

YK700XGL 标准规格: 大型

● 机械臂长度 700mm ● 最大搬运重量 10kg ※ 有关特别订购机型, 交货期请另行咨询。

订购型号

YK700XGL	Z轴行程 200; 200mm 300; 300mm	法兰工具 未填写: 无 F: 有	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4							
机器人主机				适用控制器 / 控制轴数	安全规格	选配 A (OP.A)	选配 B (OP.B)	选配 C (OP.C)	选配 D (OP.D)	选配 E (OP.E)	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P502**

基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	400 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
旋转范围	±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
减速装置	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆
	传导方式	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}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700° / sec
最大搬运重量	10 kg (标准规格), 9 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}	0.50 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.30 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 20 根			
用户配管 (外径)	φ6 × 3 根			
动作极限设置	1. 软限制 2. 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	32 kg			

※1. 环境温度一定时的值 (X、Y轴)。
 ※2. 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm 往返、相定位时。
 ※3. 在加速度系数的设定上有限制。

适用控制器

控制器	电源功率 (VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机命令

※ 谐波传动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
 ※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
 详情请参阅使用说明书 (设置手册)。
 ※ 设定高精度的基准坐标时, 可使用基准坐标设定夹具 (选配)。详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGL

