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

YK700XGL -		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	Z轴行程 200：200mm 300：300mm		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

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	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	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 kgm²			
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. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

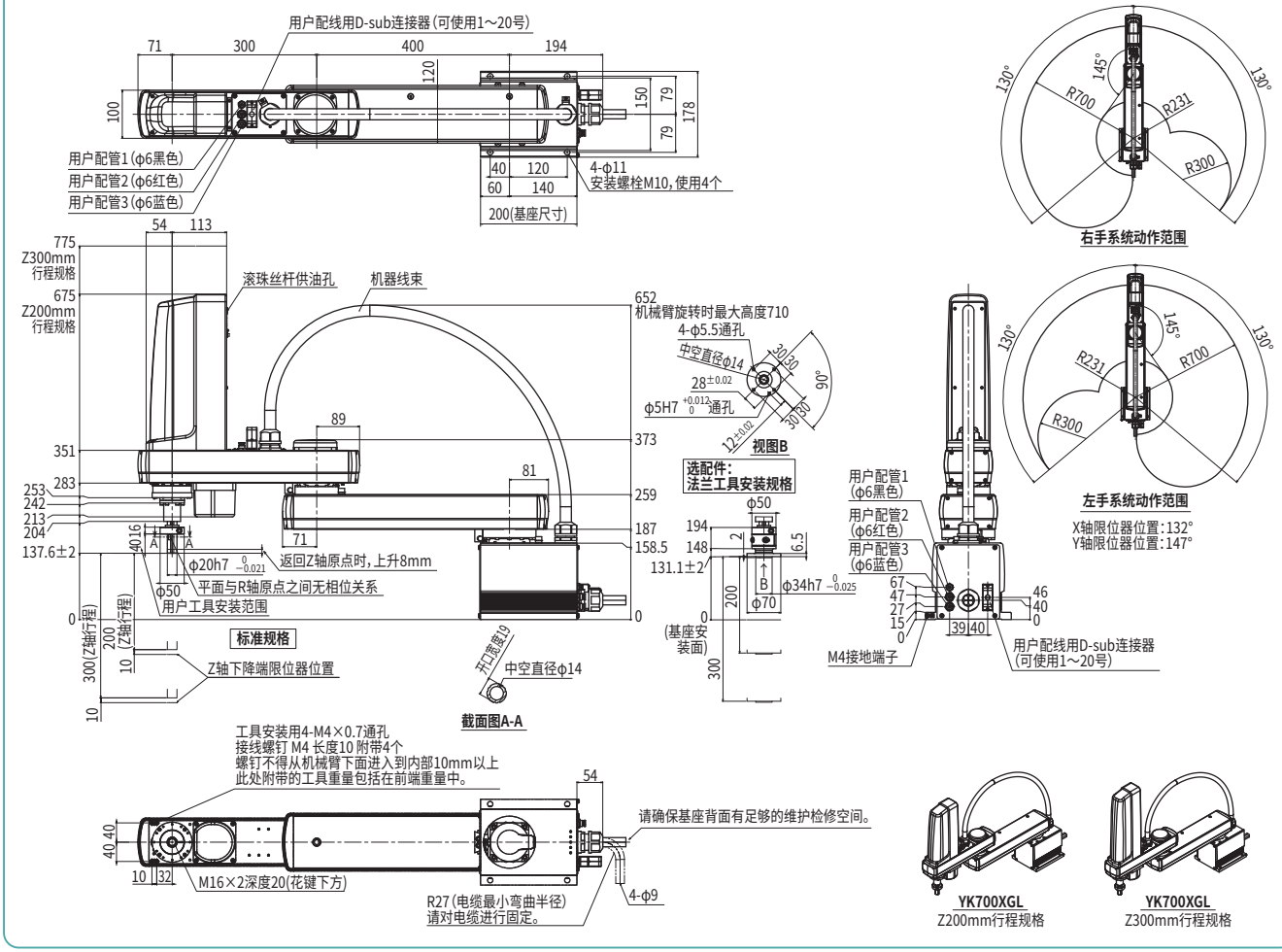
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 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/

YK700XGL



适用控制器　RCX340 ▶ 676