

## YK800XGP

防尘、防滴规格

● 机械手臂长 800mm

● 最大搬运重量 18kg

## ■ 订购型号

YK800XGP

F

RCX340-4

R3

BB

机器人主机

Z 轴行程  
200:200mm  
400:400mm法兰工具  
F:有电缆长度  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

通用控制器 / 控制轴数

安全规格

选配件 A (OP.A)

选配件 B (OP.B)

选配件 C (OP.C)

选配件 D (OP.D)

选配件 E (OP.E)

绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

RCX240

R3

BB

通用控制器

支持 CE 标准

再生装置

扩展 I/O

网络选项

iVY 视觉系统

夹具

电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

## ■ 基本规格

|                                             | X 轴                         | Y 轴    | Z 轴     | R 轴    |
|---------------------------------------------|-----------------------------|--------|---------|--------|
| 轴规格                                         | 臂长 (mm)<br>400              | 400    | 200 400 | —      |
| 旋转范围 (°)                                    | ±130                        | ±150   | —       | ±360   |
| 马达输出 AC (W)                                 | 750                         | 400    | 400     | 200    |
| 减速机构                                        | 谐波齿轮驱动                      | 谐波齿轮驱动 | 滚珠丝杆    | 谐波齿轮驱动 |
| 传动方式                                        | 马达 ~ 减速器                    | 直接连接   | 直接连接    | 直接连接   |
| 反复定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R: °)       | ±0.02                       | ±0.01  | ±0.01   | ±0.004 |
| 最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)                | 9.2                         | 2.3    | 1.7     | 920    |
| 最大搬运重量 (kg)                                 | 18                          |        |         |        |
| 标准周期时间: 2kg 可搬运时 <sup>※2</sup> (sec)        | 0.58                        |        |         |        |
| R 轴允许惯性力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> ) | 1.0                         |        |         |        |
| 防护等级 <sup>※4</sup>                          | 相当于 IP65 (IEC60529)         |        |         |        |
| 用户配线 (sq × 根)                               | 0.2 × 20                    |        |         |        |
| 用户配管 (外径)                                   | φ6 × 3                      |        |         |        |
| 动作限位设定                                      | 1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)     |        |         |        |
| 机器人电缆长度 (m)                                 | 标准: 3.5 选配: 5, 10           |        |         |        |
| 主机重量 (kg)                                   | Z 轴 200mm: 56 Z 轴 400mm: 58 |        |         |        |

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。

※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作时 (可搬运 2kg、粗定位拱形运动)。

※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。

※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能, 敬请咨询。

## ■ 适用控制器

| 控制器                 | 电源容量 (VA) | 运行方法                       |
|---------------------|-----------|----------------------------|
| RCX340<br>RCX240-R3 | 2500      | 程序<br>迹点定位<br>遥控命令<br>在线命令 |

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。

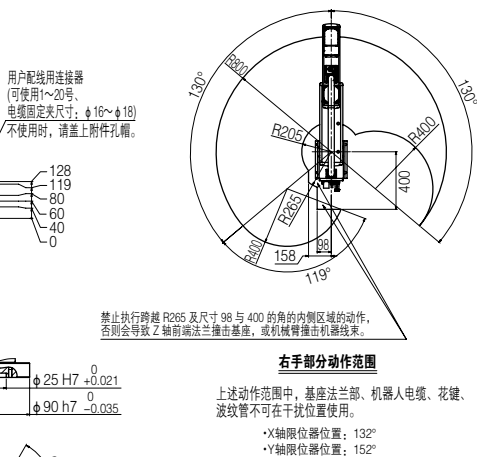
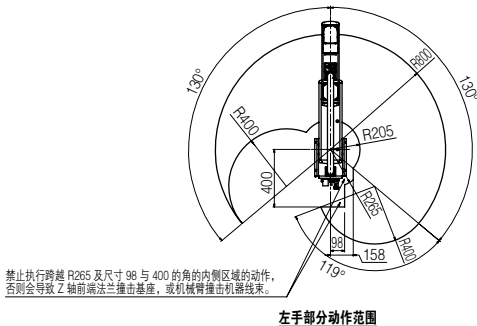
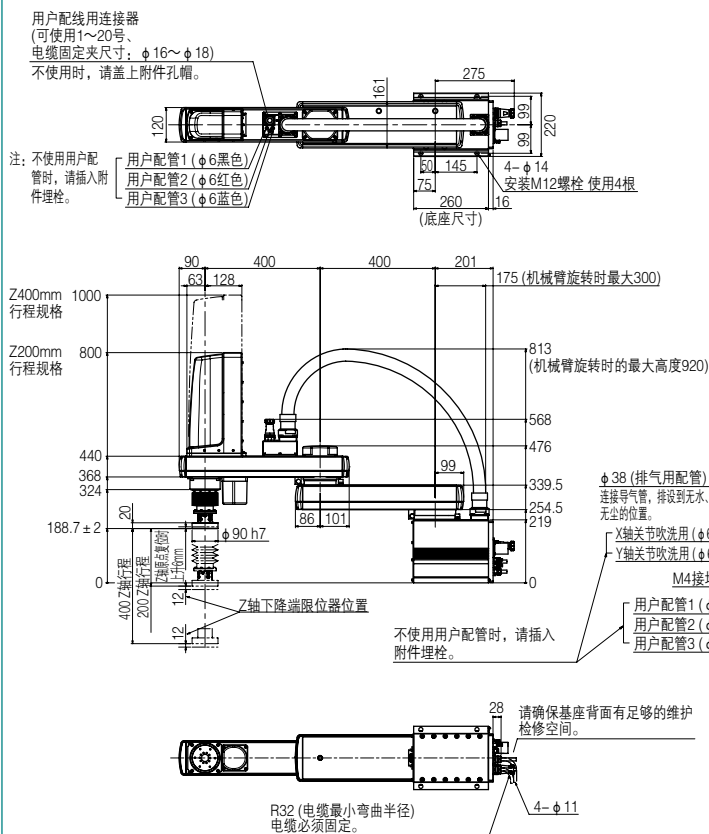
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)

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治具 (选配件)。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/>

## YK800XGP



※M5攻丝各位置与R轴原点无位相关系

Z轴前端形状