# YK800XG

**標準仕様：大型**

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

| YK800XG - | | - | | - | RCX340-4 - | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| ロボット本体 | Z軸ストローク<br>200:200mm<br>400:400mm | | ツールフランジ<br>無記入:なし<br>F:あり | | ケーブル長<br>3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m | | 適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | オプションC (OP.C) | オプションD (OP.D) | オプションE (OP.E) | アブソバッテリ |

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P.678

## 基本仕様

| | | | X軸 | Y軸 | Z軸 | | R軸 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 軸仕様 | アーム長 | | 400 mm | 400 mm | 200 mm | 400 mm | — |
| | 回転範囲 | | ±130 ° | ±150 ° | — | | ±360 ° |
| モータ出力 AC | | | 750 W | 400 W | 400 W | | 200 W |
| 減速機構 | 伝達方式 | モータ ～ 減速機 | 直結 | | | | |
| | | 減速機 ～ 出力 | 直結 | | | | |
| 繰り返し位置決め精度※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 |
| 最大可搬質量 | | | 20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様） | | | | |
| 標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2 | | | 0.48 sec | | | | |
| R軸許容慣性モーメント※3 | | | 1.0 kgm² | | | | |
| ユーザ配線 | | | 0.2 sq × 20 本 | | | | |
| ユーザ配管（外径） | | | φ6 × 3 | | | | |
| 動作リミット設定 | | | 1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸) | | | | |
| ロボットケーブル長 | | | 標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m | | | | |
| 本体質量 | | | Z軸 200 mm：52 kg　Z軸 400 mm：54 kg | | | | |

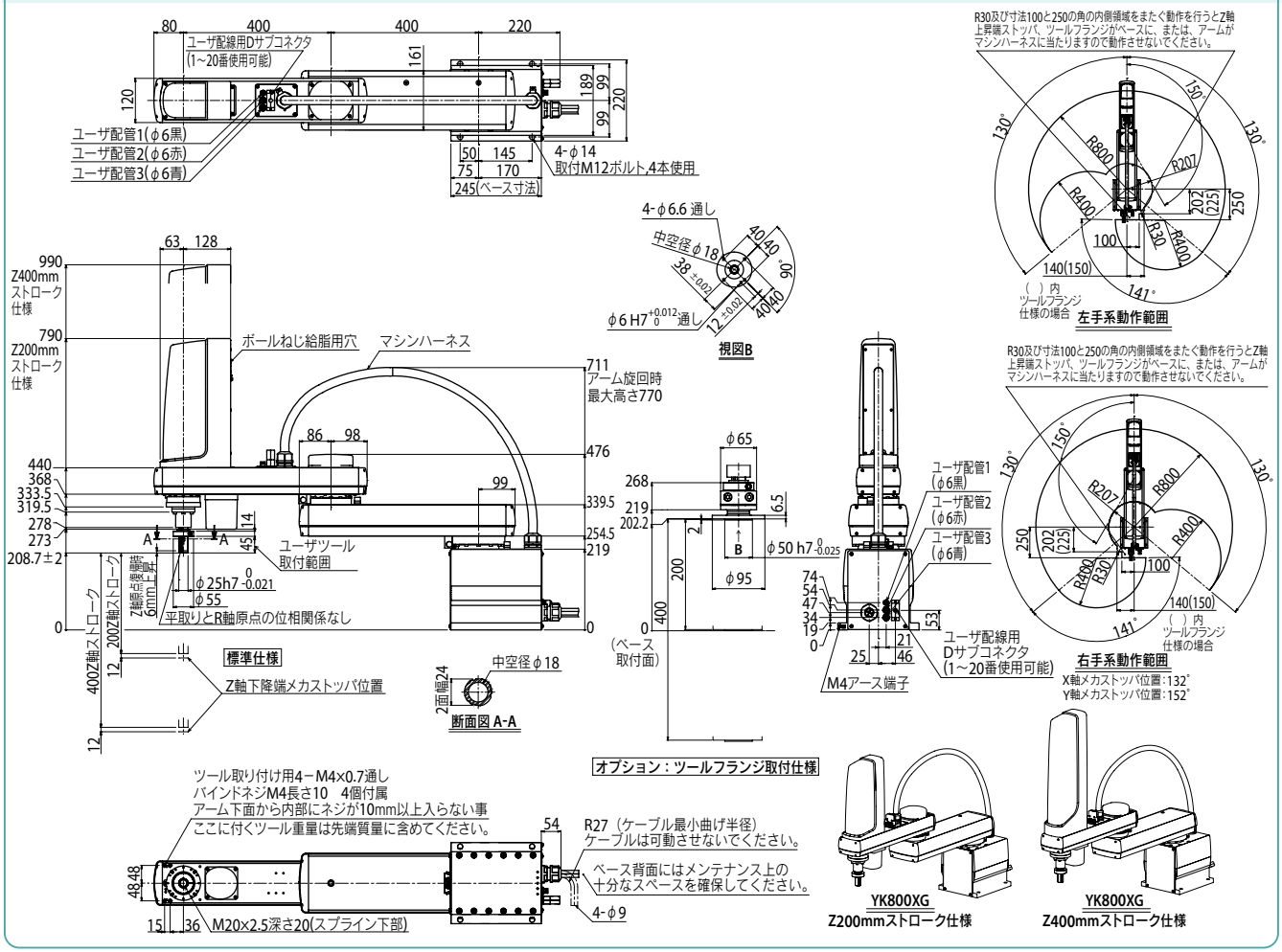
※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

## 適用コントローラ

| コントローラ | 電源容量(VA) | 運転方法 |
|---|---|---|
| RCX340 | 2500 | プログラム<br>ポイントトレース<br>リモートコマンド<br>オンライン命令 |

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

## YK800XG