YK700XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 700mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK700XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
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	机械臂长度		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±130°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 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			±0.02 mm	±0.01 mm			±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁挂） 480°/sec（翻转）
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 kgm²				
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。

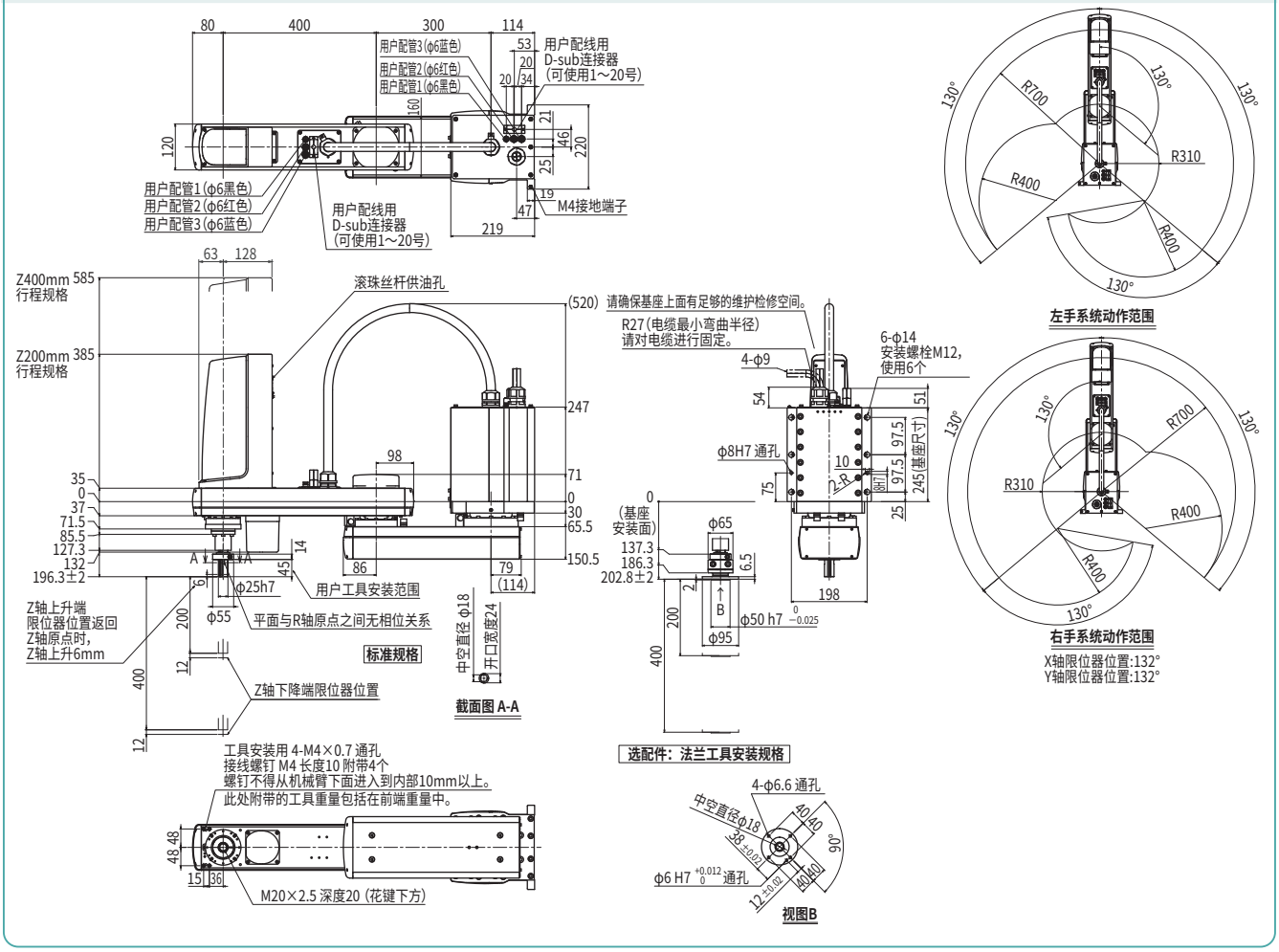
适用控制器

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）。

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

YK700XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 676