

YK700XG

标准规格: 大型

●臂长 700mm

●最大可搬运重量 20kg



订购型号

YK700XG

机器人主机	Z轴行程 200:200mm 400:400mm	法兰工具 空白:无 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	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴	
轴规格	机械臂长度	300 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		8.4 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec	
最大搬运重量		20 kg (标准规格)、19 kg (法兰工具安装规格)				
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.42 sec				
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		1.0 kgm ²				
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: 50 kg		Z轴 400 mm: 52 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. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
- ※ 需要在自立机器人线束上安装其他配管、配线时,请咨询本公司。

适用控制器

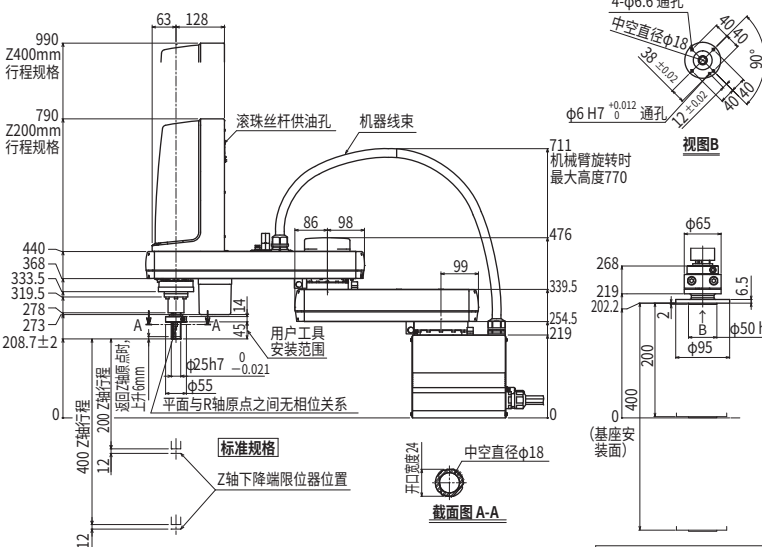
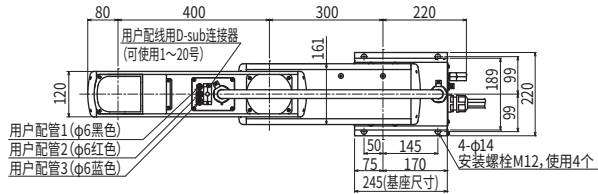
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 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/>

YK700XG



工具安装用4-M4×0.7通孔
接线螺钉M4长度10 附带4个
螺钉不得从机械臂下面进入到内部10mm以上
此处附带的工具重量包括在前端重量中。

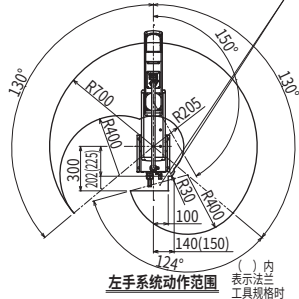
R27 (电缆最小弯曲半径)
请对电缆进行固定。

请确保底座背面有足够的维护检修空间。

48.48 15 36 M20×2.5深度20(花键下方)

选配件: 法兰工具安装规格

禁止横跨R30、尺寸100和300的角的内侧区域动作,否则Z轴上升端限位器、法兰工具会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。



禁止横跨R30、尺寸100和300的角的内侧区域动作,否则Z轴上升端限位器、法兰工具会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

