YK1000XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK1000XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	-	ツールフランジ F:あり	-	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 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		600 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			10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時※2			0.59 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
保護等級※4			IP65 (IEC60529)相当				
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:60 kg　Z軸 400 mm:62 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※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。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

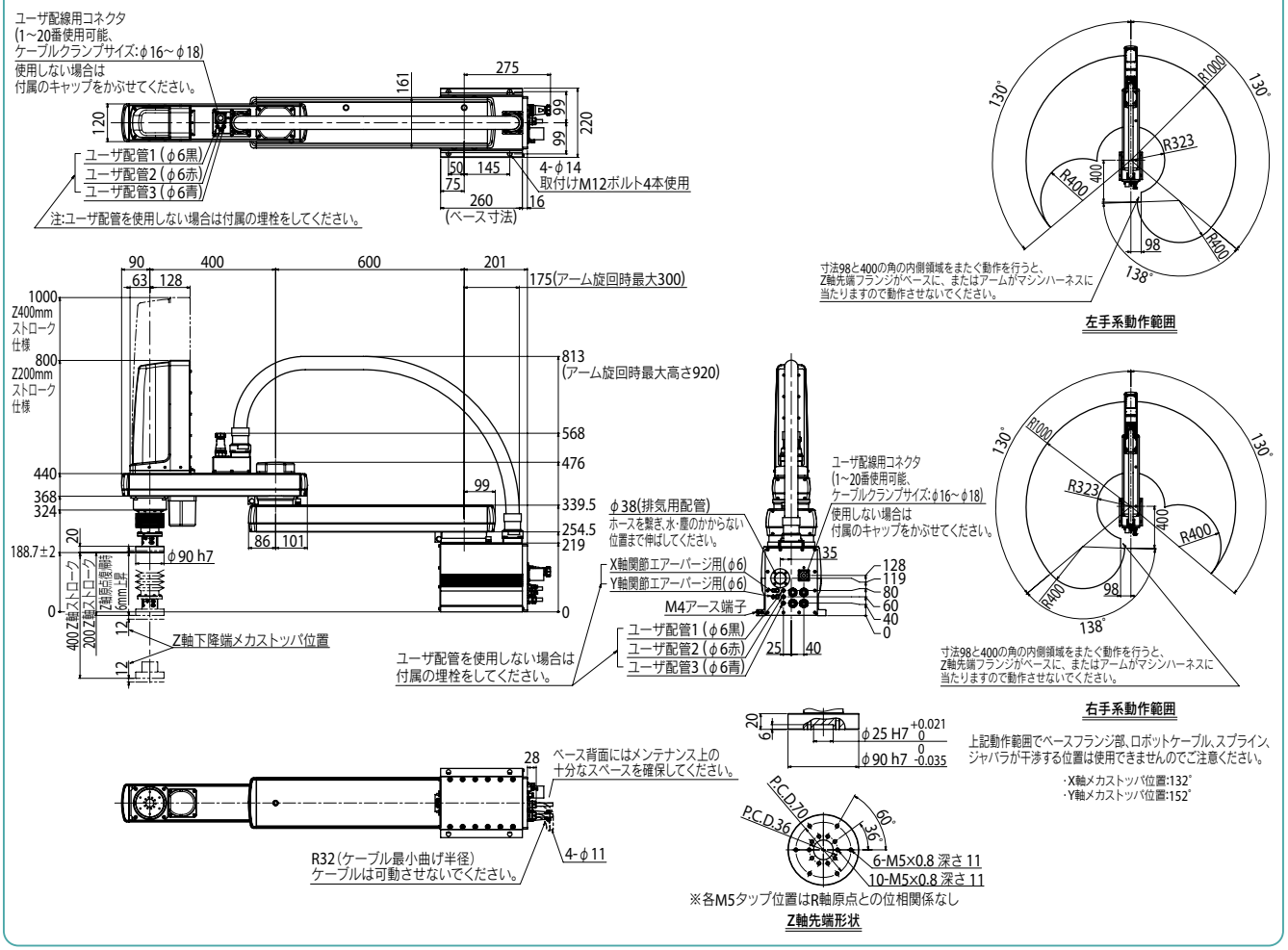
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

YK1000XGP



適用コントローラ RCX340▶ 678