

YK700XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XGP		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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

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	300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
アーム長				
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	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 ^{*1}	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	8.4 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}	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}	1.0 kgm ²			
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.メカストップ(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: 54 kg Z軸 400 mm: 56 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。

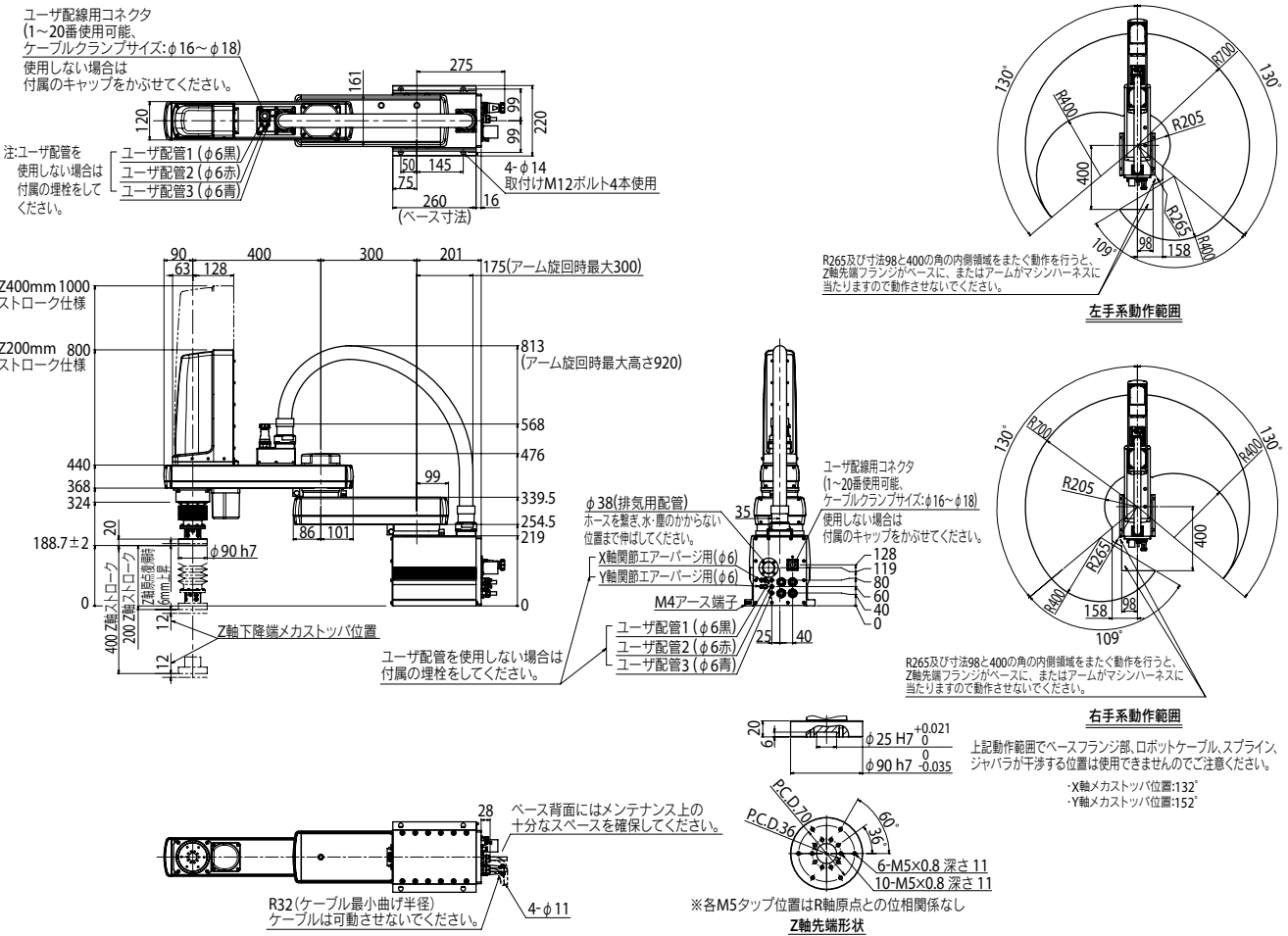
■適用コントローラ

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軸のメカストップ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/>

YK700XGP



適用コントローラ **RCX340 ▶ 678**