

YK700XGL

标准规格: 大型

● 臂长 700mm

● 最大可搬运重量 10kg

※ 特别订购产品, 交货期请另行咨询。

订购型号



基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	400 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
机械臂长度	400 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
旋转范围	±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接	
	减速器 ~ 输出	直接连接		
重复定位精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量	10 kg (标准规格), 9 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时*2	0.50 sec			
R轴容许惯性力矩*3	0.30 kgm ²			
用户配线	0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)	φ6 × 3 根			
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	32 kg			

*1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。

*3. 加速度系数的设置存在限制。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

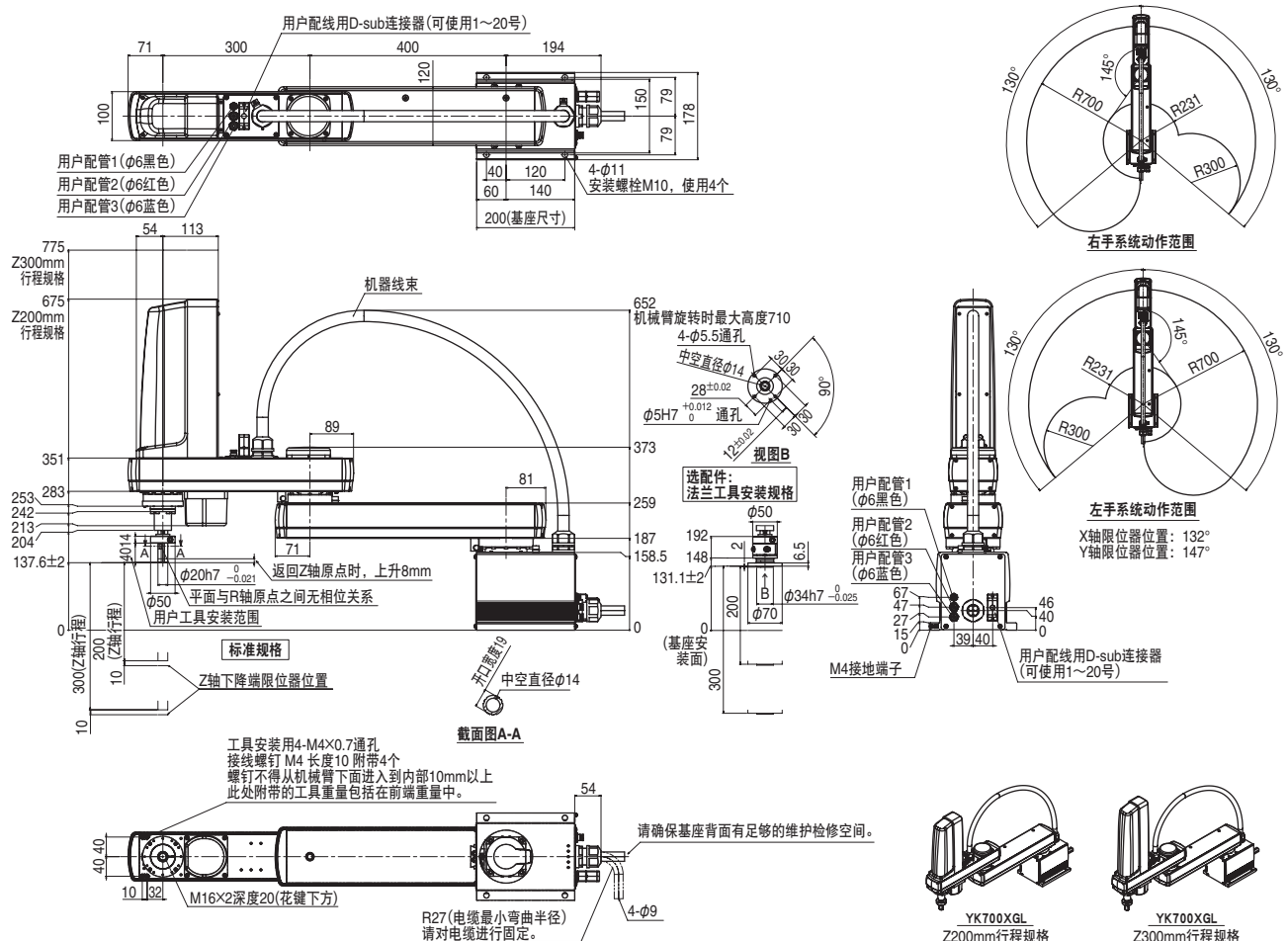
※ "Harmonic Drive" 是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 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。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGL



适用控制器

RCX340 ▶ 544

垂直多关节机器人 YA
线性传送带模块 LCM100
小型工业机器人 TRANSERVO
单轴机器人 FLIP-X
线性多轴机器人 PHASER
直交机器人 XY-X
垂直多关节机器人 YK-X
拾放型机器人 YP-X
洁净 CLEAN
控制信息 CONTROLLER INFORMATION
各种信息 INFORMATION
全方位 微型 小型/中型 大型
臂挂、翻转型 防尘、防腐型