

YK900XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK900XGP - **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)	アノンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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	500 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	モータ ~ 減速機	直結			
伝達方式	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	9.9 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 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: 58 kg Z軸 400 mm: 60 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。

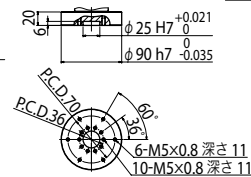
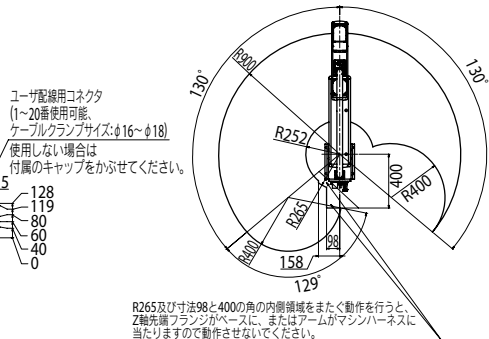
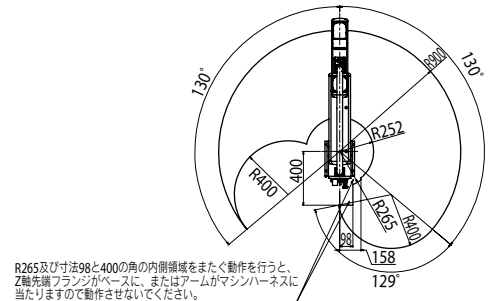
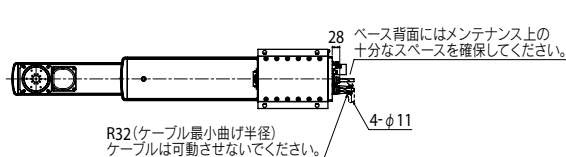
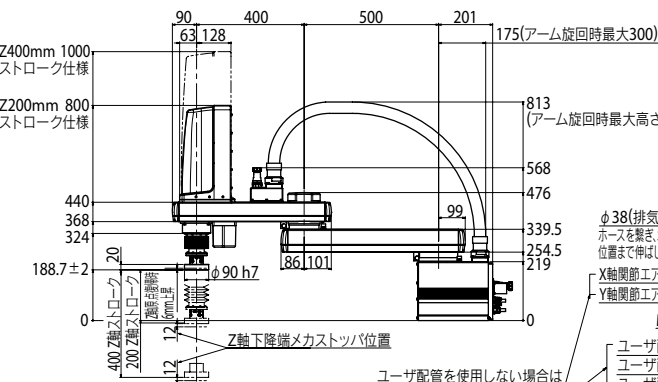
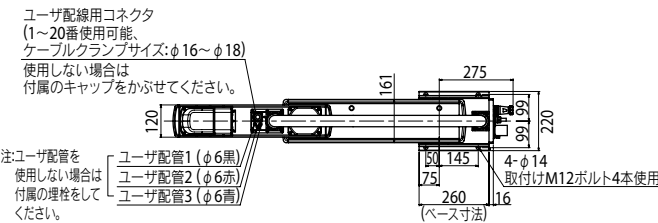
■適用コントローラ

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/>

YK900XGP



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし
Z軸先端形状