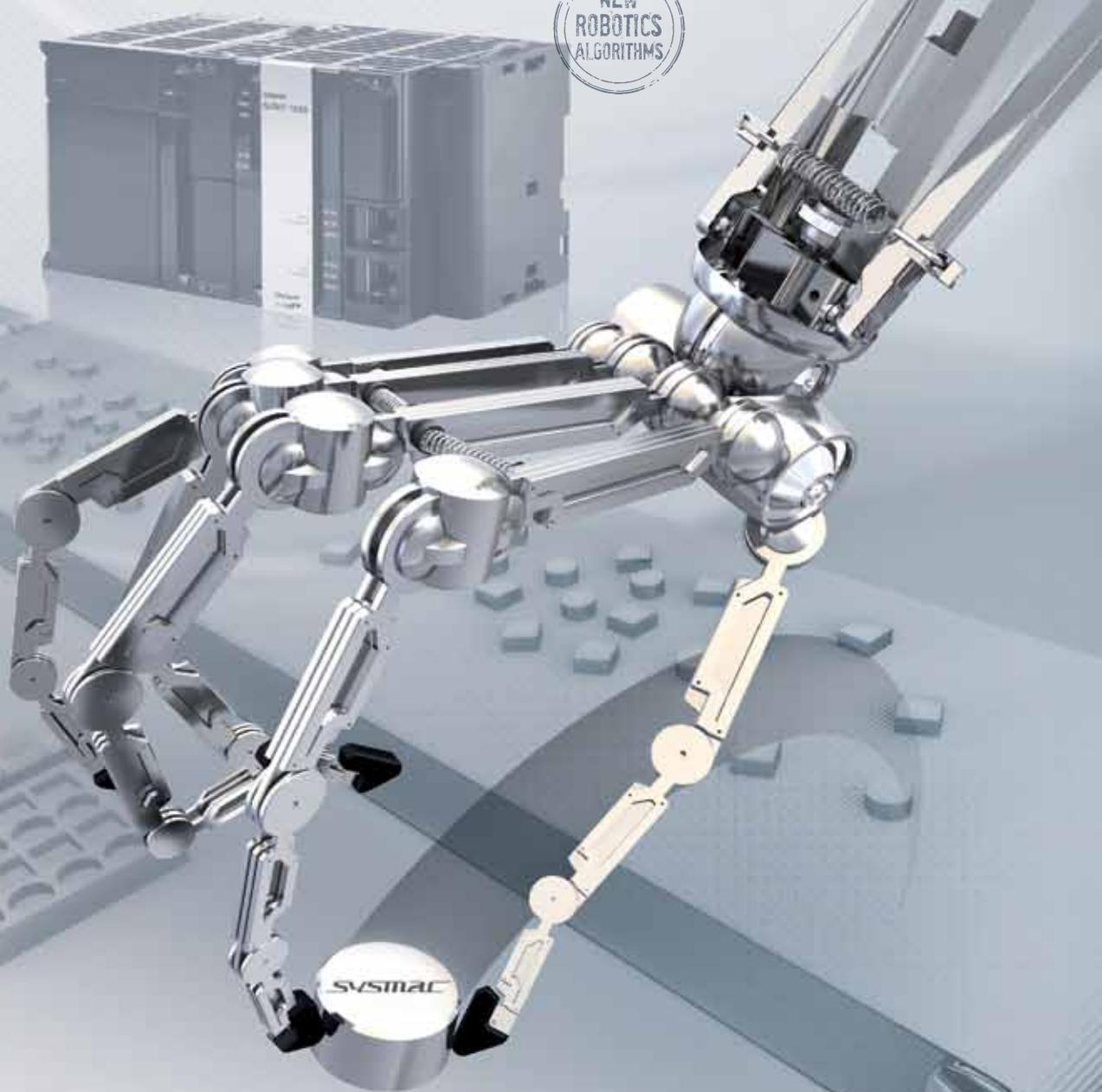


# SOLUTIONS PICK & PLACE



» Série SCARA développée avec de nouveaux modèles sans courroie

- » Contrôleur de machine NJ avec de nouveaux algorithmes robotiques
- » Large choix de robots Delta

# Solutions Delta et SCARA

Forts de plus de 50 ans d'expérience en automatisation de machines et conditionnement, nous proposons toute une nouvelle gamme de solutions idéales pour les applications de saisie et dépose d'objets.

Les nouvelles solutions bâties autour des robots Delta permettent de fabriquer des machines à très haut débit pouvant gérer plus de cent opérations de saisie d'objets à la minute.

Plus de 70 modèles de robot : les SCARA sont parfaitement adaptées pour la manipulation de pièces lourdes avec des cycles ultrarapides.

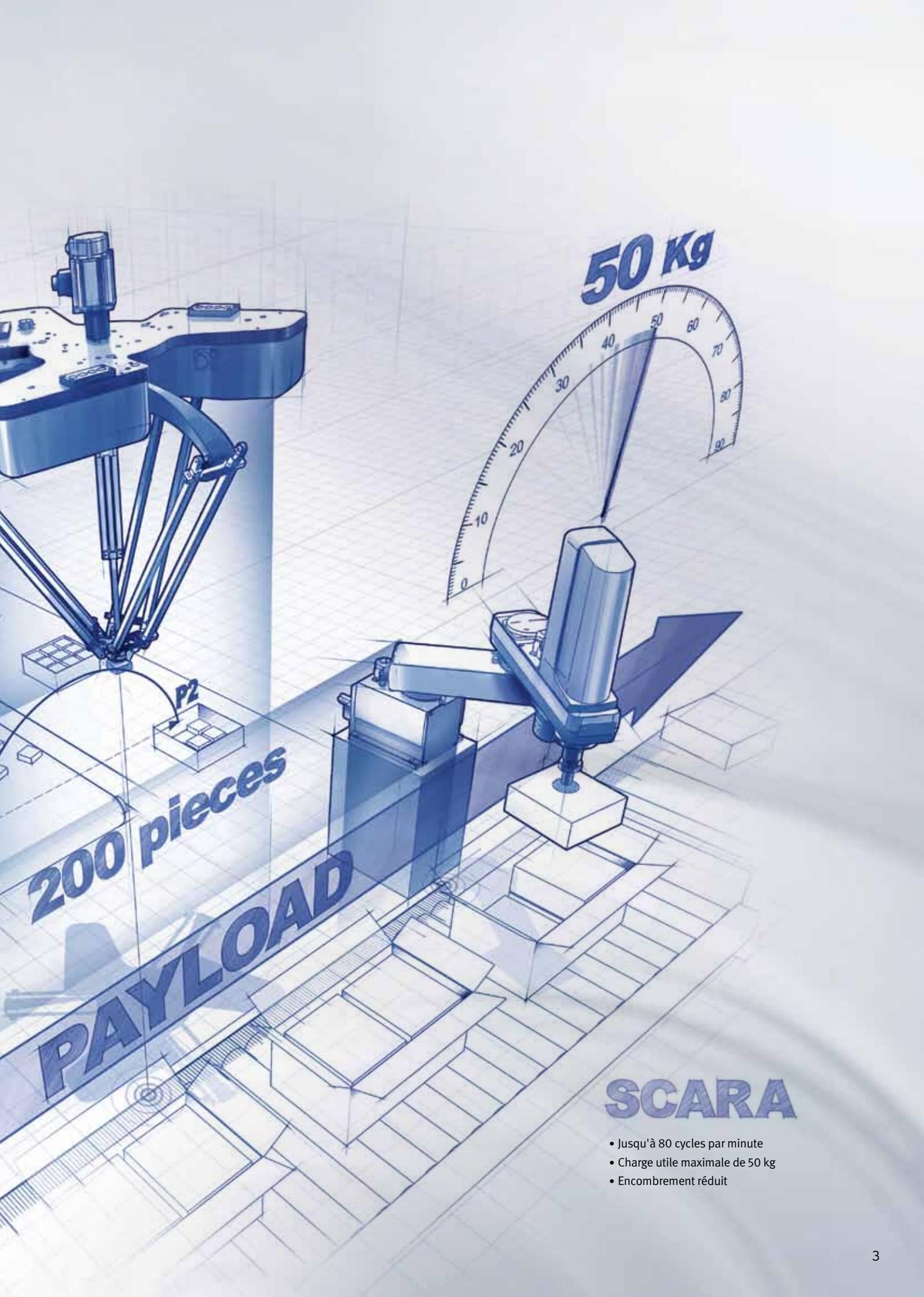
Toutes les solutions de saisie et de mise en place d'objets d'Omron sont entièrement intégrées à notre large gamme de produits, ce qui facilite la conception modulaire de vos machines. Les hautes performances et la fiabilité de nos produits, auxquelles peuvent être associés des systèmes de vision avancés permettant de détecter les positions des produits à manipuler et de les inspecter en même temps.

Les systèmes de vision ont été optimisés pour les applications de saisie et dépose d'objets. Les systèmes de vision FQ-M et FH s'intègrent de manière transparente à l'architecture d'automatisation Omron et utilisent de nouveaux algorithmes capables de détecter les positions de plusieurs pièces dans le champ de vision dans un délai très court.

## DELTA

- Jusqu'à 200 cycles par minute
- Charge utile maximale de 3 kg





**50 Kg**

**200 pieces**

**PAYLOAD**

**SCARA**

- Jusqu'à 80 cycles par minute
- Charge utile maximale de 50 kg
- Encombrement réduit

# Solution robot Delta

## Le système de saisie le plus rapide de la plate-forme Sysmac

L'association de servomoteurs haute performance et des fonctions de cinématique des robots Delta permet d'atteindre un débit max. avec vos applications de saisie et de mise en place d'objets. Le NJ est capable de contrôler en permanence l'ensemble des dispositifs d'axes de la machine, y compris les axes simples, les groupes d'axes simples et le contrôle des robots grâce à des mouvements indépendants ou synchronisés.

Il est possible de programmer entièrement la synchronisation avec plusieurs convoyeurs grâce à une commande puissante développée pour les applications de saisie et mise en place d'objets avec un robot Delta.

### Avantages

- Contrôle du robot intégré au contrôleur NJ Robotics
- Contrôle jusqu'à 8 robots avec un seul contrôleur
- Un débit élevé est possible avec le robot Delta, à plus de 200 cycles/min. par robot



### Série de robots Lavables Delta



#### Robot Lavable Delta

- Plage de fonctionnement nominale :  $\varnothing$  1 100 x 450 mm
- Charge utile max : 3 kg
- Temps de cycle 25/305/25 mm (0,1 kg) : jusqu'à 150 cycles/min



#### Mini-robot Lavable Delta

- Plage de fonctionnement nominale :  $\varnothing$  500 x 155 mm /  $\varnothing$  450 x 135 mm (avec axe de rotation)
- Charge utile max. : 1 kg
- Temps de cycle 25/305/25 mm (0,1 kg) : jusqu'à 200 cycles/min.

### Servomoteurs Accurax G5

- Réponse haute fréquence de 2 kHz
- Codeur absolu 17 bits
- Suppression des à-coups

NJ Robotique



**SYSMAC**  
always in control

### NJ Robotique

Robot	Temps de cycle
8 Delta	2 ms
4 Delta	1 ms

### Série de robots Delta



#### Robot Delta XL

- Plage de fonctionnement nominale :  $\varnothing$  1300 x 400 mm
- Charge utile max. : 2 kg
- Temps de cycle 25/305/25 mm (0,1 kg) : jusqu'à 120 cycles/min
- IP65



#### Robot Delta

- Plage de fonctionnement nom. :  $\varnothing$  1100 x 400 mm
- Charge utile max. : 2 kg
- Temps de cycle 25/305/25 mm (0,1 kg) : jusqu'à 150 cycles/min



#### Mini-robot Delta

- Plage de fonctionnement nominale :  $\varnothing$  500 x 155 mm /  $\varnothing$  450 x 135 mm (avec axe de rotation)
- Charge utile max. : 1 kg
- Temps de cycle 25/305/25 mm (0,1 kg) : jusqu'à 200 cycles/min

# Solution robot Delta

## Contrôleur de machine NJ amélioré avec fonctionnalités robotiques

La fonctionnalité robotique avancée intégrée au contrôleur de machine NJ permet de commander intégralement jusqu'à 8 robots en 2 ms. Ce système répond aux applications de saisie et de dépose d'objets les plus exigeantes, même avec des conditions de vitesse du convoyeur variables.

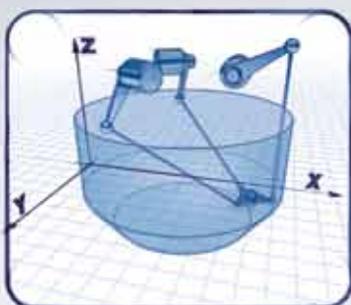
Les derniers algorithmes de contrôle développés sur le NJ réduisent les vibrations. Ils garantissent des trajectoires TCP fluides lors de la manipulation de produits à un débit plus élevé.



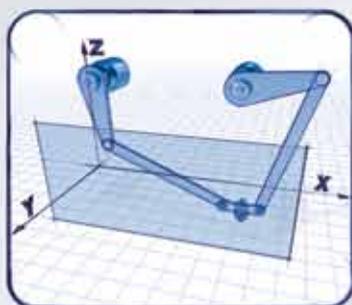
UC NJ Robotique

### Cinématiques du robot Delta

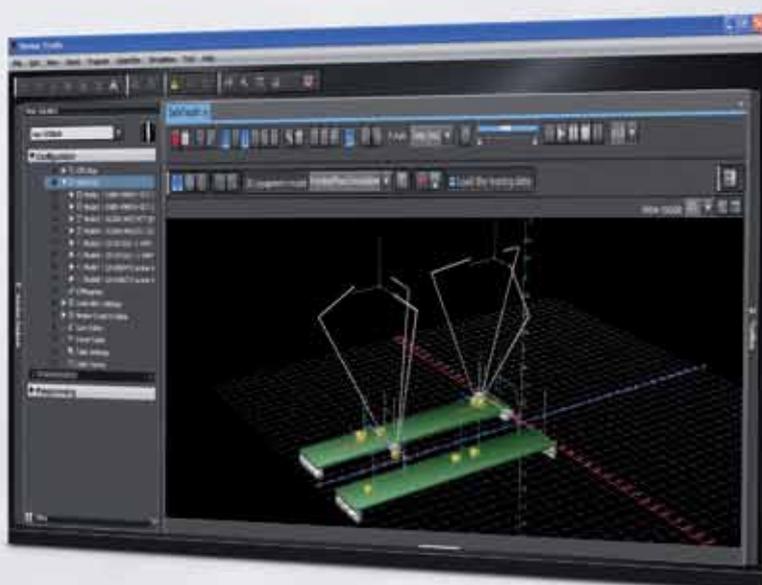
- Cinématiques du Delta-3/3R et du Delta-2 prises en charge
- L'axe rotatif du Delta-3R peut être commandé séparément ou intégré à la cinématique du Delta (matrice 4 x 4)
- Examen automatique de l'espace
- Possibilité de commander les robots Omron ainsi que des machines tierces



Delta -3



Delta -2



### Simulation 3D dans Sysmac Studio

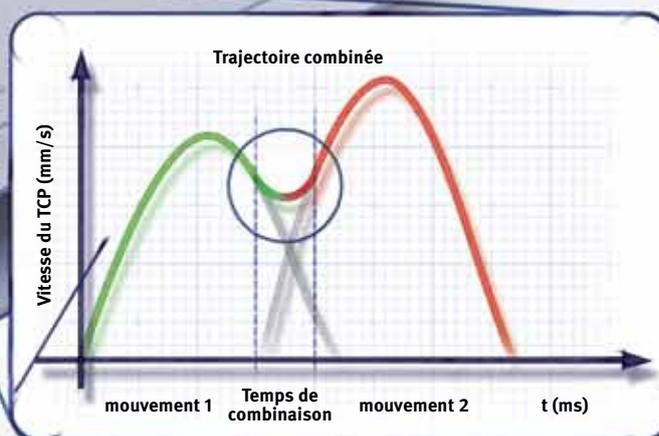
- Réduire le temps de mise en service n'a jamais été aussi simple. Avec le simulateur 3D intégré à Sysmac Studio, la visualisation et la reproduction de la trajectoire du robot Delta sont possibles grâce à l'outil de programmation hors connexion

## Fonction de suivi du convoyeur avec option de décalage de position

- Possibilité de neutraliser la trajectoire du robot alors qu'il est déjà synchronisé avec le convoyeur
- Cette fonction permet la reproduction de modèles prédéfinis (comme sur l'image à droite) sur la trajectoire du robot et leur application au produit souhaité
- Associé au nouveau système de vision FH d'Omron, les modèles enregistrés par une caméra peuvent être immédiatement générés sur la trajectoire du robot en offrant à l'utilisateur une flexibilité totale sur le processus de fabrication



**PATENT  
PENDING**

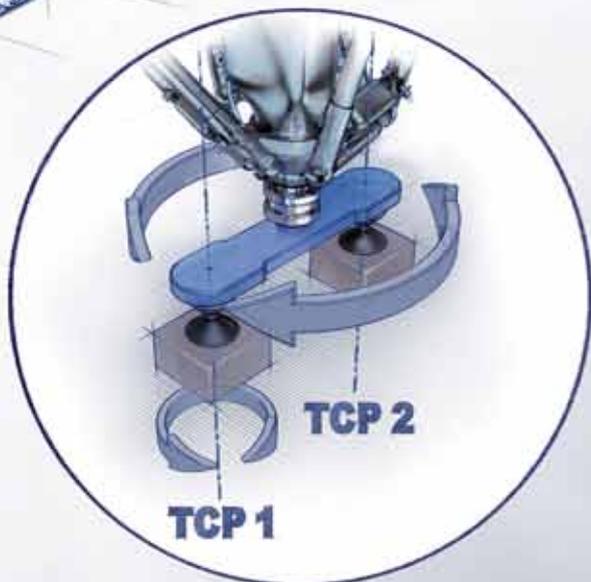


## Modes de transition fluides

- La fusion des commandes du robot offre des modes de transition plus fluides pour garantir une application de saisie et de dépose continue des objets
- Le système calcule le chevauchement le plus fluide pour améliorer le débit et l'efficacité en fonction de la distance ou du temps défini par l'utilisateur
- Possibilités de mettre jusqu'à 8 commandes en tampon

## Gestions de TCP multiples

- Possibilité de gérer jusqu'à 16 outils différents par robot
- Plusieurs options de rotation autour du TCP (Tool Center Point) facilement programmables sont disponibles pour s'adapter à l'application. Exemples : chemin le plus court, directions fixes, etc.



# Solution robot Delta

Le NJ basé sur bus EtherCAT représente le cœur de l'architecture. Il propose des performances d'axe optimales pour des applications exigeantes. Les bras du robot Delta utilisent les servomoteurs G5 pour réduire le temps de stabilisation grâce, en partie, à la réponse haute fréquence de 2 kHz haut de gamme, constituant le meilleur choix pour les tâches de positionnement. Le capteur de vision FQ-M est conçu pour les applications de contrôle d'axes et peut détecter la position de plusieurs pièces sur un convoyeur en mouvement dans un délai très court, afin d'augmenter le débit global de la machine.



# Présentation des produits

## Robot



### Série de robots Delta

#### Spécifications

- Jusqu'à 200 cycles par minute
- Plage de modèle de 450 à 1300 mm
- Plage de charge utile : 1 à 3 kg
- Plage de classe IP : IP65, IP67 Conception adaptée aux contraintes d'hygiène de l'industrie agroalimentaire

Liste de référence	Description
R6Y3110H03067NJ5	Robot Lavable Delta 3 axes + 1 axe de rot. à faible inertie
R6Y3110L03067NJ5	Robot Lavable Delta 3 axes + 1 axe de rot.
R6Y30110S03067NJ5	Robot Lavable Delta 3 axes
CR_UGD4MINI_R_TS	Mini-robot Lavable Delta 3 axes + 1 axe de rot.
CR_UGD4MINI_NR_TS	Mini-robot Lavable Delta 3 axes
CR_UGD4_XL_R	Robot Delta XL 3 axes + 1 axe de rot.
CR_UGD4_XL_NR	Robot Delta XL 3 axes
CR_UGD4_R	Robot Delta 3 axes + 1 axe de rot.
CR_UGD4_NR	Robot Delta 3 axes
CR_UGD4MINI_R	Mini-robot Delta 3 axes + 1 axe de rot.
CR_UGD4MINI_NR	Mini-robot Delta 3 axes

## Contrôleur



### NJ Robotique

- Contrôle de 64 axes possible
- Contrôle évolutif : UC pour 16, 32 et 64 axes
- Jusqu'à 8 robots Delta
- Ports EtherCAT et EtherNet/IP intégrés
- Conforme aux normes IEC 61131-3

Liste de référence	Description
NJ501-4500	64 axes
NJ501-4400	32 axes
NJ501-4300	16 axes
NJ501-4310*	16 axes

\* L'UC NJ501-4310 prend en charge un seul robot Delta.

## Servosystème



### Servosystème Accurax G5

- Réponse haute fréquence de 2 kHz
- Conforme norme de sécurité ISO 13849-1
- Algorithmes de réglage avancés
- Robot Delta : servodriver 1,5 kW
- Mini-robot Delta : servodriver 400 W

### Servomoteur Accurax G5

- Codeur absolu 17 bits
- Mini-Delta
- Codeur absolu 17 bits
- Servomoteur 230 V c.a. 400 W avec frein
- Suppression des à-coups



### Delta

- Codeur absolu 17 bits
- Servomoteur 230 Vc.a. 1 kW avec frein pour les bras
- Servomoteur 230 Vc.a. 50, 100 ou 1000 W pour l'axe rotatif
- Suppression des à-coups

## Vision



### FQ-M

- Caméra, vision et connectivité dans un seul appareil
- Capteur de vision compact
- Conçu pour les applications de saisie et de mise en place rapides
- Suivi par codeur et fonction d'étalonnage intelligent
- Reconnaissance puissante et rapide des objets



### FH

- Processeur i7 puissant 4 cœurs
- Caméra CMOS ultrarapide
- Jusqu'à 8 caméras haute résolution
- Technologie de recherche de forme avancée

Remarque : veuillez contacter OMRON pour obtenir plus de détails et des informations concernant la commande.



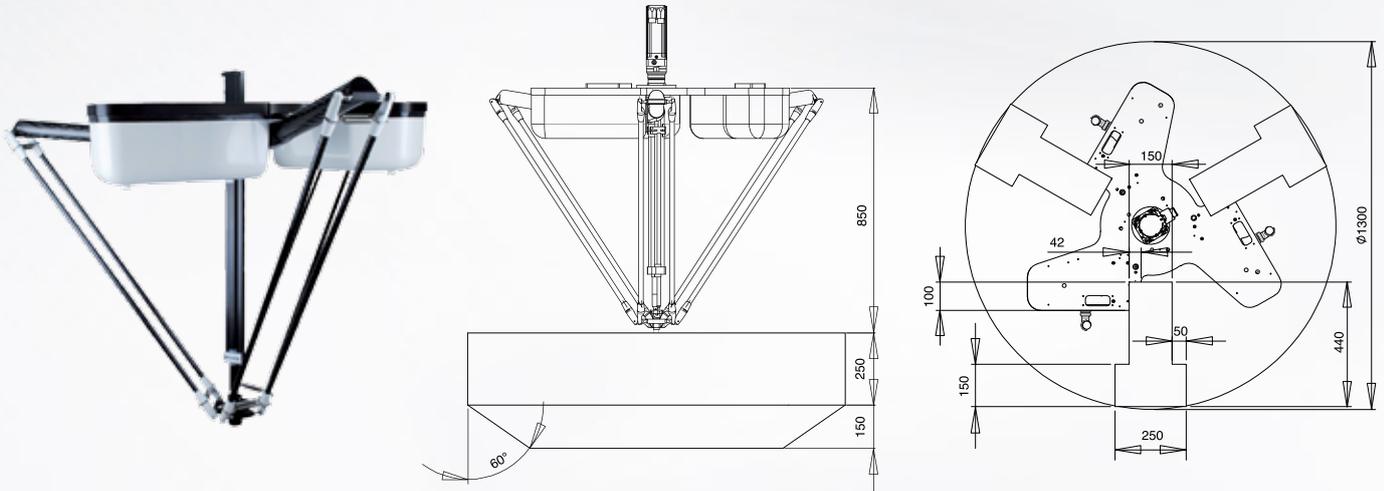
MODÈLE		R6Y31110H03067NJ5	R6Y31110L03067NJ5	R6Y30110S03067NJ5	
Volume de travail	Axes X, Y (course)	Ø 1 100 mm			
	Axe Z (course) *1	300 mm (Ø 1 100 mm maximum) / 450 mm (Ø 580 mm centre)			
	Axe θ (angle de rotation)	±180° (param. par défaut, peut être modifié)		-	
Servomoteur	Bras 1, 2, 3	Modèle	R88M-K1K030T-BS2		
		Capacité	1 000 W		
	Axe rotatif 4	Modèle	R88M-K10030T-S2	R88M-K05030T-S2	-
		Capacité	100 W	50 W	-
Répétabilité *1	Axes X, Y, Z	±0,2 mm			
	Axe θ	±0,1°		-	
Charge utile maximale	3 kg				
Débit maximal	150 CPM *2				
Axe θ, moment d'inertie tolérable *3	0,035 kgm <sup>2</sup>		0,01 kgm <sup>2</sup>	-	
Tubes utilisateur (diamètre extérieur)	Ø 6				
Limite de déplacement	1. Limite douce, 2. Butées mécaniques (axes X, Y, Z)				
Niveau de bruit	< 73,7 dB (A)				
Température ambiante	0 à 45 °C				
Humidité relative	Max. : 85%				
Catégorie de protection	IP67				
Poids (kg)	75 kg				

MODÈLE		CR_UGD4MINI_R_TS	CR_UGD4MINI_NR_TS	
Volume de travail	Axes X, Y (course)	Ø 500 mm		
	Axe Z (course) *1	135 mm (Ø 450 mm maximum)	155 mm (Ø 500 mm maximum)	
	Axe θ (angle de rotation)	±180° (paramètre par défaut, peut être modifié)		
Servomoteur	Bras 1, 2, 3	Modèle	R88M-K40030T-BS2	
		Capacité	400 W	
	Axe rotatif 4	Modèle	R88M-K40030T-BS2	-
		Capacité	400 W	-
Répétabilité *1	Axes X, Y, Z	±0,2 mm		
	Axe θ	±0,3°		
Charge utile maximale	1 kg			
Débit maximal	200 CPM *2			
Couple maximal de l'axe θ	Selon le servomoteur		-	
Tubes utilisateur (diamètre extérieur)	Ø 8 *4			
Limite de déplacement	1. Limite douce, 2. Butées mécaniques (axes X, Y, Z)			
Niveau de bruit	< 68 dB (A)			
Température ambiante	5 à 45°C			
Humidité relative	Max. : 90%			
Catégorie de protection	IP65			
Poids (kg)	25 kg			

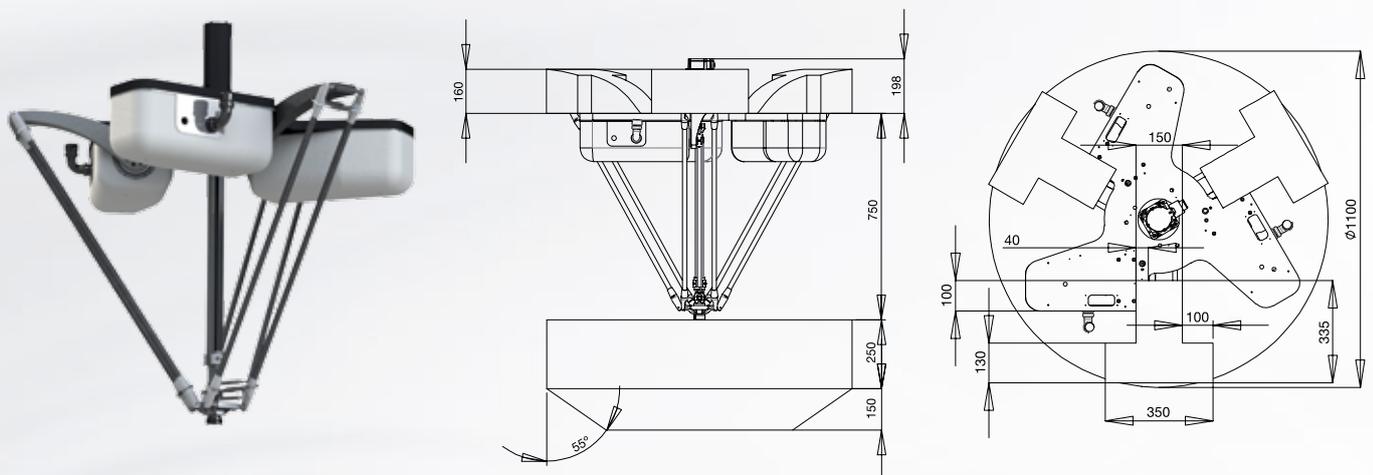
\*1. Il s'agit de la valeur à température ambiante constante. - \*2. CPM : Cycle par minute. Avec 0,1 kg de charge utile. Lors d'un déplacement d'avant en arrière et inversement de 305 mm dans le sens horizontal et de 25 mm dans le sens vertical. - \*3. Il y a des limites aux paramètres de coefficient d'accélération. - \*4. Uniquement pour l'aspiration d'air. L'injection d'air n'est pas autorisée.

# Série de robots Delta

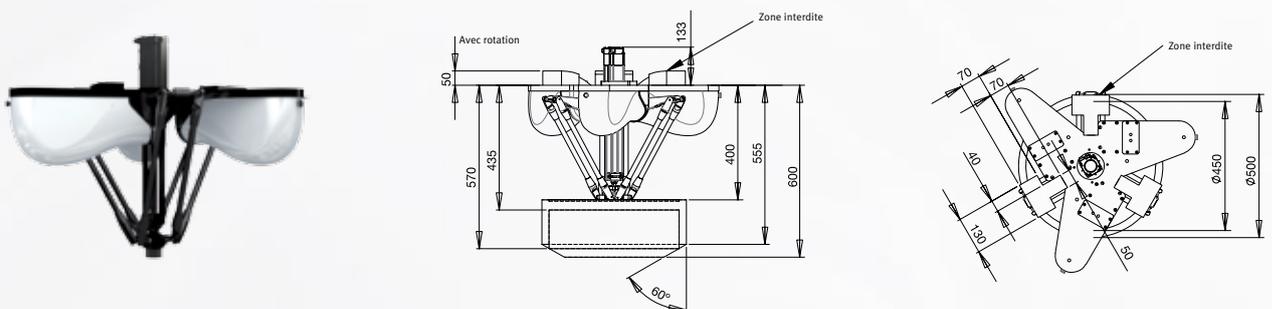
## Spécifications robot Delta XL



## Spécifications robot Delta



## Spécifications mini-robot Delta



MODÈLE			CR_UGD4_XL_R	CR_UGD4_XL_NR
Volume de travail	Axes X, Y (course)		Ø 1300 mm	
	Axe Z (course) *1		250 mm (Ø 1300 mm maximum) / 400 mm (Ø 875 mm centre)	
	Axe $\theta$ (angle de rotation)		±180° (paramètre par défaut, peut être modifié).	
Servomoteur	Bras 1, 2, 3	Modèle	R88M-K1K030T-BS2	
		Capacité	1000 W	
	Axe rotatif 4	Modèle	R88M-K1K030T-BS2	
		Capacité	1000 W	
Répétabilité *1	Axes X, Y, Z		±0,2 mm	
	Axe $\theta$		±0,3°	
Charge utile maximale			2 kg	
Débit maximal			120 CPM *2	
Couple maximal de l'axe $\theta$			Selon le servomoteur	
Tubes utilisateur (diamètre extérieur)			Ø 8 *4	
Limite de déplacement			1. Limite douce, 2. Butées mécaniques (axes X, Y, Z)	
Niveau de bruit			< 68 dB (A)	
Température ambiante			5 à 45°C	
Humidité relative			Max. : 90%	
Catégorie de protection			IP65	
Poids (kg)			65 kg	

MODÈLE			CR_UGD4_R	CR_UGD4_NR
Volume de travail	Axes X, Y (course)		Ø 1100 mm	
	Axe Z (course) *1		250 mm (Ø maximal 1100 mm) / 400 mm (Ø centre 580 mm).	
	Axe $\theta$ (angle de rotation)		±180° (paramètre par défaut, peut être modifié).	
Servomoteur	Bras 1, 2, 3	Modèle	R88M-K1K030T-BS2	
		Capacité	1000 W	
	Axe rotatif 4	Modèle	R88M-K1K030T-BS2	
		Capacité	1000 W	
Répétabilité *1	Axes X, Y, Z		±0,3 mm	
	Axe $\theta$		±0,4°	
Charge utile maximale			2 kg	
Débit maximal			150 CPM *2	
Couple maximal de l'axe $\theta$			Selon le servomoteur	
Tubes utilisateur (diamètre extérieur)			Ø 8 *4	
Limite de déplacement			1. Limite douce, 2. Butées mécaniques (axes X, Y, Z)	
Niveau de bruit			< 68 dB (A)	
Température ambiante			5 à 45°C	
Humidité relative			Max. : 90%	
Catégorie de protection			IP65	
Poids (kg)			65 kg	

MODÈLE			CR_UGD4MINI_R	CR_UGD4MINI_NR
Volume de travail	Axes X, Y (course)		Ø 500 mm	
	Axe Z (course) *1		135 mm (Ø 450 mm maximum)	
	Axe $\theta$ (angle de rotation)		±180° (paramètre par défaut, peut être modifié).	
Servomoteur	Bras 1, 2, 3	Modèle	R88M-K40030T-BS2	
		Capacité	400 W	
	Axe rotatif 4	Modèle	R88M-K40030T-BS2	
		Capacité	400 W	
Répétabilité *1	Axes X, Y, Z		±0,2 mm	
	Axe $\theta$		±0,3°	
Charge utile maximale			1 kg	
Débit maximal			200 CPM *2	
Couple maximal de l'axe $\theta$			Selon le servomoteur	
Tubes utilisateur (diamètre extérieur)			Ø 8 *4	
Limite de déplacement			1. Limite douce, 2. Butées mécaniques (axes X, Y, Z)	
Niveau de bruit			< 68 dB (A)	
Température ambiante			5 à 45°C	
Humidité relative			Max. : 90%	
Catégorie de protection			IP65	
Poids (kg)			25 kg	

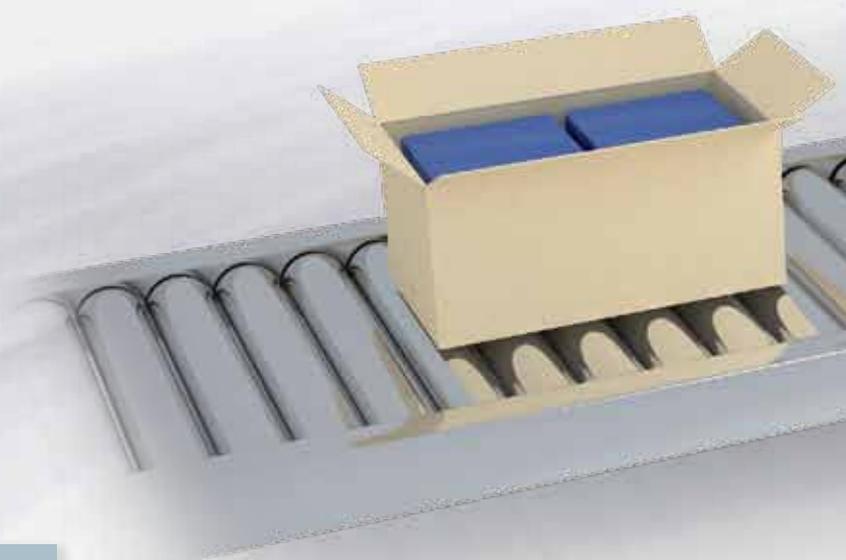
\*1. Il s'agit de la valeur à température ambiante constante. - \*2. CPM : Cycle par minute. Avec 0,1 kg de charge utile. Lors d'un déplacement d'avant en arrière et inversement de 305 mm dans le sens horizontal et de 25 mm dans le sens vertical. - \*3. Il y a des limites aux paramètres de coefficient d'accélération. - \*4. Uniquement pour l'aspiration d'air. L'injection d'air n'est pas autorisée.

# Solution SCARA

## Système flexible de saisie d'objets

Larges plages de portée et charge utile pour choisir le type de robot. Des versions spéciales pour salle blanche ou étanches aux éclaboussures et à la poussière permettent l'installation dans des environnements critiques pour les applications alimentaires ou pharmaceutiques.

Fiabilité élevée garantie par la structure mécanique simple des robots SCARA qui utilisent un système sans courroie dans la série XG via un couplage direct entre les moteurs, les réducteurs, les bras et les arbres.

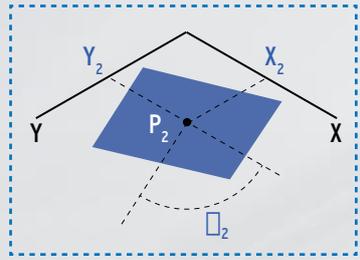


### Avantages

- Fiabilité accrue des robots SCARA (transmission sans courroie dans la série XG, pas de composant électronique en mouvement)
- Précision améliorée et vitesse élevée
- Rigidité plus élevée
- Intégration facile du système de vision FQ-M

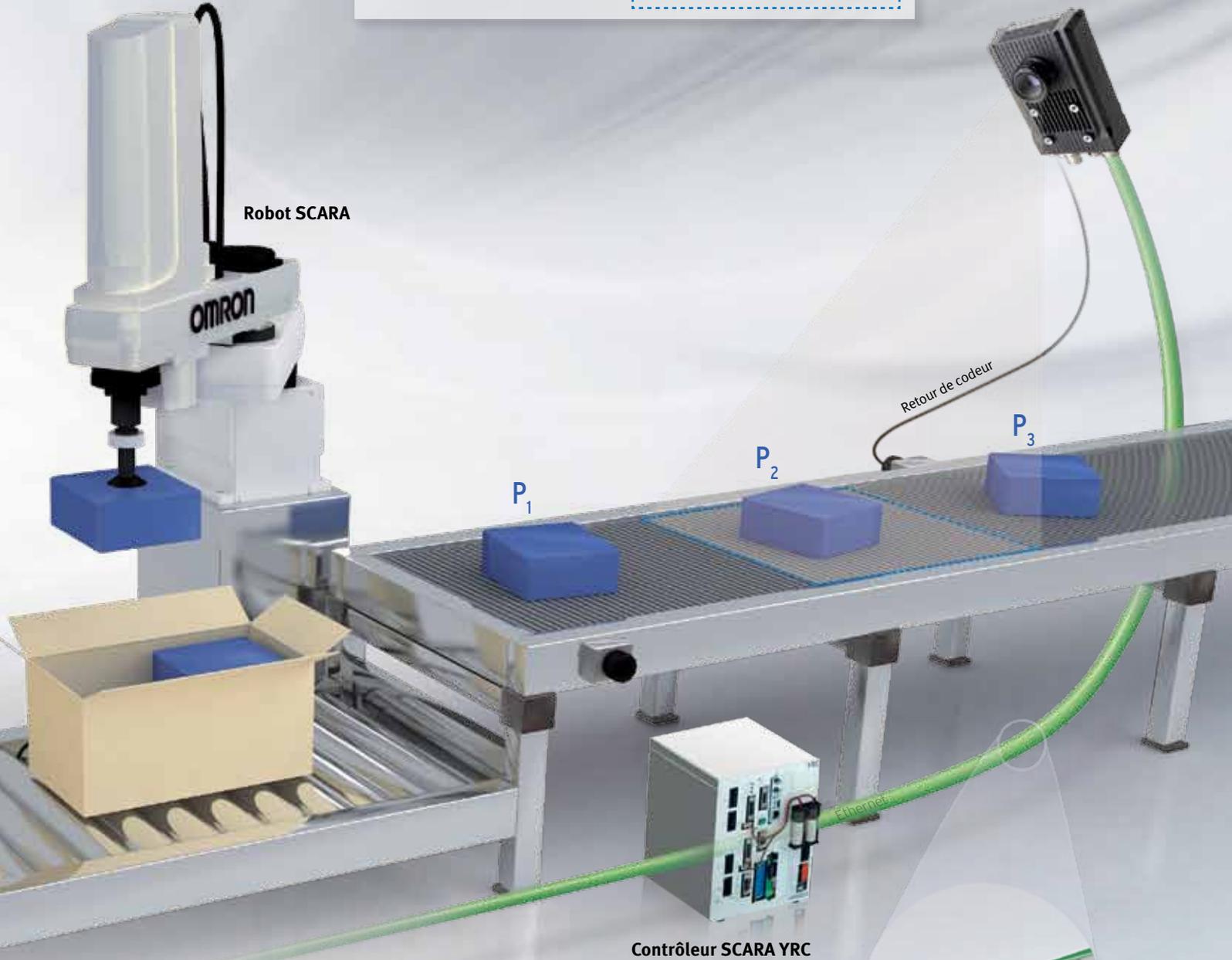
### Détection d'objets

Le capteur de vision calcule les coordonnées des pièces et envoie les données au contrôleur de robot via Ethernet.



FQ-M  
Capteur de vision

Robot SCARA



Contrôleur SCARA YRC

### Format de données flexible

Le capteur de vision FQ-M dispose d'un format de données en sortie personnalisable qui simplifie la programmation du contrôleur de robot.

# Solution SCARA

Simplifiez vos machines et réduisez les temps de production grâce aux robots SCARA. Une grande souplesse et une large gamme de produits vous permettront de sélectionner le modèle répondant exactement à vos besoins.

Un système de vision peut facilement être connecté au contrôleur SCARA via Ethernet, grâce à la communication intégrée. En outre, le système peut être entièrement contrôlé par notre API qui offre un large choix de fonctions et la fiabilité de tous les produits Omron.



# Présentation des produits

## Robot



### Robots SCARA

- Grande plage de portées (rayon atteignant 1 200 mm)
- Grande plage de charges utiles jusqu'à 50 kg
- Versions pour salles blanches C10, IP65 et type de montage spécial
- Fiabilité accrue (pas de courroie XG, pas de composant en mouvement)
- Maintenance minimum
- Rigidité plus élevée

## Contrôleur



### Contrôleur SCARA YRC

- Design compact
- Fonctions dédiées à la saisie et la mise en place d'objets et suivi de convoyeur.
- Programmation simple par unité d'apprentissage et logiciel.
- Un seul type de contrôleur pour tous les modèles de robots.

## Logique



### API CJ2

- API modulaire robuste et fiable
- Contrôle point à point ou contrôle d'axes avancé
- Jusqu'à 2 560 E/S
- Communication ouverte : prend en charge les unités maîtres et esclaves pour Profibus, CAN, PROFINET, DeviceNet et EtherNet/IP



**SYSMAC**  
always in control

### Contrôleur de machine NJ

- Contrôle de 64 axes possible
- Contrôle évolutif : UC pour 4, 8, 16, 32 et 64 axes
- Ports EtherCAT et EtherNet/IP intégrés
- Conforme aux normes IEC 61131-3
- Blocs de fonctions certifiés PLCopen pour le contrôle des axes

## Vision



### FQ-M

- Caméra, vision et connectivité dans un seul appareil
- Capteur de vision compact
- Conçu pour les applications de saisie et de mise en place rapides
- Suivi par codeur et fonction d'étalonnage intelligent
- Reconnaissance puissante et rapide des objets



### FH

- Processeur i7 puissant 4 cœurs
- Caméra CMOS ultrarapide
- Jusqu'à 8 caméras haute résolution
- Technologie de recherche de forme avancée

# Série SCARA



MODELES STANDARD			Série XG - Type Tiny				Série XGL - Faible charge utile				
R6Y[]			XG120	XG150	XG180	XG220	XGL250	XGL350	XGL400	XGL500	XGL600
<b>Charge utile max (kg)</b>			1	1	1	1	5 (4)*1	5 (4)*1	5 (4)*1	5 (4)*1	5 (4)*1
<b>Portée (mm)</b>			120	150	180	220	250	350	400	500	600
<b>Répétabilité (mm)* 2</b>	X, Y	±(mm)	0,005	0,005	0,005	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
	Z	±(mm)	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
	R	±(°)	0,004	0,004	0,004	0,01	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004
<b>Caractéristiques axes</b>	X	Longueur de bras (mm)	45	75	105	111	100	200	250	250	350
		Plage de rotation ±(°)	125	125	125	120	140	140	140	140	140
	Y	Longueur de bras (mm)	75	75	75	109	150	150	150	250	250
		Plage de rotation ±(°)	145	145	145	140	144	144	144	144	144
	Z	Course (mm)	50	50	50	100	150	150	150	150	150
	R	Plage de rotation ±(°)	360	360	360	360	360	360	360	360	360
<b>Vitesse maximale</b>	X, Y	Combinée (mm/s)	3300	3400	3300	3400	4500	5600	6100	5100	4900
	Z	(mm/s)	900	900	900	700	1100	1100	1100	1100	1100
	R	(°/s)	1700	1700	1700	1700	1020	1020	1020	1020	1020
<b>Temps de cycle standard (s)</b>			0,33*3	0,33*3	0,33*3	0,46*3	0,49*4	0,49*4	0,49*4	0,59*4	0,63*4
<b>Poids (kg)</b>			6	6,1	6,2	7	14,5	15	15,5	17	18
<b>Option</b>	Bride d'outils R6YAC[]		-	-	-	-	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF
	Arbre ouvert R6YAC[]		-	-	-	-	XGLS	XGLS	XGLS	XGLS	XGLS
<b>Unité de régénération</b>			Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.



MODÈLES SPÉCIAUX			Série XGS (W= type montage mural / U= type montage inversé)																				
R6Y□			XGS□300		XGS□400		XGS□500		XGS□600		XGS□700		XGS□800		XGS□900		XGS□1000		XGLP250	XGLP350	XGLP400	XGLP500	XGLP600
			Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U	Type W	Type U					
<b>Charge utile max (kg)</b>			5 (4)*1		5 (4)*1		10		10		20		20		20		20		4	4	4	4	4
<b>Portée (mm)</b>			300		400		500		600		700		800		900		1000		250	350	400	500	600
<b>Répétabilité (mm)* 2</b>	X, Y	±(mm)	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
	Z	±(mm)	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
	R	±(°)	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004
<b>Caractéristiques axes</b>	X	Longueur de bras (mm)	150	250	200	300	300	300	300	300	400	500	600	600	100	200	250	250	250	250	250	250	350
		Plage de rotation ±(°)	120	125	105	130	130	130	130	130	130	130	130	130	129	129	129	129	129	129	129	129	129
	Y	Longueur de bras (mm)	150	150	300	300	400	400	400	400	400	400	400	400	150	150	150	150	250	250	250	250	250
		Plage de rotation ±(°)	130	144	125	145	130	145	130	145	150	150	150	150	134	134	144	144	144	144	144	144	144
	Z	Course (mm)	150	150	200 (300)		200 (400)		200 (400)		200 (400)		200 (400)		150	150	150	150	150	150	150	150	150
	R	Plage de rotation ±(°)	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360
<b>Vitesse maximale</b>	X, Y	Combinée (mm/s)	4400	6100	7600	8400	8400	8400	9200	9900	10600	10600	10600	4500	5600	6100	5100	4900					
	Z	(mm/s)	1000	1100	2300 (1700)				2300 (1700)				2300 (1700)				1100						
	R	(°/s)	1020	720	1020	720	1700	800	1700	800	920	480	920	480	920	480	920	480	1020	1020	1020	1020	1020
<b>Temps de cycle standard (s)</b>			0,49*4		0,49*4		0,45*4		0,46*4		0,42*4		0,48*4		0,49*4		0,49*4		0,57*4	0,57*4	0,57*4	0,74*4	0,74*4
<b>Poids (kg)</b>			15,5		16		26		27		51		53		55		57		17,5	18	18,5	21	22
<b>Câblage utilisateur (fils)</b>			10 fils ; Ø 4 x 3				20 fils ; Ø 6 x 3												10 fils ; Ø 4 x 4				
<b> Tubes utilisateur (Ø)</b>			10 fils ; Ø 4 x 3				20 fils ; Ø 6 x 3												10 fils ; Ø 4 x 4				
<b>Option</b>	Bride d'outils R6YAC[]		XGLF	XGLF	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF
	Arbre ouvert R6YAC[]		XGLS	XGLS	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
<b>Unité de régénération</b>			Non dispo.	Non dispo.	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.

\*1 Charge utile maximale de 4 kg lorsque les options bride d'outil et arbre creux sont installées. \*2 Il s'agit de la valeur à température ambiante constante. \*3 Avec 0,1 kg de charge utile. Lors d'un déplacement d'avant en arrière et inversement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal. \*4 Avec 2 kg de charge utile. Lors d'un déplacement d'avant en arrière et inversement de 300 mm dans le sens horizontal et de 25 mm dans le sens vertical.



Série XG							Série X
XG500	XG600	XGH600	XG700	XG800	XG900	XG1000	XX1200
10	10	20	20	20	20	20	50
500	600	600	700	800	900	1000	1200
0,01	0,01	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,05
0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,02
0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,005
200	300	200	300	400	500	600	600
130	130	130	130	130	130	130	125
300	300	400	400	400	400	400	600
145	145	150	150	150	150	150	150
200 (300)	200 (300)	200 (400)	200 (400)	200 (400)	200 (400)	200 (400)	400
360	360	360	360	360	360	360	360
7600	8400	7700	8400	9200	9900	10600	7400
2300 (1700)	2300 (1700)	2300 (1700)	2300 (1700)	2300 (1700)	2300 (1700)	2300 (1700)	750
1700	1700	1020	1020	1020	1020	1020	600
0,45*4	0,46*4	0,47*4	0,42*4	0,48*4	0,49*4	0,49*4	0,91*4
30	31	48 (50)	50 (52)	52 (54)	54 (56)	56 (58)	124
-	-	-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-	-	-
RGU3	RGU2						



XGLC



XC

Série XGP - Type étanche à la poussière et à l'humidité							Série XGLC/XC - Type salle blanche											
XGP500	XGP600	XGHP600	XGP700	XGP800	XGP900	XGP1000	XC180	XC220	XGLC250	XGLC350	XGLC400	XGLC500	XGLC600	XC500	XC600	XC700	XC800	XC1000
8	8	18	18	18	18	18	1	1	4	4	4	4	4	10	10	20	20	20
500	600	600	700	800	900	1000	180	220	250	350	400	500	600	500	600	700	800	1000
0,01	0,01	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02
0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01	0,01
0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,004	0,005	0,005	0,005	0,005	0,005
200	300	200	300	400	500	600	71	111	100	200	250	250	350	250	350	350	450	550
130	130	130	130	130	130	130	120	120	129	129	129	129	129	120	120	120	120	120
300	300	400	400	400	400	400	109	109	150	150	150	250	250	250	250	350	350	450
145	145	150	150	150	150	150	140	140	134	134	144	144	144	142	145	145	145	145
200 (300)				200 (400)			100	100	150	150	150	150	150	200 (300)		200 (400)		
360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360
7600	8400	7700	8400	9200	9900	10600	3300	3400	4500	5600	6100	5100	4900	4900	5600	6700	7300	8000
			2300 (1700)				700	700	1100	1100	1100	1100	1100	1700	1700	1700	1700	1700
1700	1700	920	920	920	920	920	1700	1700	1020	1020	1020	1020	1020	876	876	600	600	600
0,55 <sup>4</sup>	0,56 <sup>4</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,52 <sup>4</sup>	0,58 <sup>4</sup>	0,59 <sup>4</sup>	0,59 <sup>4</sup>	0,42 <sup>3</sup>	0,45 <sup>3</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,74 <sup>4</sup>	0,74 <sup>4</sup>	0,53 <sup>4</sup>	0,56 <sup>4</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,57 <sup>4</sup>	0,6 <sup>4</sup>
28 (29)	29 (30)	48 (50)	50 (52)	52 (54)	54 (56)	56 (58)	6,5	6,5	17,5	18	18,5	21	22	31	33	57	58	59
20 fils ; Ø 6 x 3							8 fils ; Ø 3 x 2		10 fils ; Ø 4 x 4					20 fils ; Ø 6 x 3				
							Classe 10 ; vol. asp. (NI/min) = 30 ;							Classe 10 ; volume d'aspiration (NI/min) = 60 ;				
-	-	-	-	-	-	-	-	-	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF	XGLF	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	RGU3	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	Non dispo.	RGU2	RGU2	RGU2	RGU2	RGU2

**OMRON EUROPE B.V.** Wegalaan 67-69, NL-2132 JD, Hoofddorp, Pays-Bas. Tél. : +31 (0) 23 568 13 00 Fax : +31 (0) 23 568 13 88 industrial.omron.eu

## FRANCE

**Omron Electronics S.A.S.**  
14 rue de Lisbonne  
93561 Rosny-sous-Bois cedex  
Tél. : +33 (0) 1 56 63 70 00  
Fax : +33 (0) 1 48 55 90 86  
industrial.omron.fr

### Agences régionales

 **N° Indigo 0 825 825 679**  
0,15 € TTC / MN

## BELGIQUE

**Omron Electronics N.V./S.A.**  
Stationsstraat 24, B-1702 Groot Bijgaarden  
Tél. : +32 (0) 2 466 24 80  
Fax : +32 (0) 2 466 06 87  
industrial.omron.be

## SUISSE

**Omron Electronics AG**  
Blegli 14  
CH-6343 Rotkreuz  
Tél. : +41 (0) 41 748 13 13  
Fax : +41 (0) 41 748 13 45  
industrial.omron.ch

**Romanel** Tél. : +41 (0) 21 643 75 75

## Afrique du Sud

Tél. : +27 (0)11 579 2600  
industrial.omron.co.za

## Allemagne

Tél. : +49 (0) 2173 680 00  
industrial.omron.de

## Autriche

Tél. : +43 (0) 2236 377 800  
industrial.omron.at

## Danemark

Tél. : +45 43 44 00 11  
industrial.omron.dk

## Espagne

Tél. : +34 902 100 221  
industrial.omron.es

## Finlande

Tél. : +358 (0) 207 464 200  
industrial.omron.fi

## Hongrie

Tél. : +36 1 399 30 50  
industrial.omron.hu

## Italie

Tél. : +39 02 326 81  
industrial.omron.it

## Norvège

Tél. : +47 (0) 22 65 75 00  
industrial.omron.no

## Pays-Bas

Tél. : +31 (0) 23 568 11 00  
industrial.omron.nl

## Pologne

Tél. : +48 22 458 66 66  
industrial.omron.pl

## Portugal

Tél. : +351 21 942 94 00  
industrial.omron.pt

## République Tchèque

Tél. : +420 234 602 602  
industrial.omron.cz

## Royaume-Uni

Tél. : +44 (0) 870 752 0861  
industrial.omron.co.uk

## Russie

Tél. : +7 495 648 94 50  
industrial.omron.ru

## Suède

Tél. : +46 (0) 8 632 35 00  
industrial.omron.se

## Turquie

Tél. : +90 212 467 30 00  
industrial.omron.com.tr

**Autres représentants Omron**  
industrial.omron.eu

### Systèmes d'automatisation

- Automates programmables industriels (API) • Interfaces homme-machine (IHM)
- E/S déportées • PC industriels • Logiciels

### Variation de fréquence et contrôle d'axes

- Systèmes de commande d'axes • Servomoteurs • Variateurs • Robots

### Composants de contrôle

- Régulateurs de température • Alimentations • Minuteries • Compteurs
- Blocs-relais programmables • Indicateurs numériques • Relais électromécaniques
- Produits de surveillance • Relais statiques • Fins de course • Interrupteurs
- Contacteurs et disjoncteurs moteur

### Détection & sécurité

- Capteurs photoélectriques • Capteurs inductifs • Capteurs capacitifs et de pression
- Connecteurs de câble • Capteurs de déplacement et de mesure de largeur
- Systèmes de vision • Réseaux de sécurité • Capteurs de sécurité
- Relais de sécurité/relais • Interrupteurs pour portes de sécurité