

YK900XGS

壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 900mm ● 最大搬运重量 20kg

订购型号

YK900XGS

机器人主机

安装方法*1
W: 壁挂
(如外形图所示)
U: 壁挂翻转型
(上下颠倒)

Z轴行程
200;200mm
400;400mm

法兰工具
未填写: 无
F: 有

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

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

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

夹爪

电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

*1. 请务必按规格要求安装。
*2. 请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

基本规格

		X 轴	Y 轴	Z 轴		R 轴
轴规格	臂长 (mm)	500	400	200	400	—
	旋转范围 (°)	±130	±150	—	—	±360
马达输出 AC (W)		750	400	400	200	—
减速机构	减速器	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 减速器 ~ 输出	直接连接			
反复定位精度*1 (XYZ: mm) (R: °)		±0.02		±0.01	±0.004	
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		9.9		2.3	1.7	
最大搬运重量 (kg)		20 (标准规格)、19 (法兰工具安装规格)				
标准周期时间: 2kg 可搬运时*2 (sec)		0.49				
R 轴允许惯性力矩*3 (kgm ²)		1.0				
用户配线 (sq × 根)		0.2 × 20				
用户配管 (外径)		φ6 × 3				
动作限位设定		1. 软限位 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: 54 Z 轴 400mm: 56				

*1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
*2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、相定位时。
*3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。
*4. 需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时，请咨询。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 旋点定位 遥控命令 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)。

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/>

YK900XGS

