

YK800XGP

防尘、防滴规格

●臂长 800mm

●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK800XGP - **F** - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

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	适用控制器/ 控制轴数	安全标准	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 备份用电池
-------	--------------------------------	-------------	-------------------------------------	----------------	------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	---------------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
旋转范围	±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接	
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec
最大搬运重量	20 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}	0.58 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	1.0 kgm ²			
保护等级 ^{※4}	相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线	0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)	φ6 × 3			
动作极限设置	1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量	Z轴 200 mm: 56 kg Z轴 400 mm: 58 kg			

- ※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- ※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。
- ※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
- ※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能, 请咨询本公司。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

- ※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。
- ※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK800XGP

用户配线用连接器
(可使用1~20号,
电缆夹尺寸:φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

注:不使用者
配管时请插
入附带的埋栓。

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

4-φ11
安装螺栓M12, 使用4个
(基准尺寸)

120 161 275 220 99 1.99 75 145 50 260 16

90 400 400 201 175(机械臂旋转时最大300)

Z400mm 行程规格
Z200mm 行程规格

813(机械臂旋转时最大920)
568
476
339.5
254.5
219

φ90 h7
Z轴下降端限位器位置

400 Z轴行程
200 Z轴行程

不使用用户配管时请插入附带的埋栓。

φ38(排气管配管)
连接导气管, 排设到无水、无尘的位置。
X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)
M4接地端子

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

128
119
80
60
40
25 40

请确保底座背面有足够的维护检修空间。

R32(电缆最小弯曲半径)
请对电缆进行固定。

4-φ11

φ25 H7
φ90 h7

+0.021
0
-0.035

6-M5×0.8 深度 11
10-M5×0.8 深度 11

※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

左手系统动作范围

禁止横跨R265及尺寸98和400的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器人线束上。

右手系统动作范围

禁止横跨R265及尺寸98和400的角的内侧区域动作。
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器人线束上。

上述动作范围内, 不可在基准法兰部、机器人电缆和花键、波纹管相互干扰的位置使用。

- X轴限位器位置: 132°
- Y轴限位器位置: 152°