YK800XGS 壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 800mm　● 最大搬运重量 20kg

订购型号

YK800XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	安装方法※1	Z 轴行程	法兰工具	电缆长度
	W：壁挂（如外形图所示） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 400：400mm	未填写：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

适用控制器 / 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**

适用控制器	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。
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)		400	400	200	400	—
	旋转范围 (°)		±130	±145	—		±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
	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		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)			9.2		2.3	1.7	920 (壁挂) 480 (翻转型)
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)			0.48				
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm²)			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：52　Z 轴 400mm：54				

※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、粗定位时。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。
※ 需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时，请咨询。

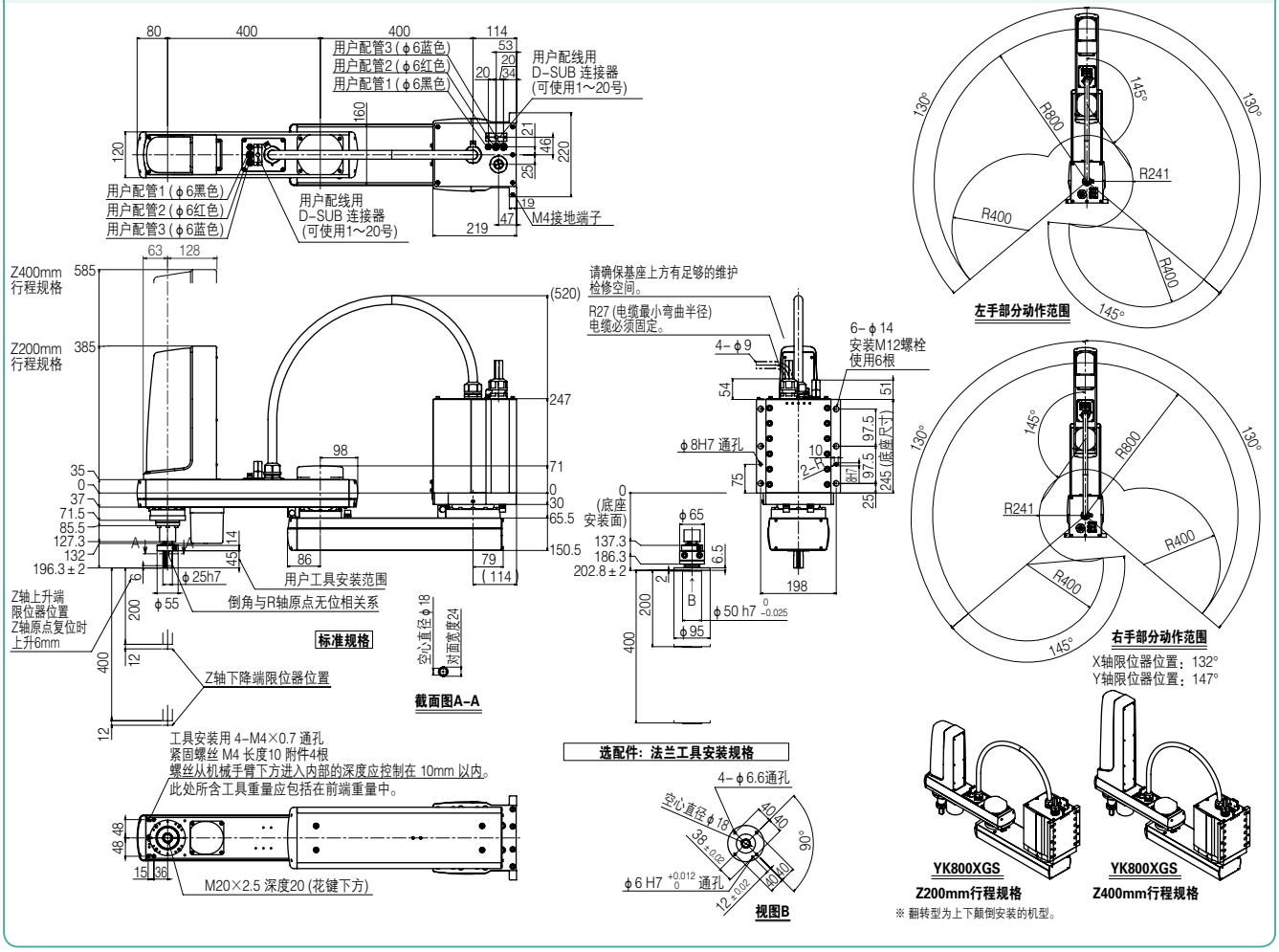
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 迹点定位 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/

YK800XGS



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

适用控制器 RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489