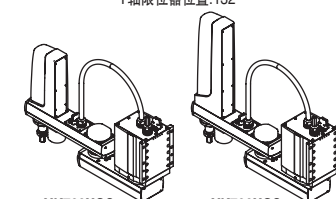
YK700XGS



左手系统动作范围



右手系统动作范围



Z200mm行程规格

Z400mm行程规格

※ 翻转型为上下颠倒安装的机型

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

单轴机器人
FLIP-X

线性单轴机器人 PHASER

直交机器人
XY-X

YK-X

拾放型機器
YP-X

控制器
CONTROL

各种信息
INFORMAT

全方位
微型

大 型

聖哲、聖賢、聖王

防尘、防滴