

YK800XGS




壁挂·翻转规格

●臂长 800mm

●最大可搬运重量 20kg

■ 订购型号

YK800XGS

YK800XGS				
机器人主机	安装方法^{*)} 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		400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—	±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			
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 (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}			0.48 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)			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:52 kg Z轴 400 mm:54 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。

RCX340-4

RCX340-4						
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

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**

■ 适用控制器

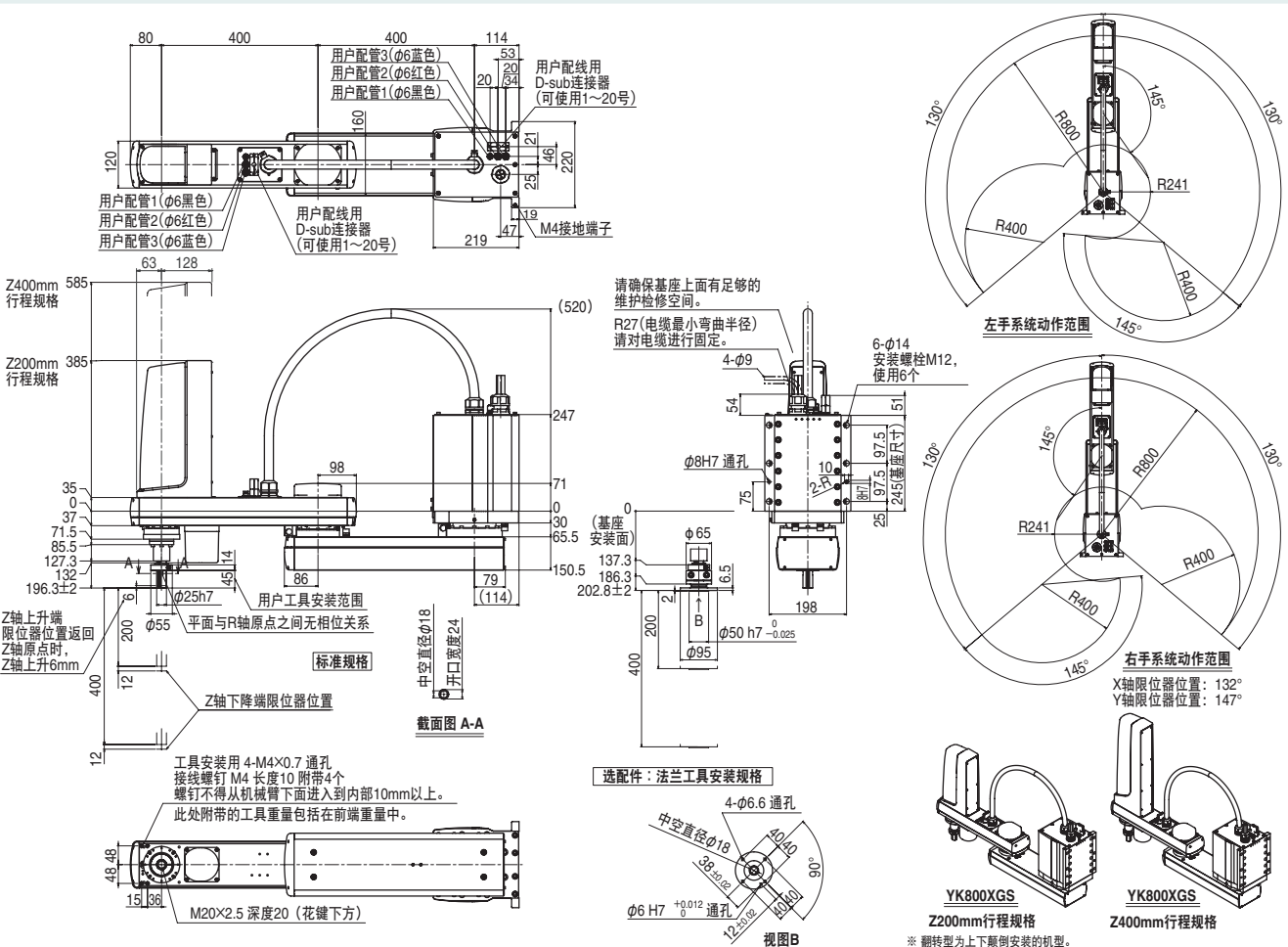
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※“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/>

YK800XGS



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

■ TECHNICAL SUPPORT