

YK900XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 900mm

●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK900XGS

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

RCX340-4

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
请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544							

RCX240

适用控制器	安全规格	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							

※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	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 (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}	0.49 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	1.0 kg·m 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: 54 kg Z轴 400 mm: 56 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

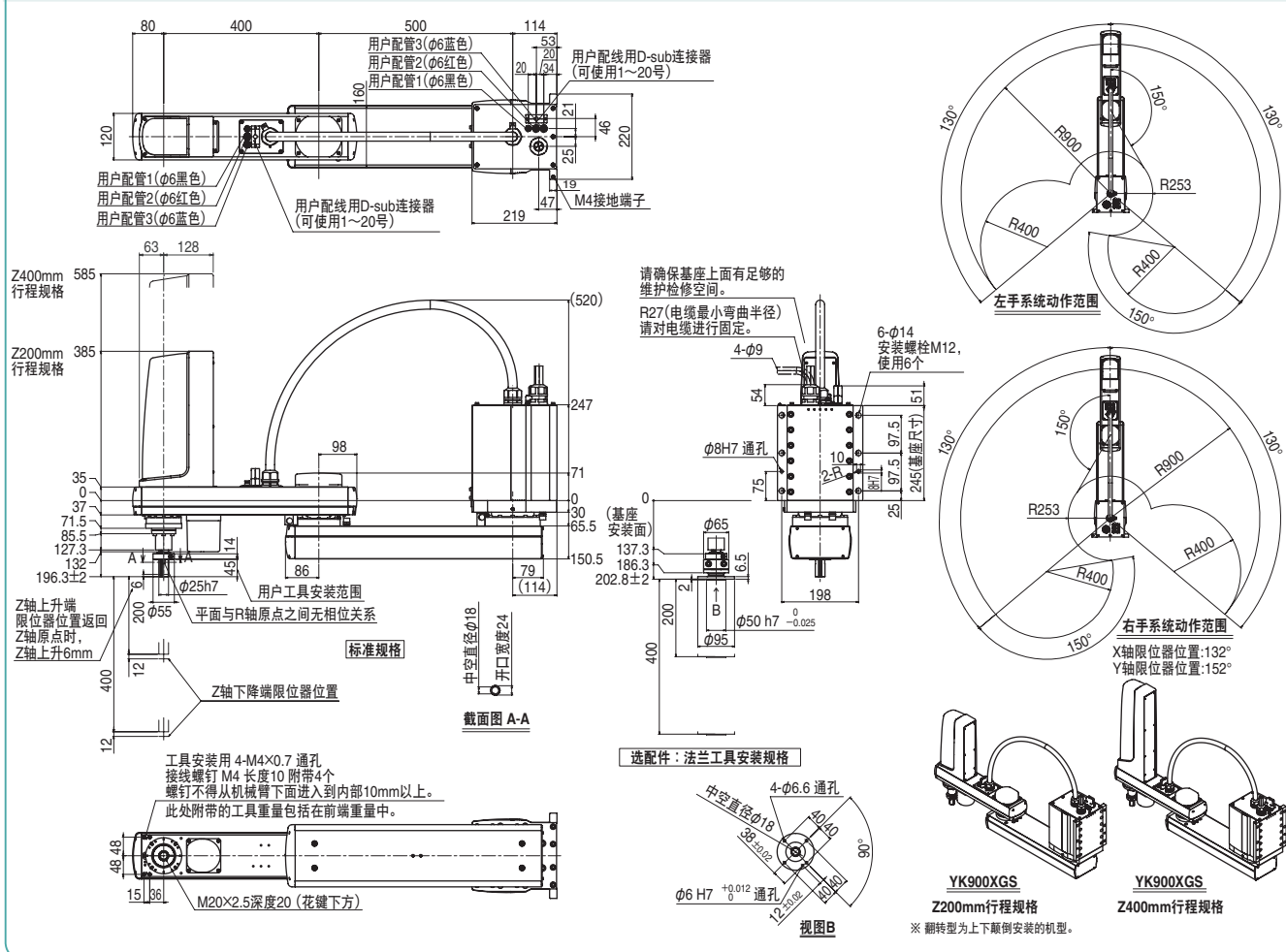
控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "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/>

YK900XGS



适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240 ▶ 534