

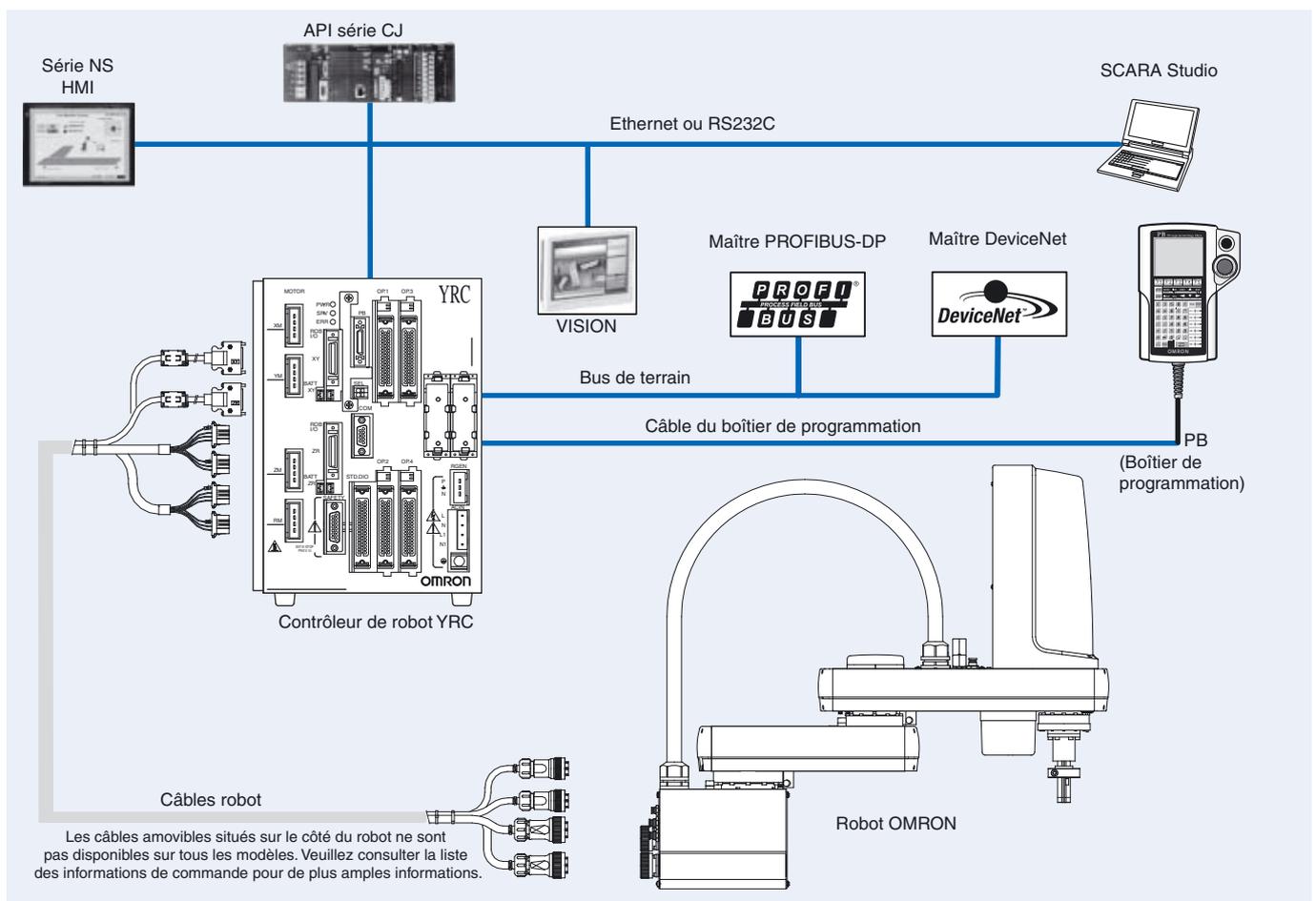
Robots SCARA

Robots SCARA pour applications industrielles :

- Grande fiabilité (pas de courroie dans les séries XG, aucune pièce électronique mobile).
- Précision et vitesse supérieures.
- Maintenance minimale.
- Plus facile à utiliser.
- Rigidité supérieure.
- Design très compact.



Configuration du système



YRC Contrôleur de robot

Caractéristiques

Élément		Description		
YRC		Contrôleur de robot YRC		
Caractéristiques de base	Nombre d'axes contrôlables	4 axes maximum (Contrôle simultané : 4 axes)		
	Robots contrôlables	Robots SCARA		
	Consommation électrique maximale	2 500 VA		
	Capacité du moteur connecté	1 600 W		
	Dimensions (L x H x D)	180 x 250 x 235 mm		
	Poids	6,5 kg		
Alimentation d'entrée	Alimentation de contrôle	Monophasé 200 à 230 V courant continu +/-10 % maximum (50 / 60 Hz)		
	Alimentation du moteur	Monophasé 200 à 230 V courant continu +/-10 % maximum (50 / 60 Hz)		
Contrôle d'axes	Méthode de variateur	Servo logiciel entièrement numérique en CA		
	Méthode de détection de position	Résolveur multi-tour avec fonction de sauvegarde des données, échelle linéaire magnétique		
	Méthode de fonctionnement	PTP (Point à point), interpolation linéaire, interpolation circulaire, ARCH		
	Système de coordonnées	Coordonnées conjointes, coordonnées cartésiennes		
	Cartes d'indication de position	Impulsions, mm (millimètres), deg (degrés)		
	Réglage de la vitesse	1 % à 100 % (en unités de 1 %. Toutefois, la vitesse est en unités de 0,01 % durant le fonctionnement d'axe simple par instruction DRIVE)		
	Réglage de l'accélération	1. Réglage automatique de l'accélération basé sur le type de modèle du robot et sur le paramètre de masse de fin 2. Réglage basé sur le paramètre d'accélération et de décélération (réglage par unité de 1 %)		
	Résolution	16 384 imp/tour, 1 micron		
Méthode de recherche d'origine	Incrémental, absolu, semi-absolu			
Programme	Langue du programme	PSEUDO-BASIC (conformément à JIS B8439 SLIM Language)		
	Multitâches	8 tâches maximum		
	Programme de séquence	1 programme		
	Méthode d'entrée des données du point	Entrée manuelle de données (entrée de valeur de coordonnées), apprentissage direct, lecture d'apprentissage		
Mémoire	Capacité mémoire	364 Ko (capacité totale de programme et de points) (La capacité de programme disponible durant l'utilisation d'un nombre maximum de points est 84 Ko)		
	Programmes	100 programmes (max.) 9 999 : lignes maximales par programme 98 Ko : capacité maximale par programme		
	Points	10 000 points : nombre maximum de points		
	Batterie de sauvegarde de mémoire	Batterie métallique au lithium (durée de vie 4 ans à une température comprise entre 0 °C et 40 °C)		
	Mémoire flash interne	512 Ko (TOUTES données uniquement)		
Entrée / sortie externe	STD.DIO	Entrée d'E/S	Entrée générale 16 points, entrée dédiée 10 points (caractéristiques NPN / PNP sélectionnables)	
		Sortie d'E/S	Sortie générale 8 points, sortie dédiée 11 points	
	SÉCURITÉ		Entrée d'arrêt d'urgence (contact à relais), entrée mode de service (la caractéristique NPN / PNP est définie conformément au réglage STD.DIO)	
	Sortie de frein		Contact relais	
	Entrée capteur d'origine		Connectable à un capteur de contact normalement fermé 24 V en courant continu	
	Communications externes		RS232C : 1CH D-SUB9 (femelle) RS422 : 1CH (PB dédié)	
	Options	Emplacements		4
		Type		Entrée / sortie en option (NPN / PNP) : entrée générale 24 points / sortie générale 16 points Lien CC : entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points, entrée générale 96 points, sortie générale 96 points (4 nœuds occupés) DeviceNet : entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points, entrée générale 96 points, sortie générale 96 points Profibus : entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points, entrée générale 96 points, sortie générale 96 points Ethernet : IEEE802.3 10 Mbit/s (10BASE-T) IVY : entrée caméra (2ch), entrée du déclencheur de caméra, entrée de connexion PC Poursuite : entrée de phase AB, entrée du déclencheur d'éclairage, entrée / sortie d'alimentation d'éclairage Contrôle de l'éclairage : entrée du déclencheur d'éclairage, entrée / sortie d'alimentation d'éclairage
		Boîtier de programmation		PB (avec commutateur d'activation)
		Logiciel de support pour PC		SCARA STUDIO
Température de fonctionnement		0 °C à 40 °C		
Température de stockage		-10 °C à 65 °C		
Humidité de fonctionnement		35 à 85 % HR (sans condensation)		
Batterie de secours absolu		Batterie métallique au lithium 3,6 V 5 400 mAH (2 700 mAH x 2)		
Caractéristiques générales	Période de sauvegarde de données absolue		1 an (lorsqu'aucune alimentation n'est fournie)	
	Résistance au bruit		IEC61000-4-4 Niveau 3	
	Structure de protection		IP10	

Unité d'entrée / de sortie en option YRC (PNP / NPN)

Élément	Description
R6YACMD241 (NPN) R6YACMD242 (PNP)	Carte d'entrée / de sortie en option ^{*1}
Entrée / sortie en option (NPN / PNP)	24 entrées d'utilisation générale, 16 sorties d'utilisation générale

*1 Veuillez ajouter un connecteur E/S (CONNECTEUR YKIO) pour chaque carte d'E/S en option.

Carte esclave YRC-DeviceNet

Élément	Description				
R6YACDRT01	Carte esclave DeviceNet				
Contrôleurs applicables	YRC				
Caractéristiques DeviceNet applicables	Volume 1 Version 2.0 / Volume 2 Version 2.0				
Nom du profil de l'équipement	Périphérique générique (numéro du périphérique 0)				
Nombre de CH occupés ^{*1}	Normal : entrée / sortie 24 c. chacun, compact : entrée / sortie 2 c. chacun				
Réglage ID MAC	0 à 63				
Réglage de la vitesse de transmission	500 kbit/s, 250 kbit/s, 125 kbit/s (défini à l'aide du commutateur DIP sur la carte)				
DeviceNet E/S ^{*2}	<table border="1"> <tr> <td>Normal</td> <td>Entrée générale 96 points, sortie générale 96 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points</td> </tr> <tr> <td>Compact</td> <td>Entrée générale 16 points, sortie générale 16 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points</td> </tr> </table>	Normal	Entrée générale 96 points, sortie générale 96 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points	Compact	Entrée générale 16 points, sortie générale 16 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points
Normal	Entrée générale 96 points, sortie générale 96 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points				
Compact	Entrée générale 16 points, sortie générale 16 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points				
E/S externe parallèle	Le modèle maître et jusqu'à quatre ports peuvent être contrôlés quel que soit le programme du robot, en utilisant la fonction de pseudosérialisation				
Réseau longueur	<table border="1"> <tr> <td>Longueur globale^{*3}</td> <td>100 m / 500 Kbit/s, 250 m / 250 Kbit/s, 500 m / 125 Kbit/s</td> </tr> <tr> <td>Longueur de ligne secondaire / Longueur globale des lignes secondaires</td> <td>6 m max. / 39 m max., 6 m max. / 78 m max., 6 m max. / 156 m max.</td> </tr> </table>	Longueur globale ^{*3}	100 m / 500 Kbit/s, 250 m / 250 Kbit/s, 500 m / 125 Kbit/s	Longueur de ligne secondaire / Longueur globale des lignes secondaires	6 m max. / 39 m max., 6 m max. / 78 m max., 6 m max. / 156 m max.
Longueur globale ^{*3}	100 m / 500 Kbit/s, 250 m / 250 Kbit/s, 500 m / 125 Kbit/s				
Longueur de ligne secondaire / Longueur globale des lignes secondaires	6 m max. / 39 m max., 6 m max. / 78 m max., 6 m max. / 156 m max.				
LED de surveillance	MS (État du module), NS (État du réseau)				

*1 Utilisez le paramètre du robot pour sélectionner Normal ou Compact.

*2 Les E/S de contrôleur sont mis à jour toutes les 10 ms.

*3 Ces valeurs s'appliquent lorsqu'un câble épais est utilisé. La distance est inférieure lorsqu'un câble fin est utilisé ou lorsque des câbles épais et fins sont combinés.

Carte esclave YRC-Profibus

Élément	Description
R6YACPR01	Carte esclave Profibus
Contrôleurs applicables	YRC
Profil de communication	Esclave Profibus-DP
Nombre de nœuds occupés	1 nœud
Configuration de l'adresse de station	1 à 99 (réglé à l'aide du commutateur rotatif sur la carte)
Réglage de la vitesse de communication	9,6 Kbit/s, 19,2 Kbit/s, 93,75 Kbit/s, 187,5 Kbit/s, 500 Kbit/s, 1,5 Mbit/s, 3 Mbit/s, 6 Mbit/s, 12 Mbit/s (reconnaissance automatique)
E/S Profibus ^{*1}	Entrée générale 96 points, sortie générale 96 points, entrée dédiée 16 points, sortie dédiée 16 points
E/S externe parallèle	Le modèle maître et jusqu'à quatre ports peuvent être contrôlés quel que soit le programme du robot, en utilisant la fonction de pseudosérialisation
Longueur globale	100 m / 3 M-6 M-12 Mbit/s, 200 m / 1,5 Mbit/s, 400 m / 500 Kbit, 1 000 m / 187,5 Kbit/s, 1 200 m / 9,6 K-19,2 K-93,75 Kbit/s
LED de surveillance	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

*1 Le plus court intervalle de mise à jour d'E/S est de 10 ms, mais la durée réelle de la mise à jour d'E/S varie en fonction du temps de mise à jour avec la station maîtresse.

Carte YRC-Ethernet

Élément	Description
R6YACETN01	Carte Ethernet
Contrôleurs applicables	YRC
Caractéristiques du réseau	Comme spécifiées pour Ethernet (IEEE802.3)
Caractéristiques du connecteur	Connecteur RJ-45 (connecteur modulaire 8 pôles) 1 port
Vitesse	10 Mbit/s (10BASE-T)
Mode de communication	Semi-duplex (Semi-duplex)
Protocole réseau	Couche d'application : TELNET / Couche de transport : TCP / IP Couche de réseau : IP, ICMP, ARP / Couche de lien de données : CSMA / CD Couche physique : 10BASE-T
Nombre d'entrées simultanées du journal	1
Configuration de l'adresse IP, etc.	Défini depuis PB
LED de surveillance	Fonctionnement, collision, lien, transmission, réception

Carte YRC-EtherNet/IP

Élément	Description
R6YACEIP01	Carte EtherNet/IP
Contrôleurs applicables	YRC version 1.64M ou supérieure
Caractéristiques du réseau	Conforme à Ethernet (IEEE 802.3)
Caractéristiques EtherNet/IP applicables	Volume 1 : Common Industrial Protocol (CIPTM) 3.8 / Volume 2 : EtherNet/IP Adaption Edition 1.9
Type d'appareil	Périphérique générique (numéro du périphérique 43)
Volume des données	48 octets pour chaque entrée / sortie
Vitesse de transmission	10 Mbit/s / 100 Mbit/s
Spécifications des connecteurs	Connecteur RJ-45 (connecteur modulaire 8 pôles) 1 port
Entrée externe parallèle	Quel que soit le programme du robot, le module maître et jusqu'à quatre ports peuvent être contrôlés en utilisant la fonction de synchronisation émulée
Longueur du câble max.	100 m
LED de surveillance	Activité, état du réseau, lien, état du module

Caractéristiques de base de la carte YRC-VISION

Élément	Description	
R6YACVI01	Carte VISION	
Caractéristiques de base	Contrôleur applicable	YRC
	Pixels	640 (H) x 480 (V) (300 000 pixels, VGA)
	Types de pièces réglables	40 types de pièces
	Caméras connectables	Maximum 2 unités ^{*1}
	Types de caméra	Caméra analogique compatible double vitesse
	Mémoire	128 Mo SDRAM, carte miniSD 256 Mo
	I/F externe	Ethernet (100BASE-TX)
Méthode de recherche	Recherche du bord (filtre du bord corrélatif, filtre Sobel)	
Entrée d'image	Déclencheur	Déclencheur S/W, déclencheur H/W, synchronisation interne de la caméra
	Entrée du déclencheur externe	2 points
Fonctions	Fonction de recherche	Décalage de position, enregistrement automatique des données du point
Fonctions de support de configuration		Étalonnage, fonction de stockage d'image ^{*2} (toutes les images / image spécifiée)

*1 En cas de connexion de 2 unités, elles doivent être du même modèle.

*2 Nécessite un PC Windows.

Accessoires pour carte YRC-VISION

Élément	Description
R6YACS1	CAMÉRA CCD
R6YACCV003	Câble de caméra 3,5 m
R6YACCV006	Câble de caméra 6 m
R6YACCV009	Câble de caméra 9,5 m (3,5 m + 6 m)
R6YACLE008	Objectif 8 mm
R6YACLE012	Objectif 12 mm
R6YACLE016	Objectif 16 mm
R6YACLE025	Objectif 25 mm
R6YACLR005	Bague de grossissement 0,5 mm
R6YACLR010	Bague de grossissement 1,0 mm
R6YACLR020	Bague de grossissement 2,0 mm
R6YACLR050	Bague de grossissement 5,0 mm

Caractéristiques de base de la carte de poursuite YRC

Élément		Description	
R6YACTR01		Carte de poursuite	
Caractéristiques de base	Contrôleur applicable	YRC	
	Section du contrôle de l'éclairage	Nombre d'unités connectées d'éclairage	2 unités max.
		Système d'ajustement de la lumière	Contrôle PWM (0 à 100 %) (cycle 60 KHz) Lumière stroboscopique (10 à 33 000 µs)
		Déclencheur	Déclencheur S/W, déclencheur H/W
		Entrée du déclencheur externe	2 points
		Entrée d'alimentation d'éclairage	12 Vc.c. ou 24 Vc.c. (Alimenté de l'extérieur généralement vers 2 canaux)
		Sortie d'éclairage	Si 12 V en courant continu sont fournis : Moins de 30 W avec 2 canaux au total Si 24 V en courant continu sont fournis : Moins de 60 W avec 2 canaux au total
	Section d'entrée d'impulsion	Nombre d'unités connectées du codeur	2 unités max.
		Source d'alimentation du codeur	5 V en courant continu (moins de 500 mA avec 2 canaux au total) (alimenté par le contrôleur)
		Codeur applicable	Driver de ligne équivalent à 26LS31 / 26C31 (conforme à RS422)
		Phase d'entrée	A, A̅, B, B̅, Z, Z̅
		Fréquence de réponse maximale	2 MHz
		Compteur / Multiplication de l'accroissement	0 à 65 535 / Double, quadruple
		Autre	Fourni avec fonction de détection de câble brisé

Remarque : La carte de poursuite est nécessaire en cas d'utilisation de la fonction de poursuite.

Accessoires pour carte YRC-Poursuite

Élément	Description
R6YACCR005	Câble codeur pour poursuite 10 m

Caractéristiques de base de la carte de contrôle d'éclairage YRC

Élément		Description
R6YACLI01		Carte de contrôle de l'éclairage
Caractéristiques de base	Contrôleur applicable	YRC
	Nombre d'unités connectées d'éclairage	2 unités max.
	Système d'ajustement de la lumière	Contrôle PWM (0 à 100 %) (cycle 60 KHz) Lumière stroboscopique (10 à 33 000 us)
	Déclencheur	Déclencheur S/W, déclencheur H/W
	Entrée du déclencheur externe	2 points
	Entrée d'alimentation d'éclairage	12 Vc.c. ou 24 Vc.c. (alimenté de l'extérieur généralement vers 2 canaux)
	Sortie d'éclairage	Si 12 V en courant continu sont fournis : Moins de 30 W avec 2 canaux au total Si 24 V en courant continu sont fournis : Moins de 60 W avec 2 canaux au total

Accessoires pour YRC-PB (boîtier de programmation)

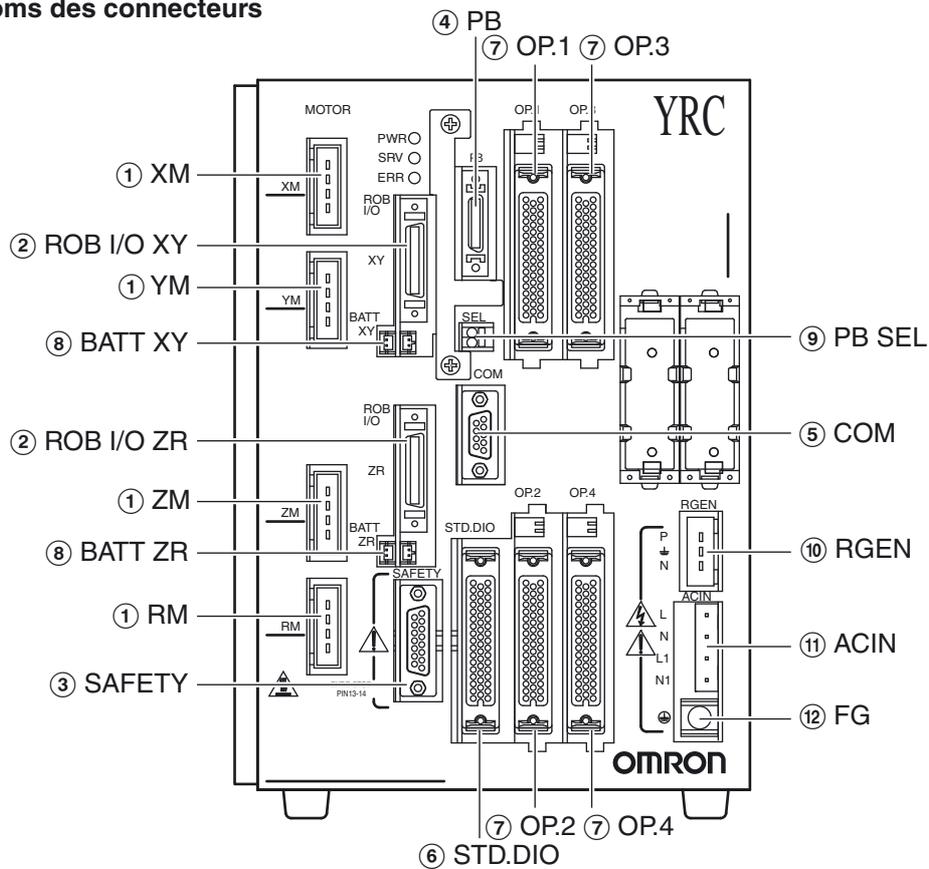
Élément	Description
R6YACPB005E	Câble du boîtier de programmation 5 m
R6YACPB012E	Câble du boîtier de programmation 12 m

Accessoires pour le logiciel YRC-SCARA Studio

Élément	Description
R6YACSSC1	Logiciel de support SCARA Studio
R6YACCC005	Câble de communication 9-9 broches
R6YACUSB005	Câble de communications USB

Nomenclature YRC

Noms des connecteurs

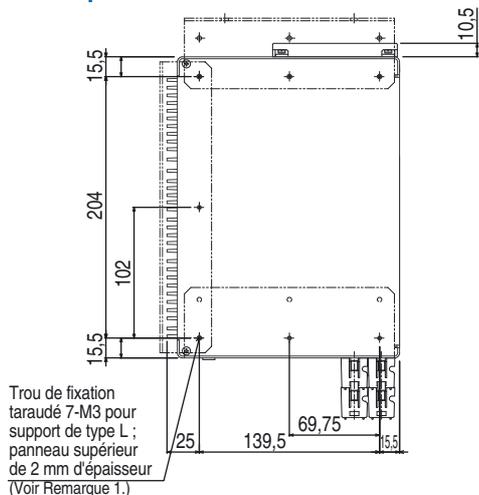


	Nom du connecteur	Fonction
①	XM/YM/ZM/RM	Connecteurs pour variateur du servomoteur
②	ROB I/O [XY/ZR]	Connecteurs pour signaux de capteur et rétroaction du servomoteur
③	SÉCURITÉ	Connecteur d'entrée / de sortie pour fonction de sécurité telle que l'arrêt d'urgence
④	PB	Connecteur pour PB
⑤	COM	Connecteur d'interface RS-232C.
⑥	STD.DIO	Connecteur pour entrée / sortie dédiée et entrée / sortie d'utilisation générale standard
⑦	OP.1, 2, 3, 4	Connecteurs fixés aux cartes d'E/S d'extension en option
⑧	BATT [XY/ZR]	Connecteur de batterie pour secours absolu
⑨	PB SEL	Contact de commutation du sélecteur PB
⑩	RGEN [P/⊥/N]	Connecteur pour unité de régénération
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Bornier pour câble d'alimentation. Utilisez des bornes à cosse circulaire pour établir des connexions.
⑫	FG	Borne de terre (⊥). Fournissez la mise à la terre de classe D (100 ohms ou moins).

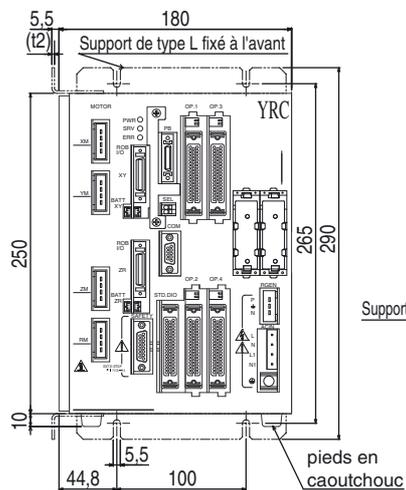
Dimensions

YRC standard

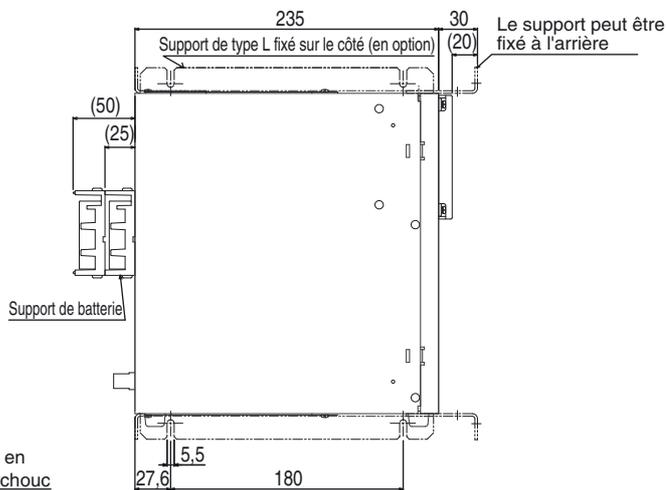
Vue supérieure



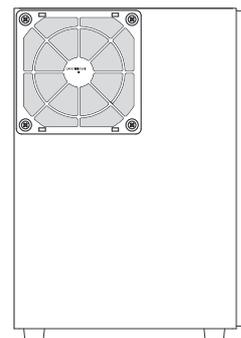
Vue de face



Vue latérale

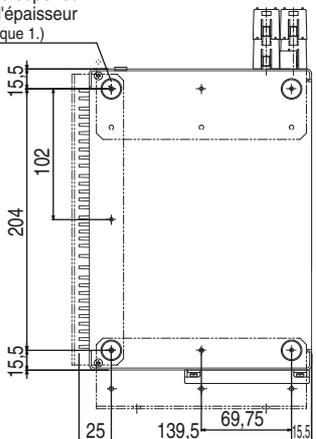


Vue arrière



Vue du dessous

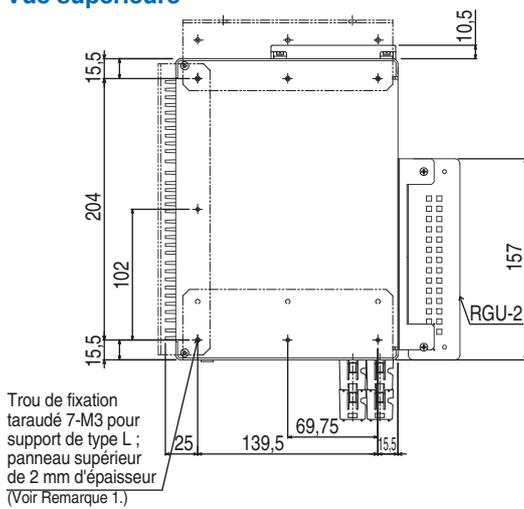
Trou de fixation taraudé 7-M3 pour support de type L ; panneau supérieur de 2 mm d'épaisseur (Voir Remarque 1.)



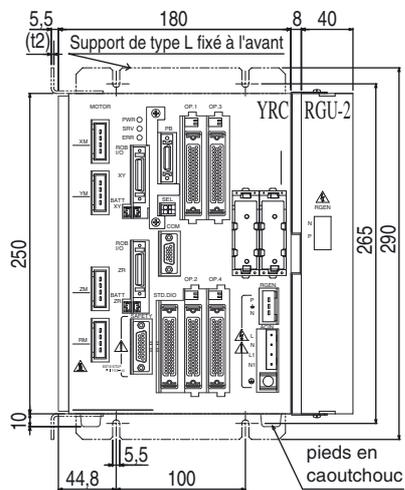
Remarque 1 : lors de l'installation de ce contrôleur à l'aide des supports de type L fournis, retirez les pieds en caoutchouc situés sur la plaque inférieure.

YRC avec option RGU2 installée

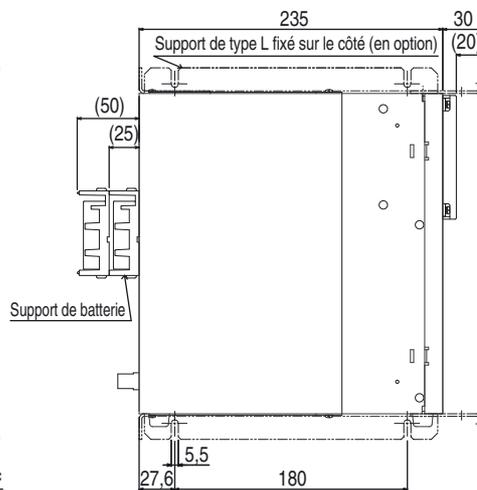
Vue supérieure



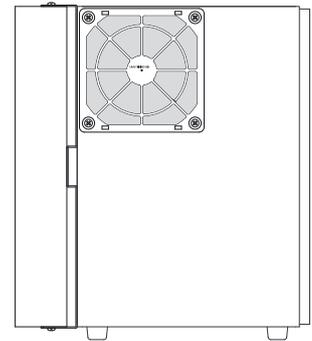
Vue de face



Vue latérale

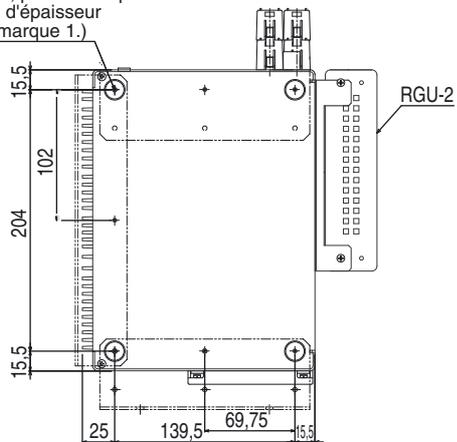


Vue arrière



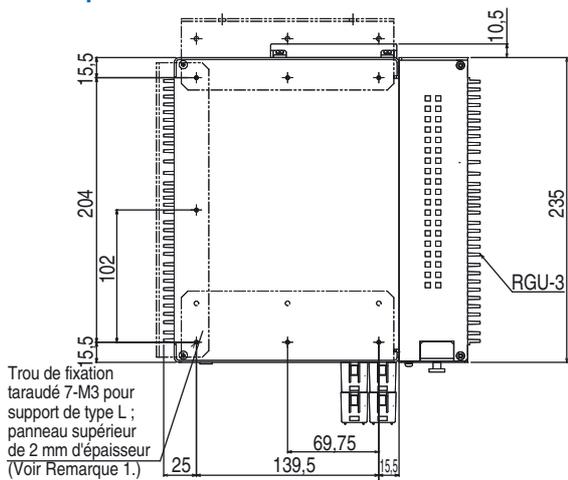
Vue du dessous

Trou de fixation taraudé 7-M3 pour support de type L ; panneau supérieur de 2 mm d'épaisseur (Voir Remarque 1.)

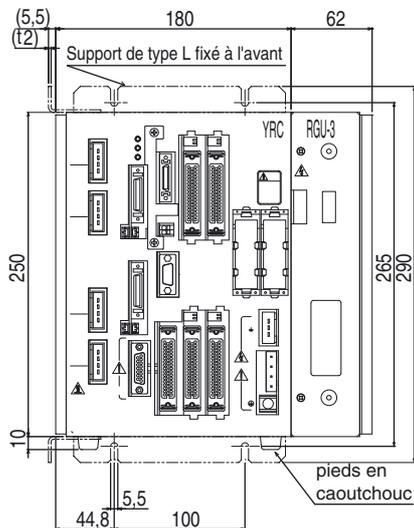


YRC avec option RGU3 installée

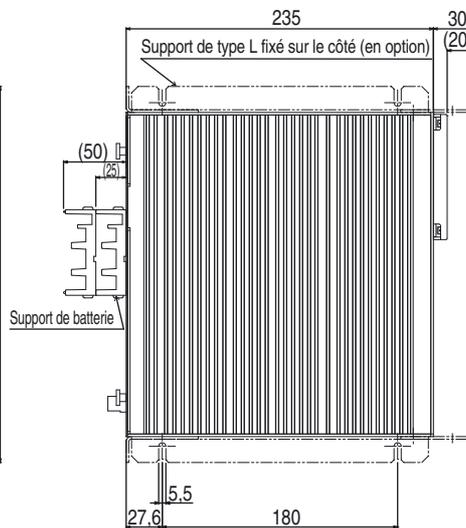
Vue supérieure



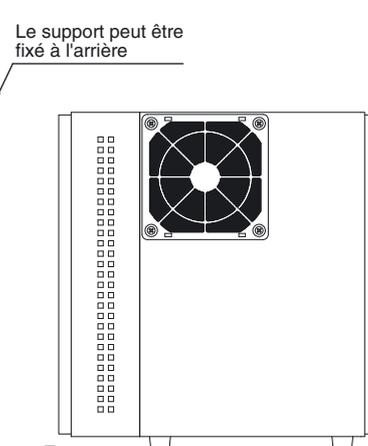
Vue de face



Vue latérale

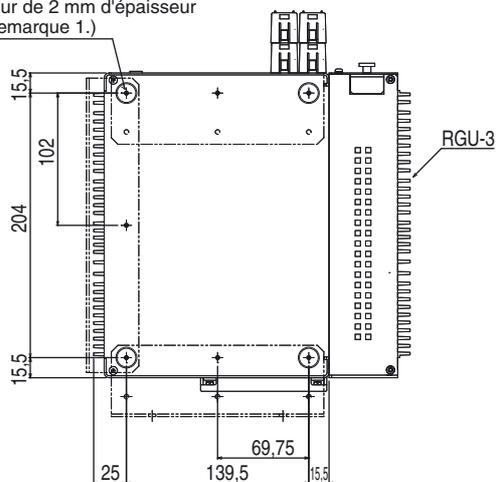


Vue arrière



Vue du dessous

Trou de fixation taraudé 7-M3 pour support de type L ; panneau supérieur de 2 mm d'épaisseur (Voir Remarque 1.)



R6YXG120 SÉRIE TINY

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		120			
Charge maximale (kg)		1			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,005			
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	45	75	50	----
	Plage de rotation (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		30	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		3,3		0,9	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg ² (s)		0,33			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,1 x 8			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 2			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 2 En option : 3,5, 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus) ⁴		3,9			
Poids du câble du robot		0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

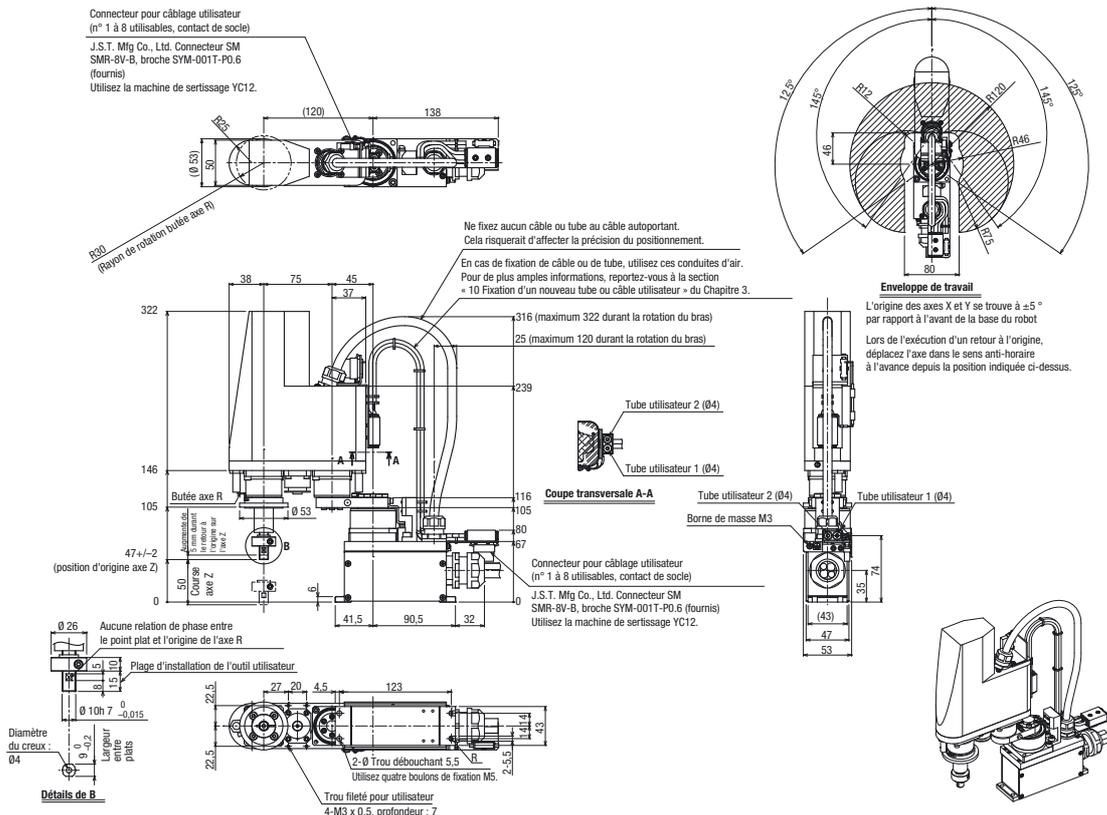
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	300	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 120 mm, course verticale : 50 mm, charge max. : 1 kg.	R6YXG12050YRCR0

Dimensions



R6YXG180 SÉRIE TINY

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	180			
Charge maximale (kg)	1			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,005			
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	105	75	50
	Plage de rotation (°)	+/-125	+/-145	----
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes
	Méthode de transmission	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)	30	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	3,3		0,9	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg ² (s)	0,33			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,1 x 8			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 2			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 2 En option : 3,5, 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus) ⁴	4,1			
Poids du câble du robot	0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

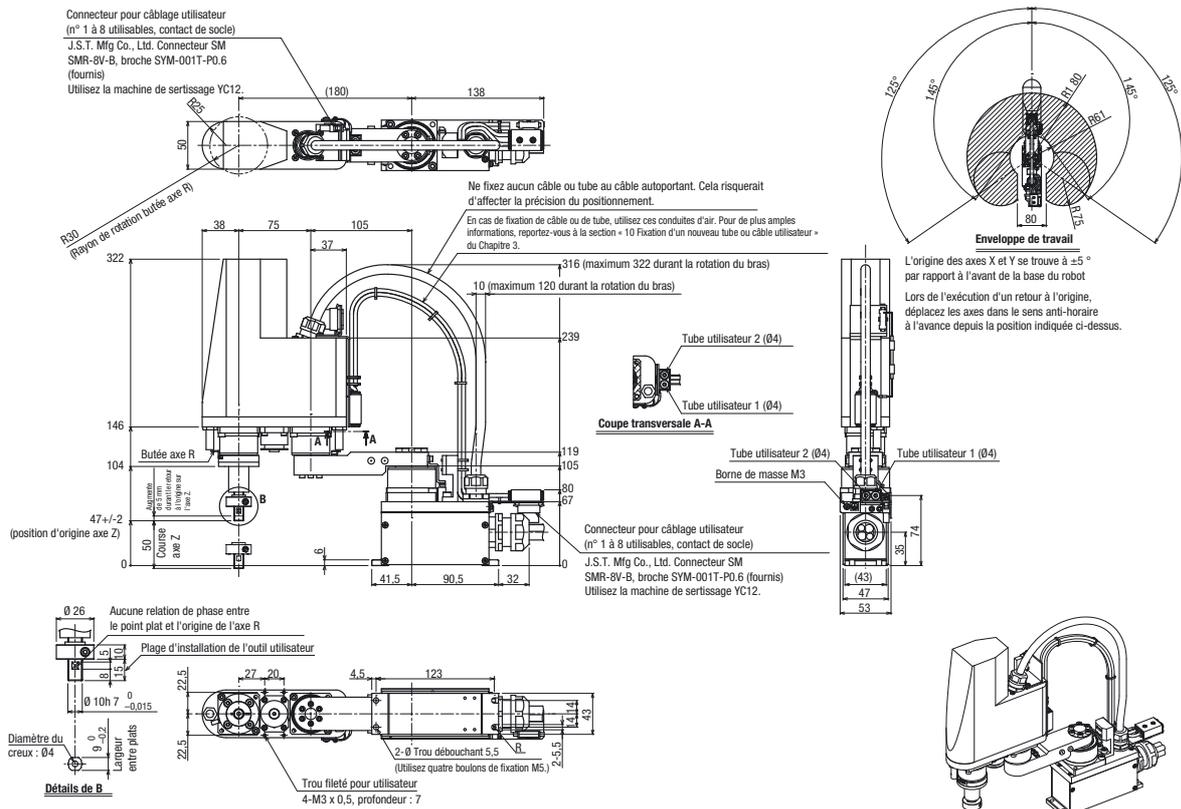
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 180 mm, course verticale : 50 mm, charge max. : 1 kg.	R6YXG18050YRCR0

Dimensions



R6YXG220 SÉRIE TINY

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		220			
Charge maximale (kg)		1			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	111	109	100	----
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-140	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse		Réducteur de vitesse vers sortie	
		Couplage direct		Couplage direct	
Sortie servomoteur c.a. (W)		50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		3,4		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg ^{*2} (s)		0,42			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,1 x 6			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement		1, Limite logicielle 2, Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus) ^{*4}		5,5			
Poids du câble du robot		1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement,
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

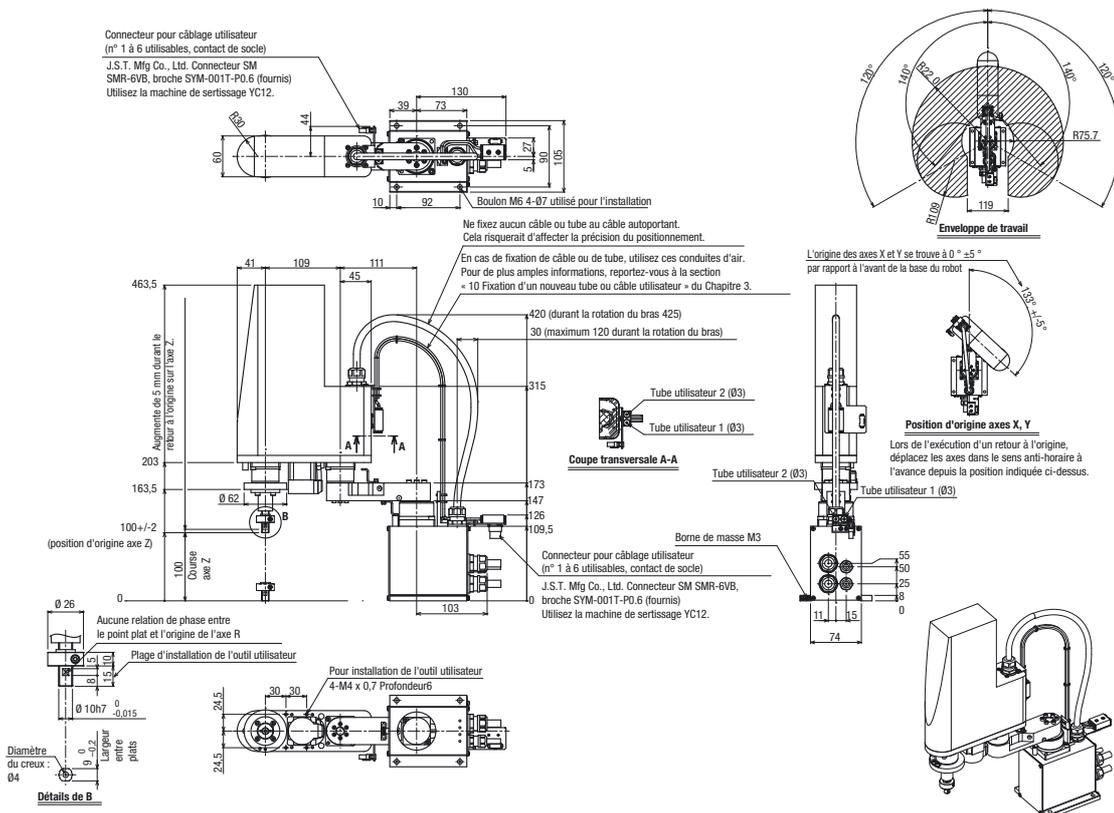
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 220 mm, course verticale : 100 mm, charge max. : 1 kg.	R6YXG220100YRCR0

Dimensions



R6YXGL400 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		400			
Charge maximale (kg)		5 (4) ^{*1}			
Répetabilité^{*2} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		6,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg⁻³ (s)		0,49			
Moment d'inertie autorisé axe R^{*4} (kgm²)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
	Arbre ouvert	R6YACXGLS			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		15,5			

- *1 La charge maximum est de 4 kg quand les options d'arbre creux et la bride d'outil sont installés.
- *2 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *3 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement,
- *4 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

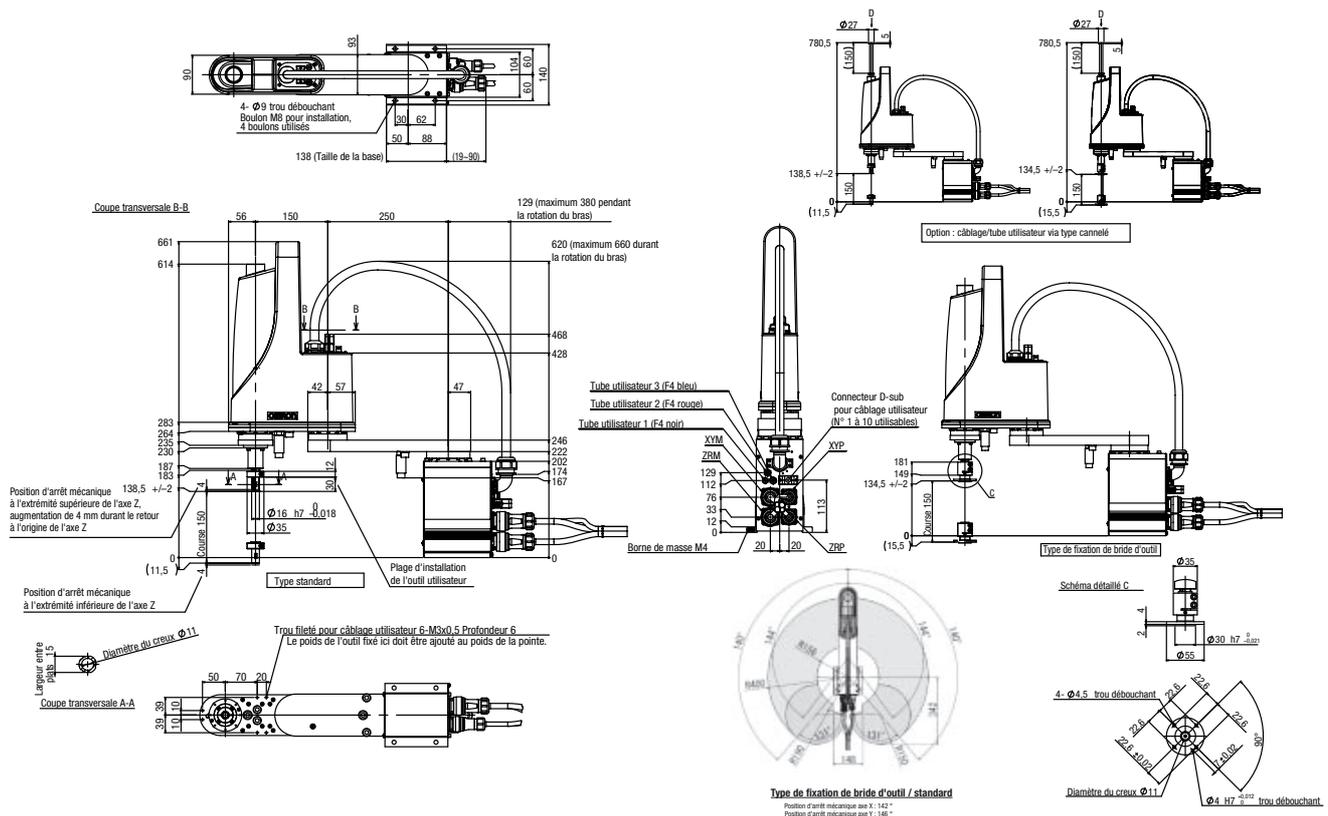
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1100	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGL400150YRCR0

Dimensions



R6YXG500 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		500				
Charge maximale (kg)		10				
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	300	200	300	----
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----		+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		7,6		2,3	1,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,45				
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		0,30				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		30				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération,

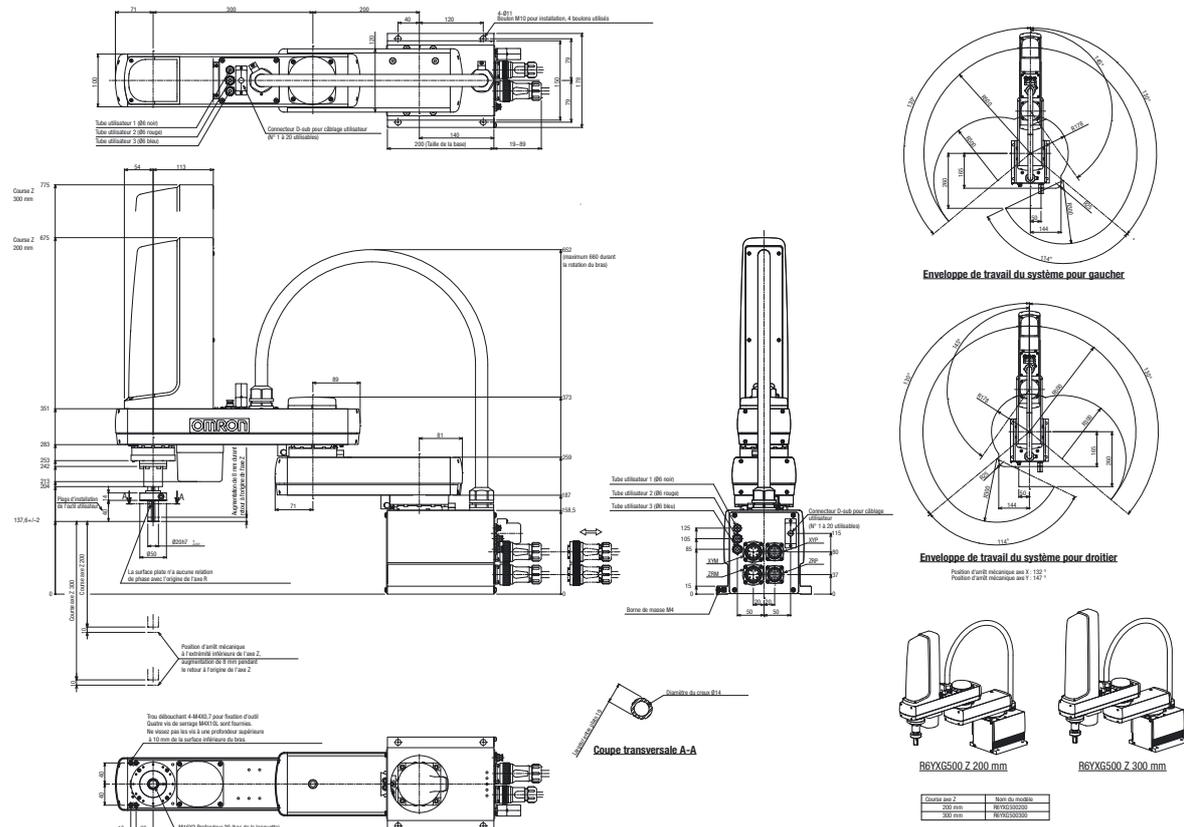
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXG500200YRCR3
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXG500300YRCR3

Dimensions



R6YXGH600 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		600			
Charge maximale (kg)		20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		7,7		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,47			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		1			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 48, Axe Z 400 mm : 50			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

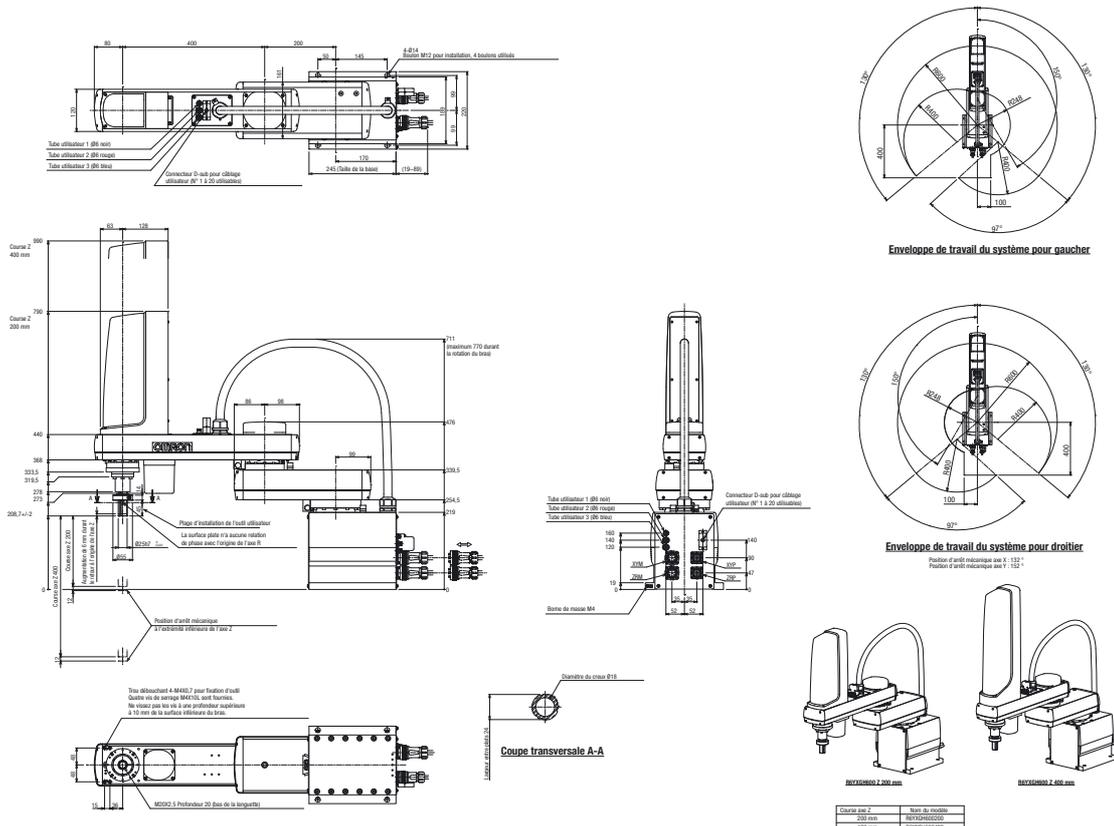
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGH600200YRCR3
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGH600400YRCR3

Dimensions



R6YXG900 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		900			
Charge maximale (kg)		20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	500	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse		Réducteur de vitesse vers sortie	
		Couplage direct		Couplage direct	
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,9		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,49			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		1			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 54, Axe Z 400 mm : 56			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

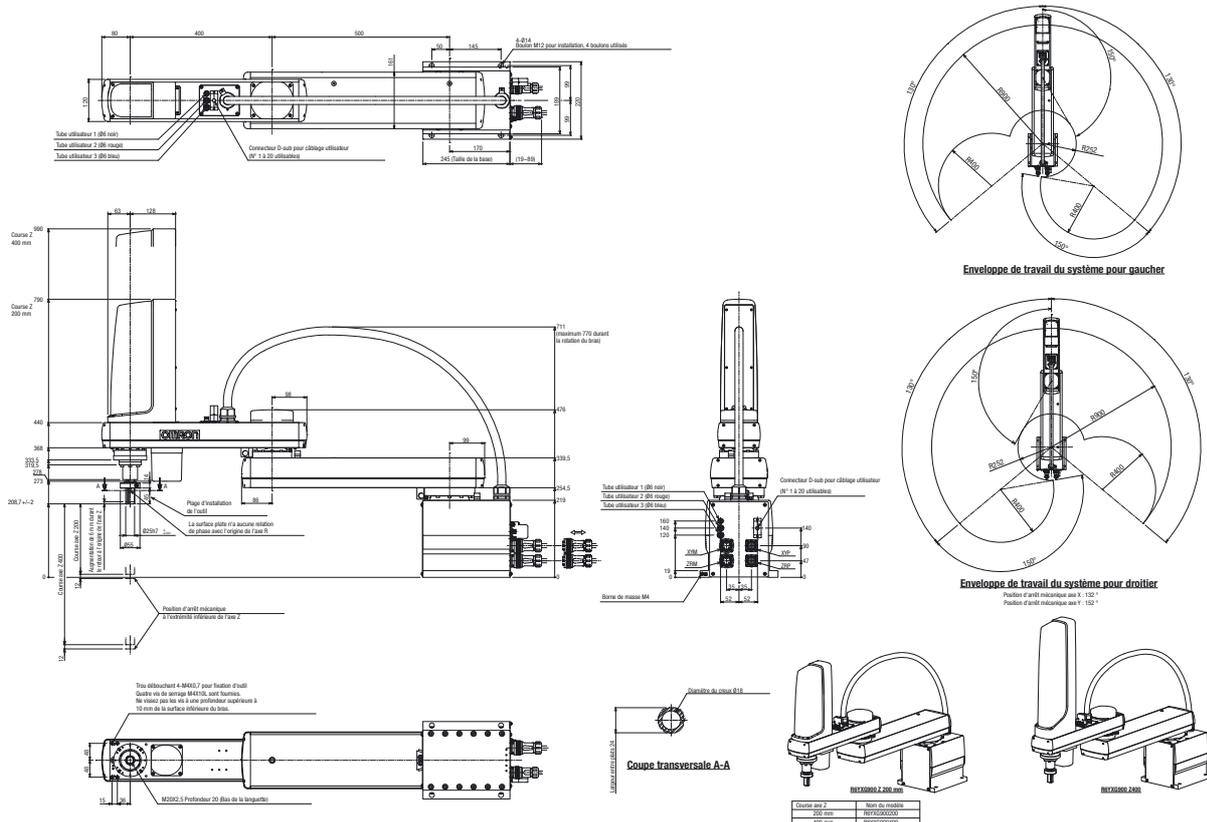
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG900200YRCR3
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG900400YRCR3

Dimensions



R6YXG1000 SÉRIE XG

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R		
Portée (mm)	1 000					
Charge maximale (kg)	20					
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004		
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	600	400	200	400	----
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)	750	400	400	200		
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	10,6		2,3	1,7	920	
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)	0,49					
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)	1					
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20					
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3					
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)					
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10					
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	Axe Z 200 mm : 56, axe Z 400 mm : 58					

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération

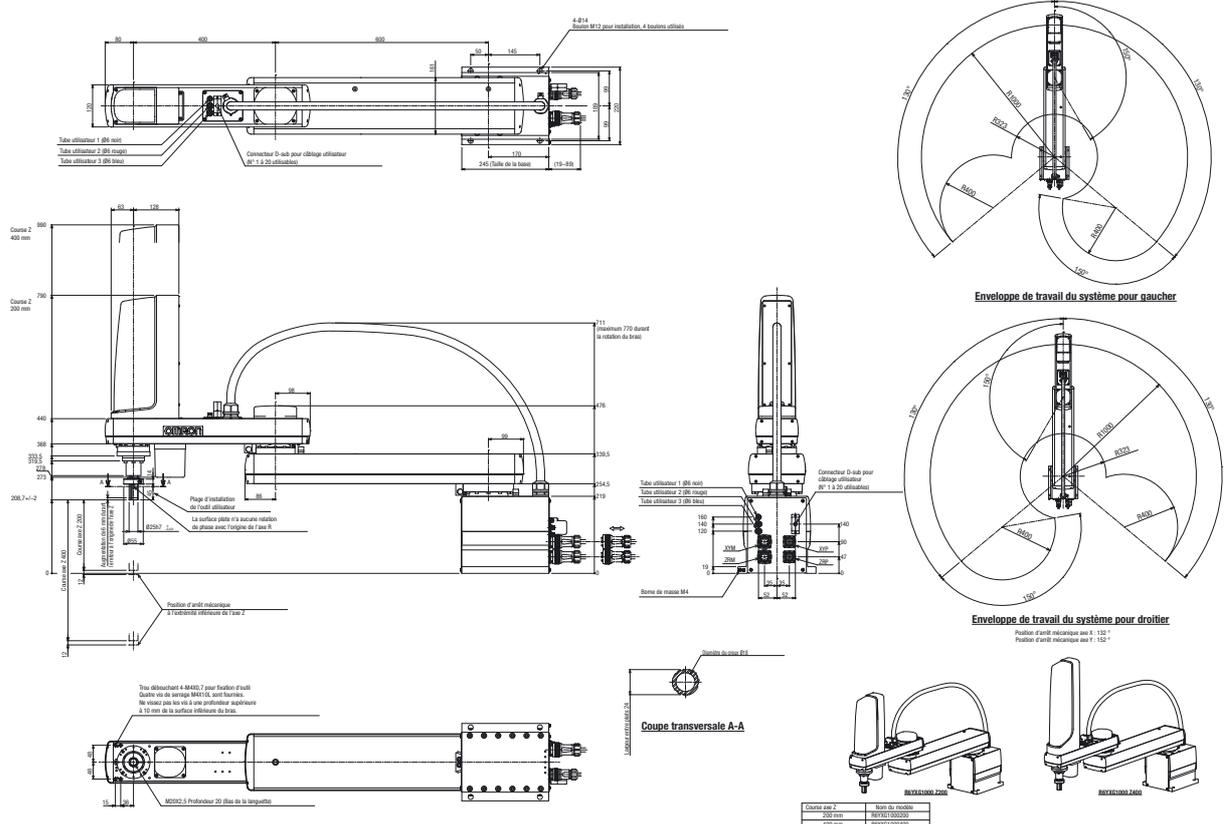
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG1000200YRCR3
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG1000400YRCR3

Dimensions



R6YXGSW300 SÉRIE XG R6YXGSU300 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
				Type W		Type U
Portée (mm)		300				
Charge maximale (kg)		5 (4) ¹				
Répétabilité ² (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	150	150	150	----	
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-130	----	+/-360	
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique	
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		4,4		1,0	1 020 720	
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ³ (s)		0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R ⁴ (kgm ²)		0,05				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF				
	Arbre ouvert	R6YACXGLS				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		15,5				

*1 La charge maximum est de 4 kg quand les options d'arbre creux et la bride d'outil sont installés.
 *2 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
 *3 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
 *4 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

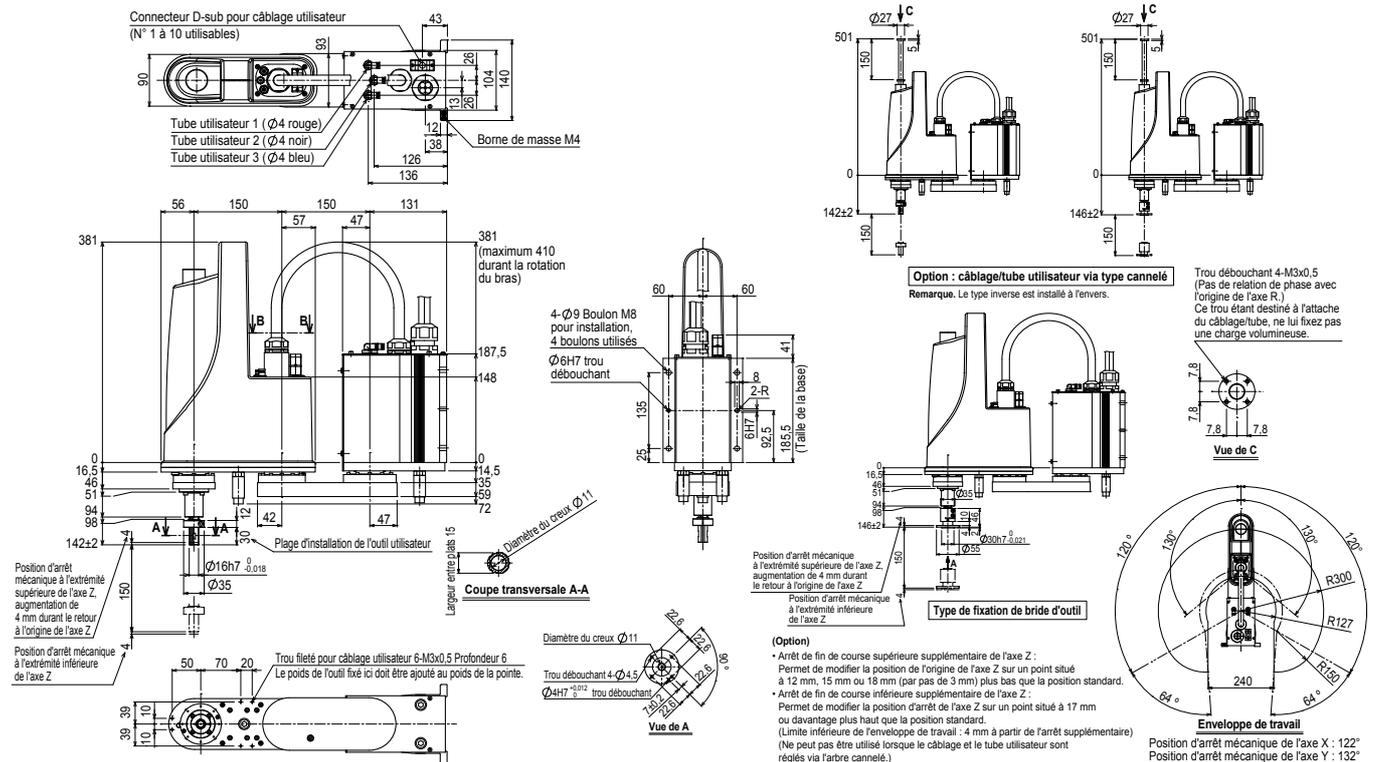
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 300 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGSW300150YRCR0
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 300 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGSU300150YRCR0

Dimensions



R6YXGSW400 SÉRIE XG

R6YXGSU400 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
					Type W	Type U
Portée (mm)		400				
Charge maximale (kg)		5 (4) ¹				
Répétabilité ² (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01			+/-0,004	
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	150	----	
	Plage de rotation (°)	+/-125	+/-144	----	+/-360	
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique	
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		Couplage direct	
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		6,1		1,1	1 020 720	
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ³ (s)		0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R ⁴ (kgm ²)		0,05				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF				
	Arbre ouvert	R6YACXGLS				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		16				

- *1 La charge maximum est de 4 kg quand les options d'arbre creux et la bride d'outil sont installés.
- *2 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *3 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *4 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

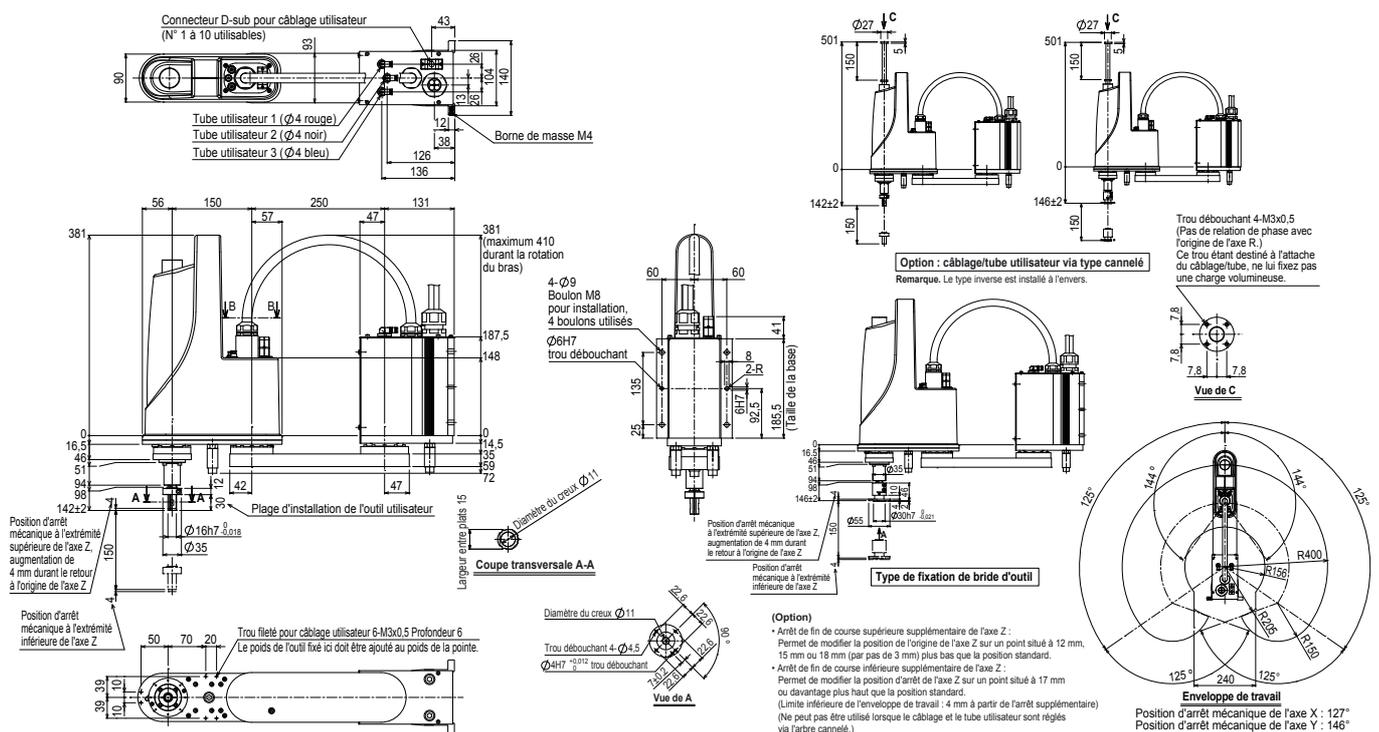
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 400 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGSW400150YRCR0
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 400 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGSU400150YRCR0

Dimensions



R6YXGSW800 SÉRIE XG

R6YXGSU800 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
				Type W		Type U
Portée (mm)		800				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	400	400	200	400	
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----		+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,2		2,3		1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{**} (s)		0,48				
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		53				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
 *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
 *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

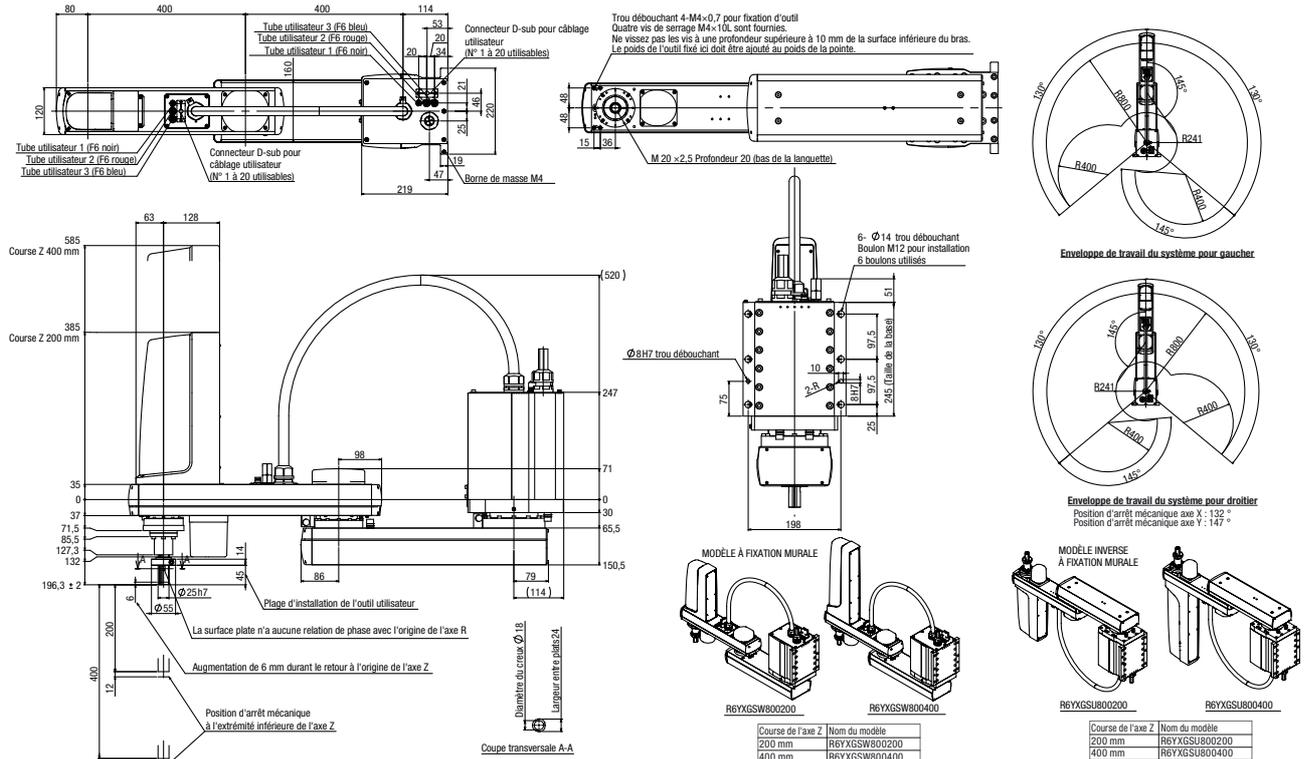
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW800200YRCR3
	Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW800400YRCR3
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU800200YRCR3
	Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU800400YRCR3

Dimensions



R6YXGLC250 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	250			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		150	----
	Plage de rotation (°)		+/-129	+/-134
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	4,5		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	17,5			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Classe 10 (0,1 µm) équivalente à FED-STD-209D.
- *5 La protection contre les décharges électrostatiques est disponible sous forme d'option. Veuillez contacter votre représentant OMRON pour obtenir de plus amples informations.
- *6 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

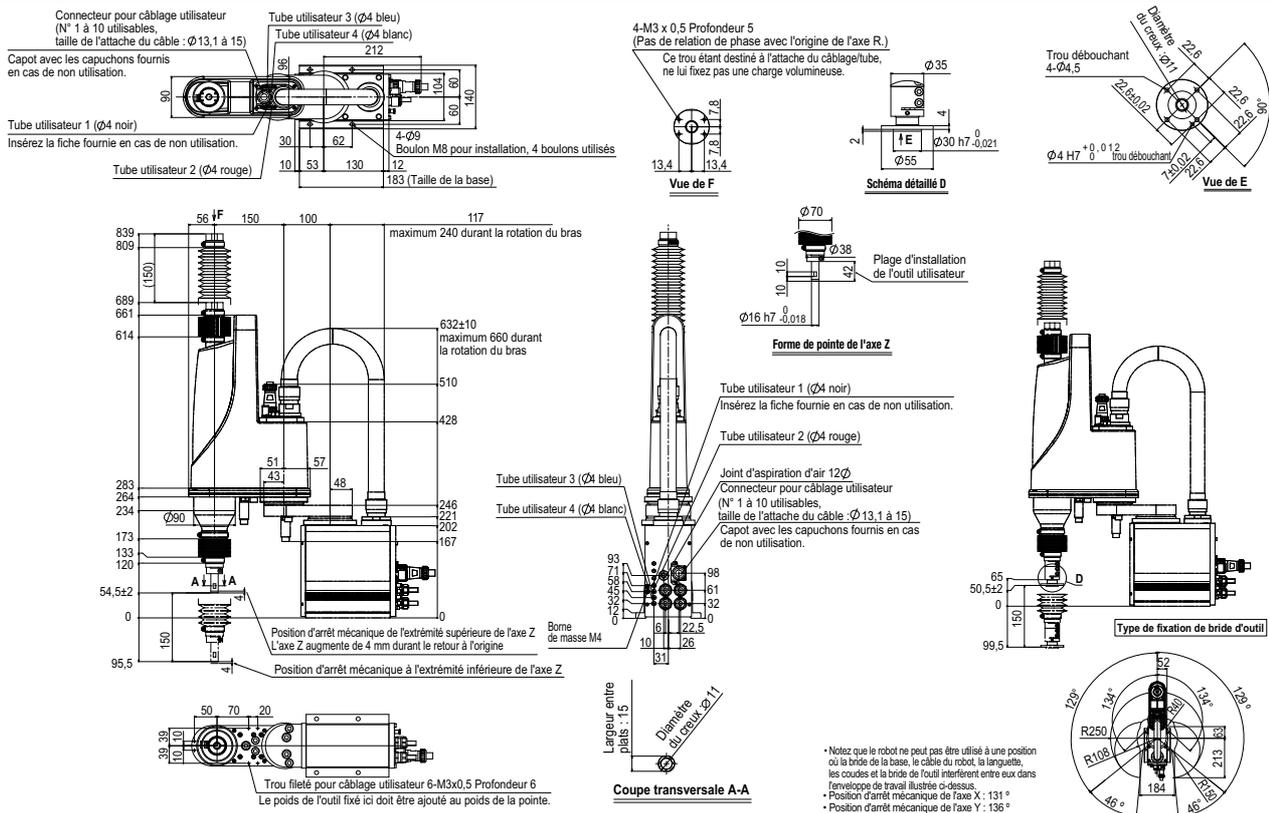
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg.	R6YXGLC250150YRCR0

Dimensions



R6YXGLC400 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	400			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	6,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF		
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	18,5			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Classe 10 (0,1 µm) équivalente à FED-STD-209D.
- *5 La protection contre les décharges électrostatiques est disponible sous forme d'option. Veuillez contacter votre représentant OMRON pour obtenir de plus amples informations.
- *6 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

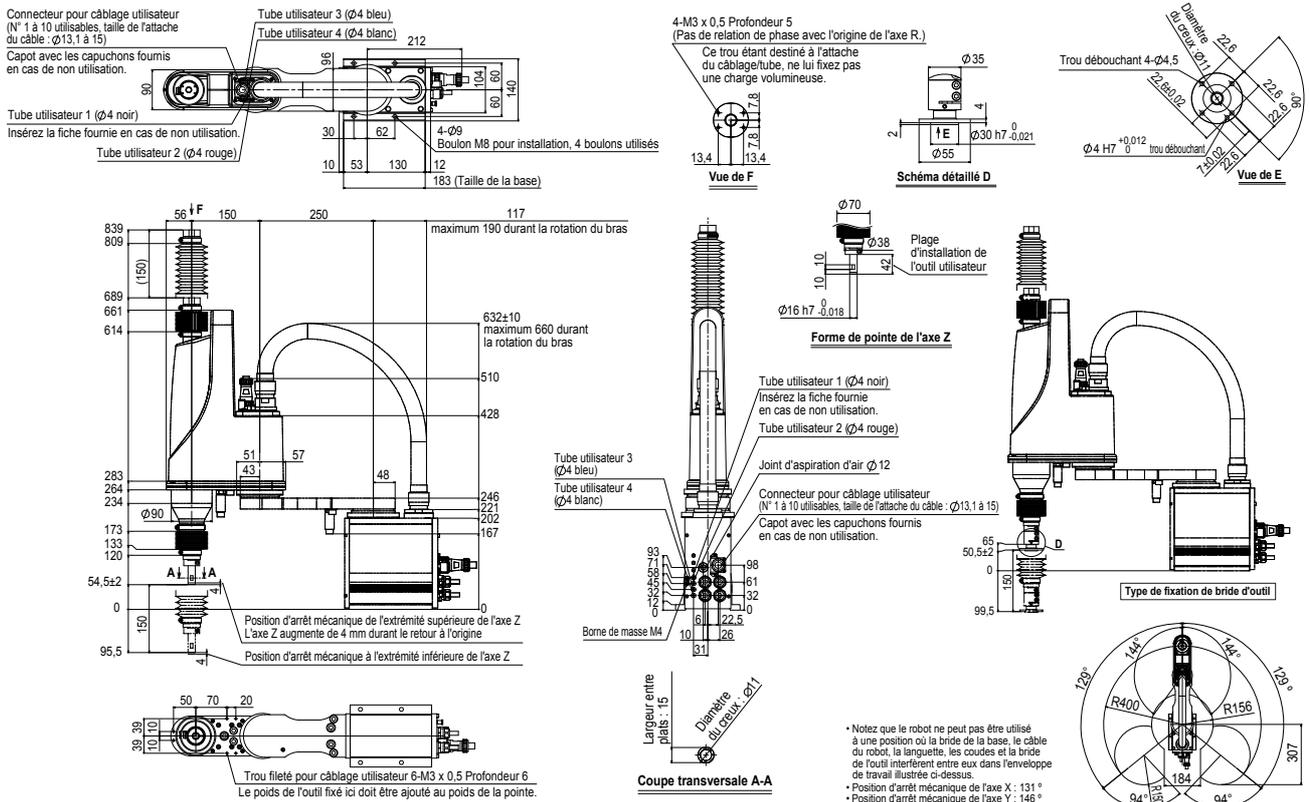
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg.	R6YXGLC400150YRCR0

Dimensions



R6YXGLC500 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	500			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01			+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	+/-360
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	5,1			1,1
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,74			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	21			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Classe 10 (0,1 µm) équivalente à FED-STD-209D.
- *5 La protection contre les décharges électrostatiques est disponible sous forme d'option. Veuillez contacter votre représentant OMRON pour obtenir de plus amples informations.
- *6 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

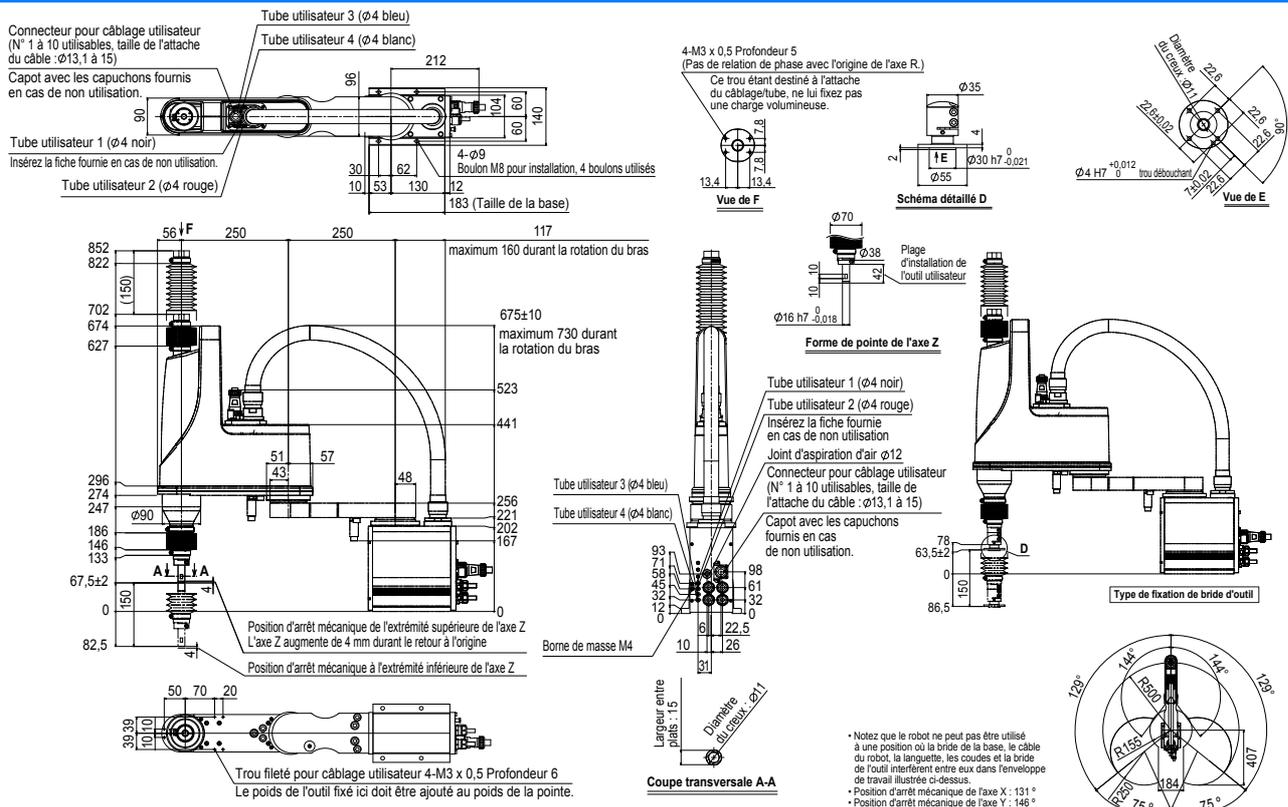
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg.	R6YXGLC500150YRCR0

Dimensions



R6YXGLP250 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		250			
Charge maximale (kg)		4			
Répétabilité^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur des bras (mm)	100	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse		Réducteur de vitesse vers sortie	
		Couplage direct		Couplage direct	
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		4,5		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg^{*2} (s)		0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R^{*3} (kgm²)		0,05			
Classe de protection^{*4}		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		17,5			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

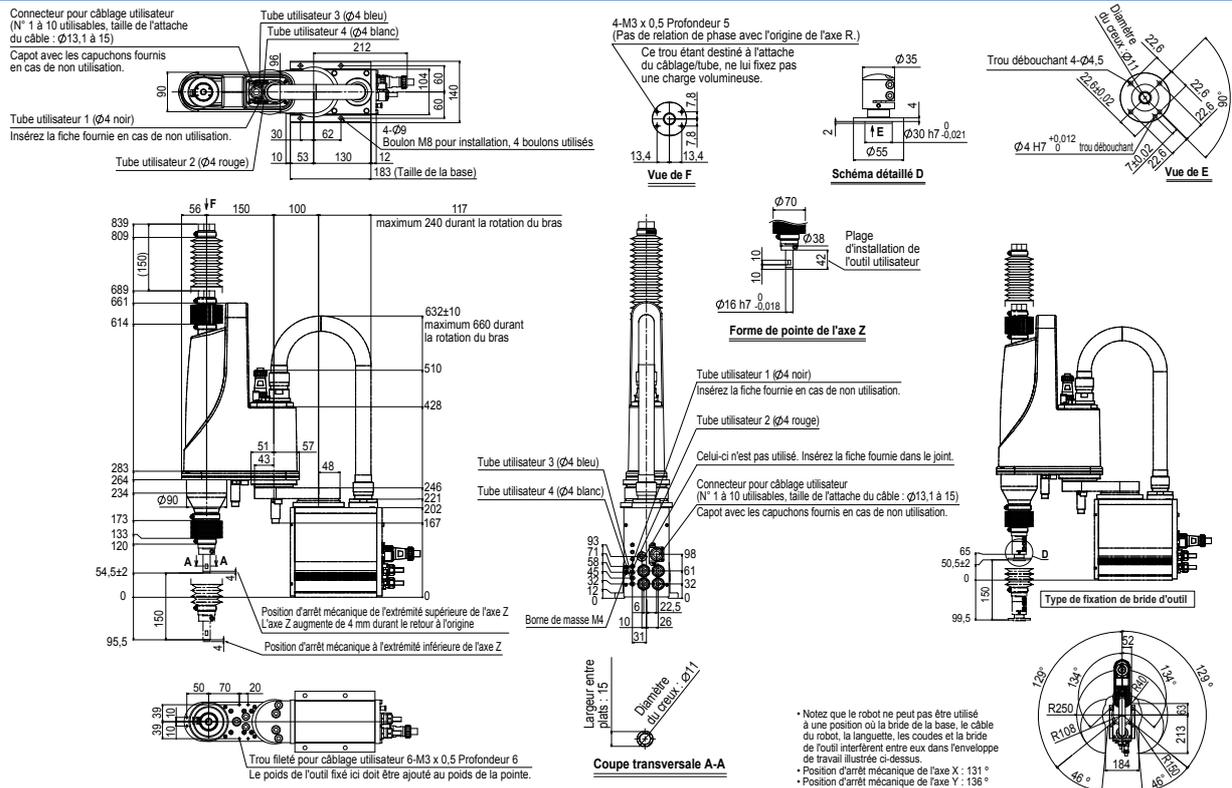
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg, classe de protection : IP65	R6YXGLP250150YRCR0

Dimensions



R6YXGLP350 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		350			
Charge maximale (kg)		4			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		5,6		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,05			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		18			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

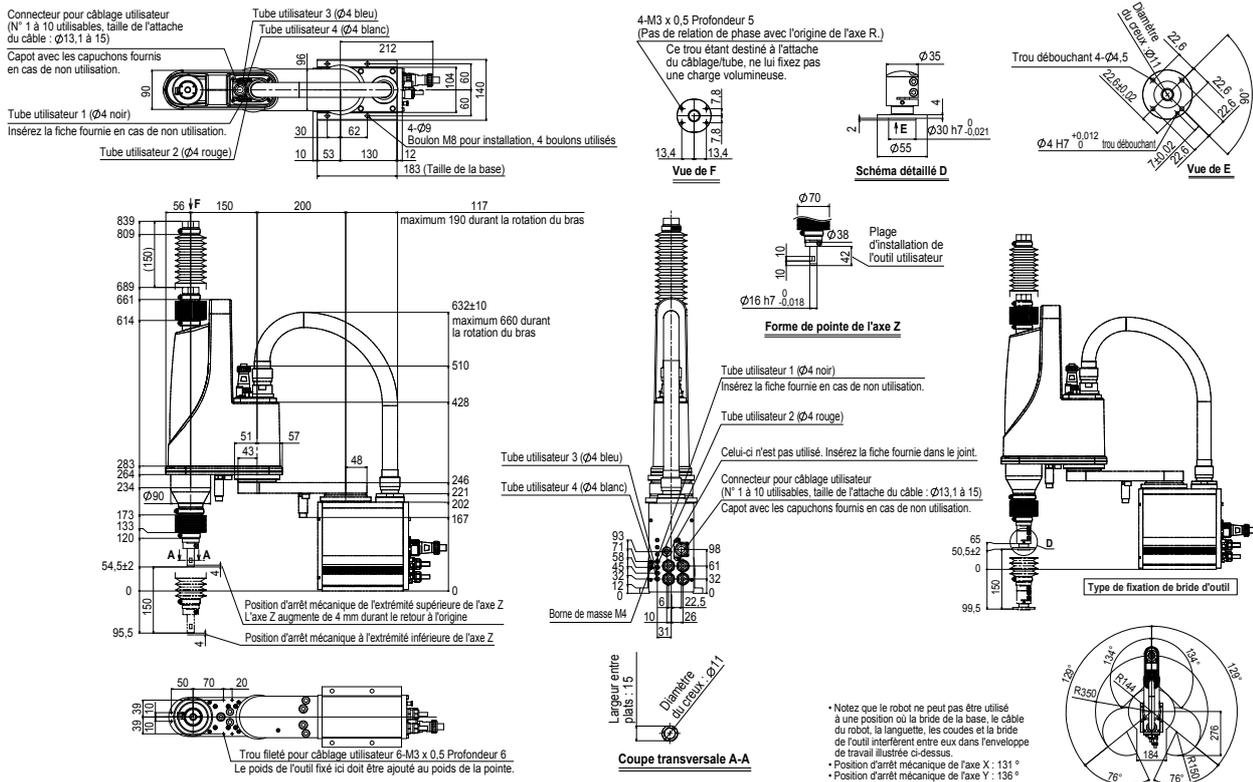
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg, classe de protection : IP65	R6YXGLP350150YRCR0

Dimensions



R6YXGLP400 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		400			
Charge maximale (kg)		4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		6,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		0,05			
Classe de protection ^{*4}		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		18,5			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

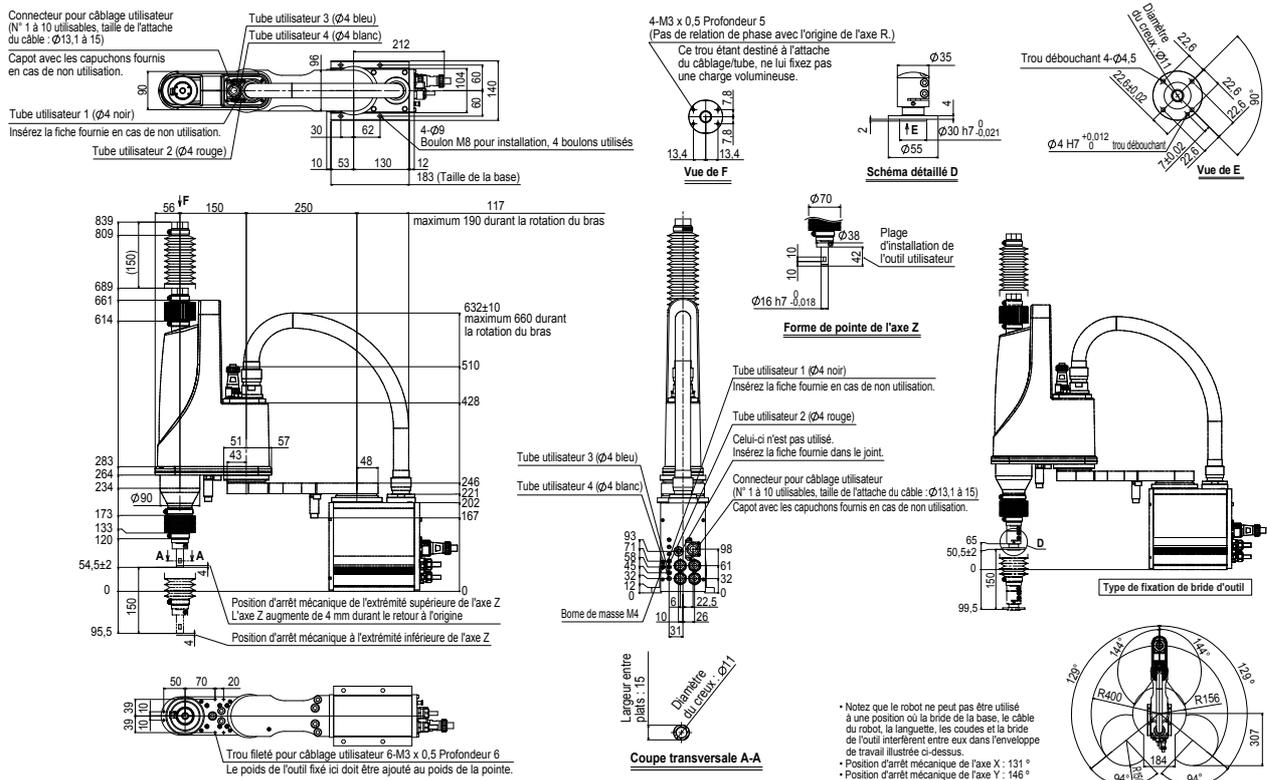
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg, classe de protection : IP65	R6YXGLP400150YRCR0

Dimensions



R6YXGLP500 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		500			
Charge maximale (kg)		4			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	250	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		5,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,74			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,05			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		21			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

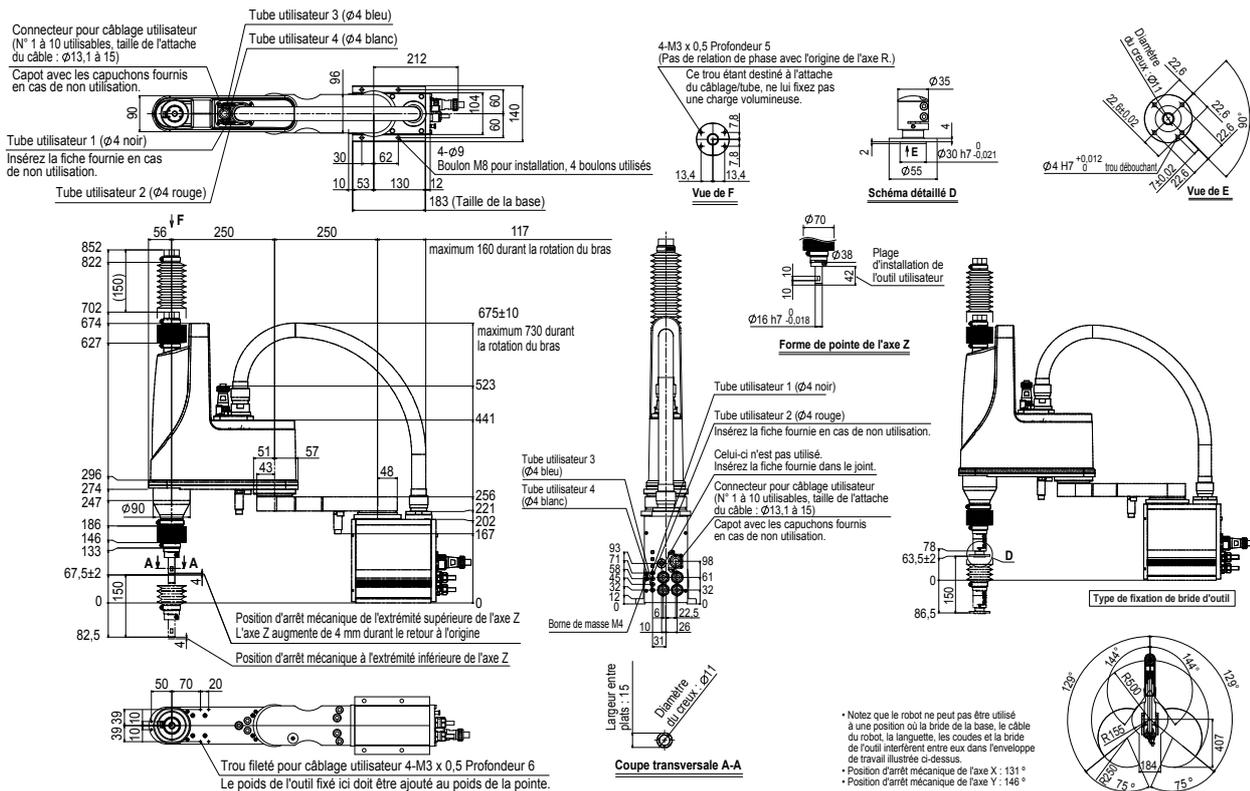
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg, classe de protection : IP65	R6YXGLP500150YRCR0

Dimensions



R6YXGLP600 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		600			
Charge maximale (kg)		4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	350	250	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Variateur harmonique	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct	Vis à billes	Variateur harmonique
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		4,9		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,74			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		0,05			
Classe de protection ^{*4}		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		22			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

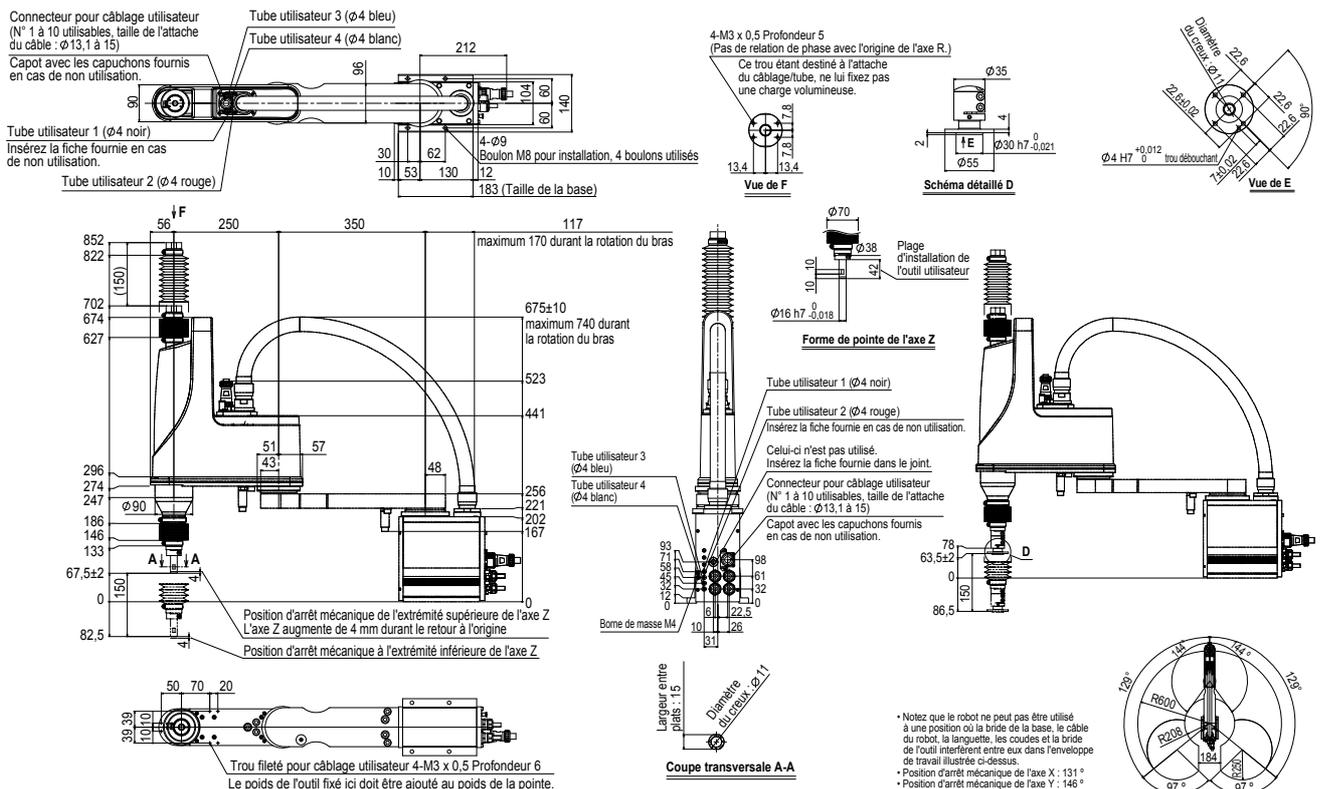
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg, classe de protection : IP65	R6YXGLP600150YRCR0

Dimensions



R6YXGP500 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		500			
Charge maximale (kg)		8			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	300	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Variateur harmonique	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		400	200	200	200
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		7,6		2,3	1,7
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,55			
Classe de protection ⁴		0,3			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		0,2 x 20			
Paramètre de limite de mouvement		Ø6 x 3			
Longueur du câble du robot (m)		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
		Axe Z 200 mm : 28, axe Z 300 mm : 29			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

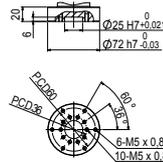
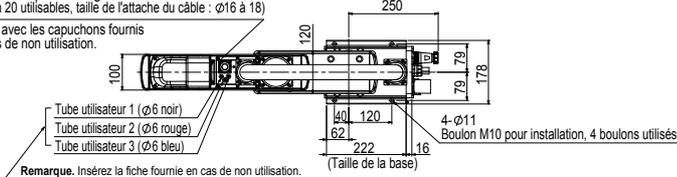
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

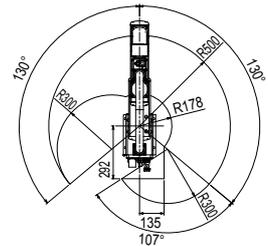
Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP500200YRCR3
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP500300YRCR3

Dimensions

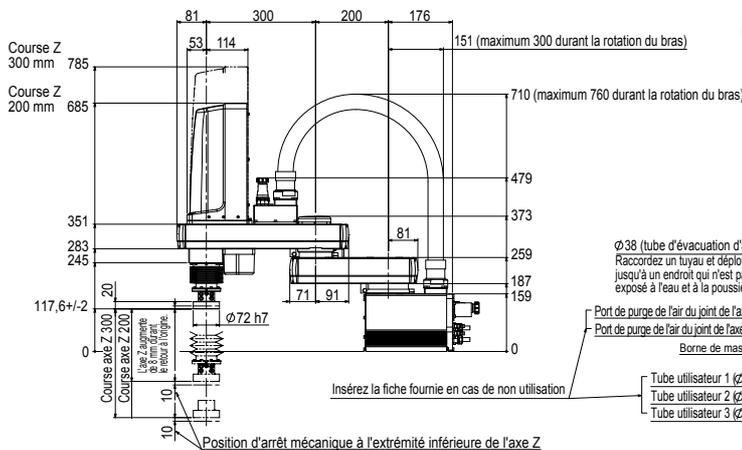
Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.



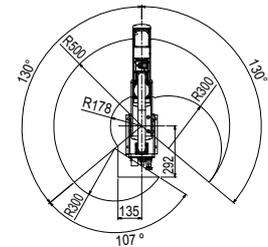
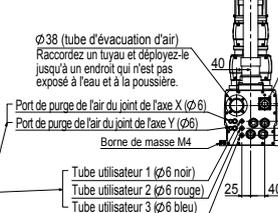
Forme de pointe de l'axe Z



Enveloppe de travail du système pour gaucher



Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.



Enveloppe de travail du système pour droitier

- Notez que le robot ne peut pas être utilisé à une position où la bride de la base, le câble du robot, la languette et les coudes interfèrent entre eux dans l'enveloppe de travail illustrée ci-dessus.
- Position d'arrêt mécanique de l'axe X : 132 °
- Position d'arrêt mécanique de l'axe Y : 147 °

R6YXGP600 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		600			
Charge maximale (kg)		8			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	300	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse		Couplage direct	
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,56			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,3			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 29, axe Z 300 mm : 30			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP600200YRCR3
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP600300YRCR3

Dimensions

Connecteur pour câblage utilisateur
(N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.

Tube utilisateur 1 (Ø 6 noir)
Tube utilisateur 2 (Ø 6 rouge)
Tube utilisateur 3 (Ø 6 bleu)

Remarque. Insérez la fiche fournie en cas de non utilisation.

250
120
100
79,79
178
40
120
62
222
16
(Taille de la base)
4-Ø11
Boulon M10 pour installation, 4 boulons utilisés

Forme de pointe de l'axe Z
Ø25 H7-0,021
Ø72 h7-0,03
6-M5 x 0,8 Profondeur 11
10-M5 x 0,8 Profondeur 11
Il n'y a pas de relation de phase entre chaque position des trous filetés M5 et la position de l'origine de l'axe R.

Enveloppe de travail du système pour gaucher

Enveloppe de travail du système pour droitier

Course Z 785
300 mm
Course Z 685
200 mm
81
53
114
300
300
176
151 (maximum 300 durant la rotation du bras)
710 (maximum 760 durant la rotation du bras)
479
373
259
187
159
117,6+2
20
Course axe Z 300
Course axe Z 200
Lave à l'eau
Ø 80 mm
Ø 72 h7
71
91
81
351
283
245
0
0
120
115
70
50
30
0
Ø38 (tube d'évacuation d'air)
Raccordez un tuyau et déployez-le jusqu'à un endroit qui n'est pas exposé à l'eau et à la poussière.
Port de purge de l'air du joint de l'axe X (Ø6)
Port de purge de l'air du joint de l'axe Y (Ø6)
Borne de masse M4
25
40
Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.

Insérez la fiche fournie en cas de non utilisation

Tube utilisateur 1 (Ø 6 noir)
Tube utilisateur 2 (Ø 6 rouge)
Tube utilisateur 3 (Ø 6 bleu)

Position d'arrêt mécanique à l'extrémité inférieure de l'axe Z

• Notez que le robot ne peut pas être utilisé à une position où la bride de la base, le câble du robot, la languette et les coudes interfèrent entre eux dans l'enveloppe de travail illustrée ci-dessus.
• Position d'arrêt mécanique de l'axe X : 132°
• Position d'arrêt mécanique de l'axe Y : 147°

R6YXGHP600 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		600			
Charge maximale (kg)		18			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		7,7		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 48, Axe Z 400 mm : 50			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

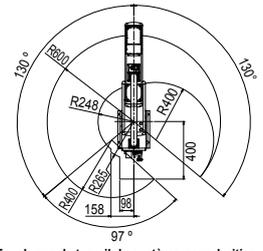
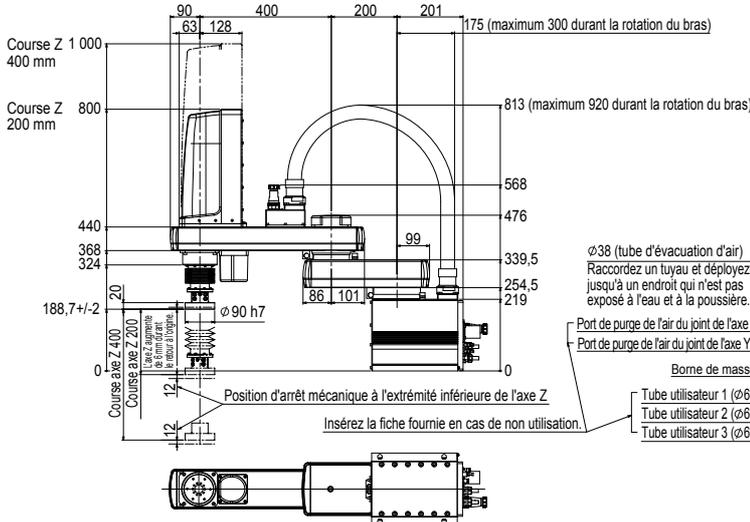
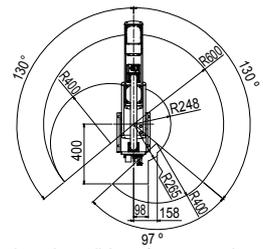
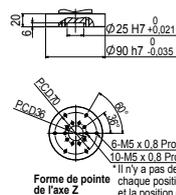
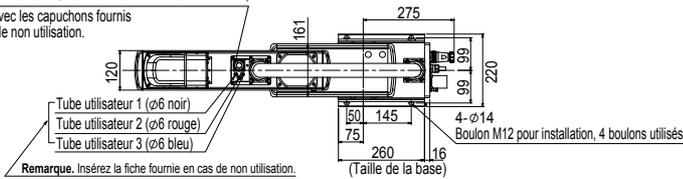
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGHP600200YRCR3
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGHP600400YRCR3

Dimensions

Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.



- Notez que le robot ne peut pas être utilisé à une position où la bride de la base, le câble du robot, la languette et les coudes interfèrent entre eux dans l'enveloppe de travail illustrée ci-dessus.
- Position d'arrêt mécanique de l'axe X : 132 °
- Position d'arrêt mécanique de l'axe Y : 152 °

R6YXGP700 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		700			
Charge maximale (kg)		18			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,52			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 50, Axe Z 400 mm : 52			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

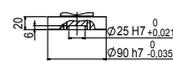
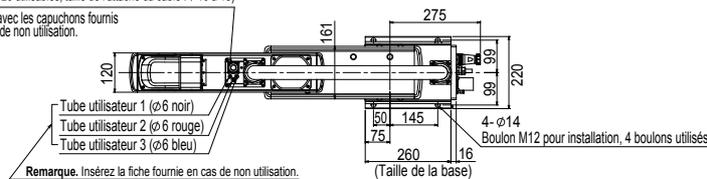
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP700200YRCR3
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP700400YRCR3

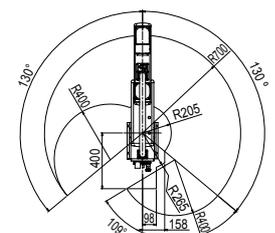
Dimensions

Connecteur pour câblage utilisateur
(N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis
en cas de non utilisation.

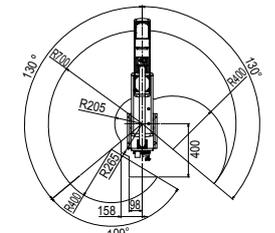
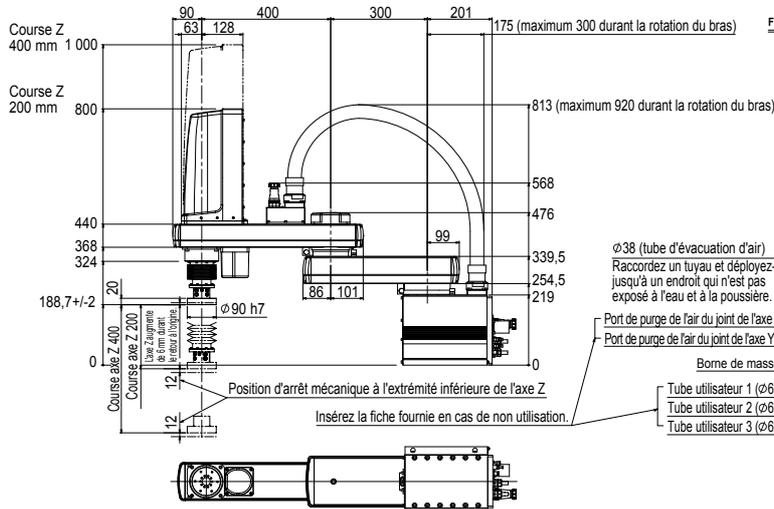


6-M5 x 0,8 Profondeur 11
10-M5 x 0,8 Profondeur 11
* Il n'y a pas de relation de phase entre
chaque position des trous filetés M5
et la position de l'origine de l'axe R.

Forme de pointe de l'axe Z



Enveloppe de travail du système pour gaucher



Enveloppe de travail du système pour droitier

- Notez que le robot ne peut pas être utilisé à une position où la bride de la base, le câble du robot, la languette et les coudes interfèrent entre eux dans l'enveloppe de travail illustrée ci-dessus.
- Position d'arrêt mécanique de l'axe X : 132°
- Position d'arrêt mécanique de l'axe Y : 152°

R6YXGP800 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		800			
Charge maximale (kg)		18			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	400	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,2		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,58			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 52, Axe Z 400 mm : 54			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

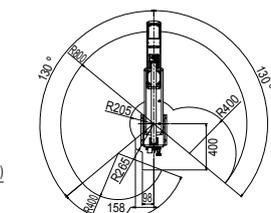
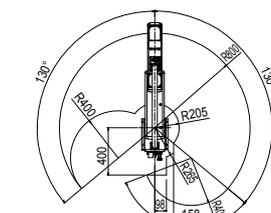
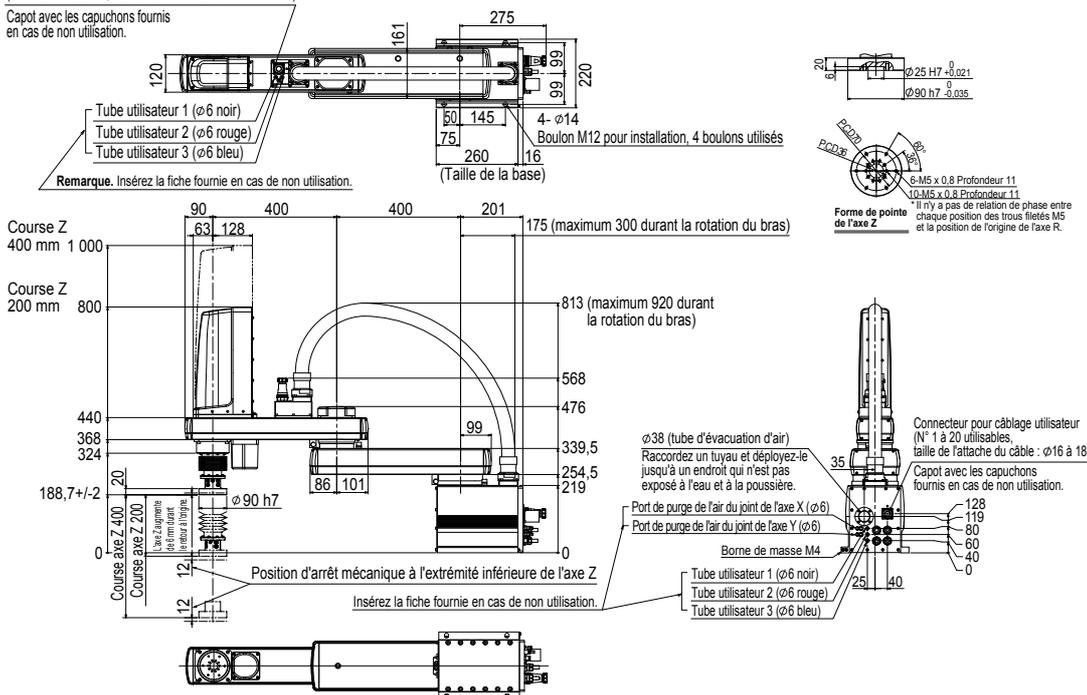
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP800200YRCR3
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP800400YRCR3

Dimensions

Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.



- Notez que le robot ne peut pas être utilisé à une position où la bride de la base, le câble du robot, la languette et les coudes interfèrent entre eux dans l'enveloppe de travail illustrée ci-dessus.
- Position d'arrêt mécanique de l'axe X : 132°
- Position d'arrêt mécanique de l'axe Y : 152°

R6YXGP900 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		900			
Charge maximale (kg)		18			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	500	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,9		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,59			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		1,0			
Classe de protection ^{*4}		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 54, Axe Z 400 mm : 56			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

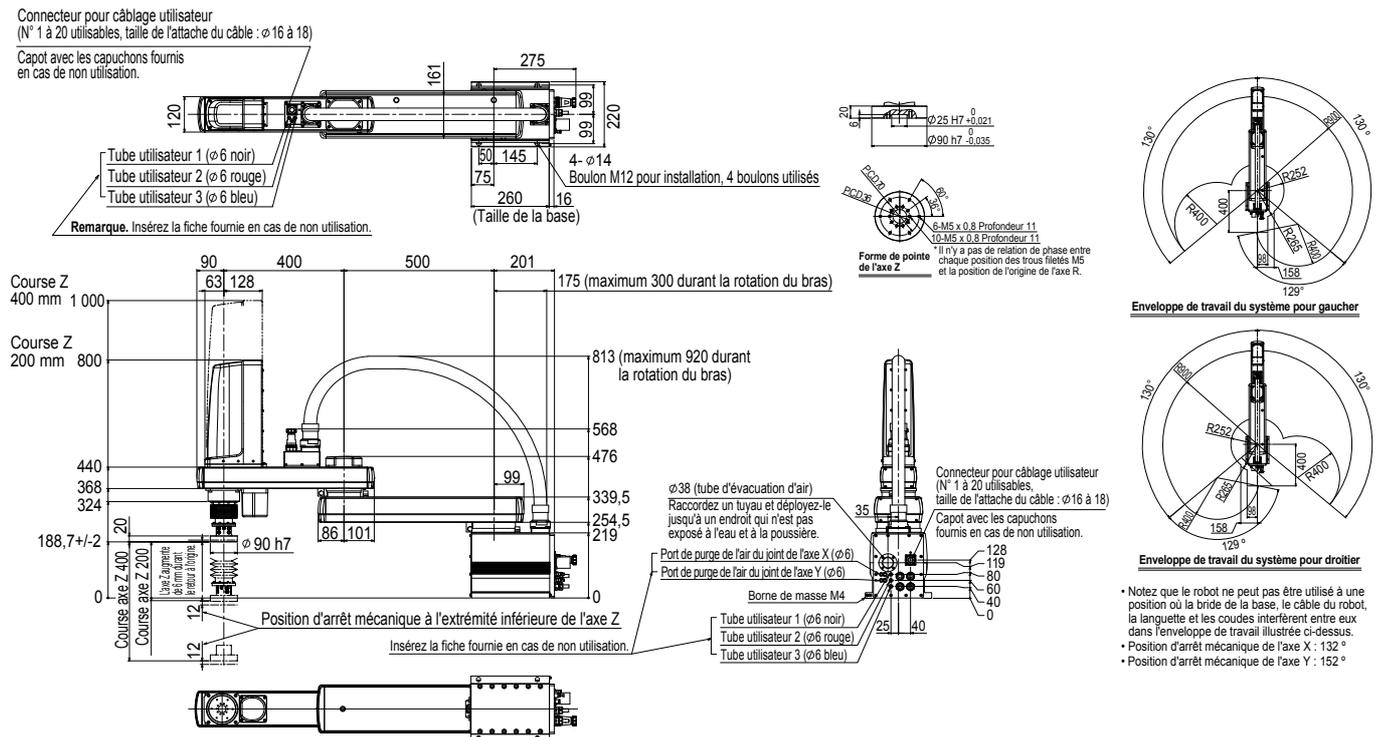
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP900200YRCR3
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP900400YRCR3

Dimensions



R6YXGP1000 SÉRIE XG – TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		1 000			
Charge maximale (kg)		18			
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	600	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Couplage direct			
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		10,6		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,59			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0			
Classe de protection ⁴		Équivalent à IP65 (IEC 60529)			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 56, axe Z 400 mm : 58			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

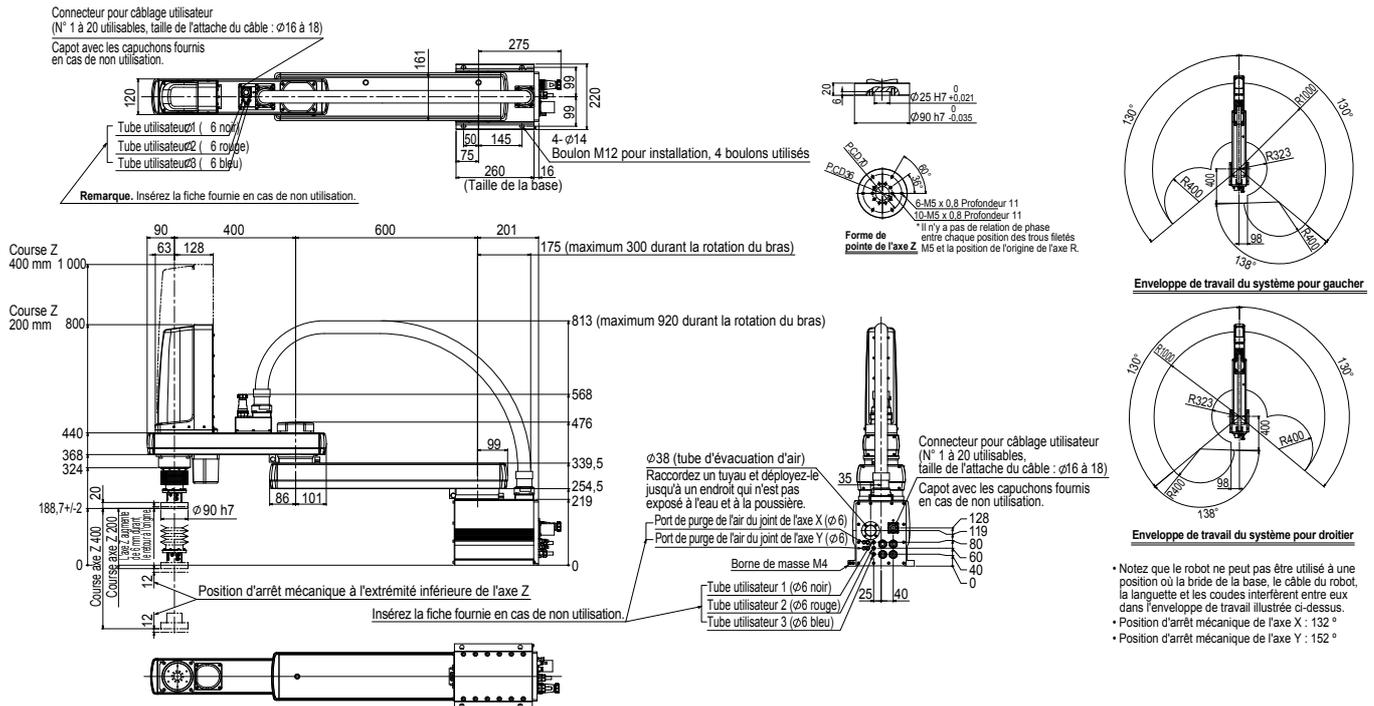
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP1000200YRCR3
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 18 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP1000400YRCR3

Dimensions



R6YXX1200 SÉRIE X

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		1 200			
Charge maximale (kg)		50			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		±0,05		±0,02	±0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	600	600	400	---
	Plage de rotation (°)	±125	±150	---	±360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Engrenage planétaire	Engrenage planétaire	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct	Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		900	800	600	400
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		7,4		0,75	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,91			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		2,45			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		124			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

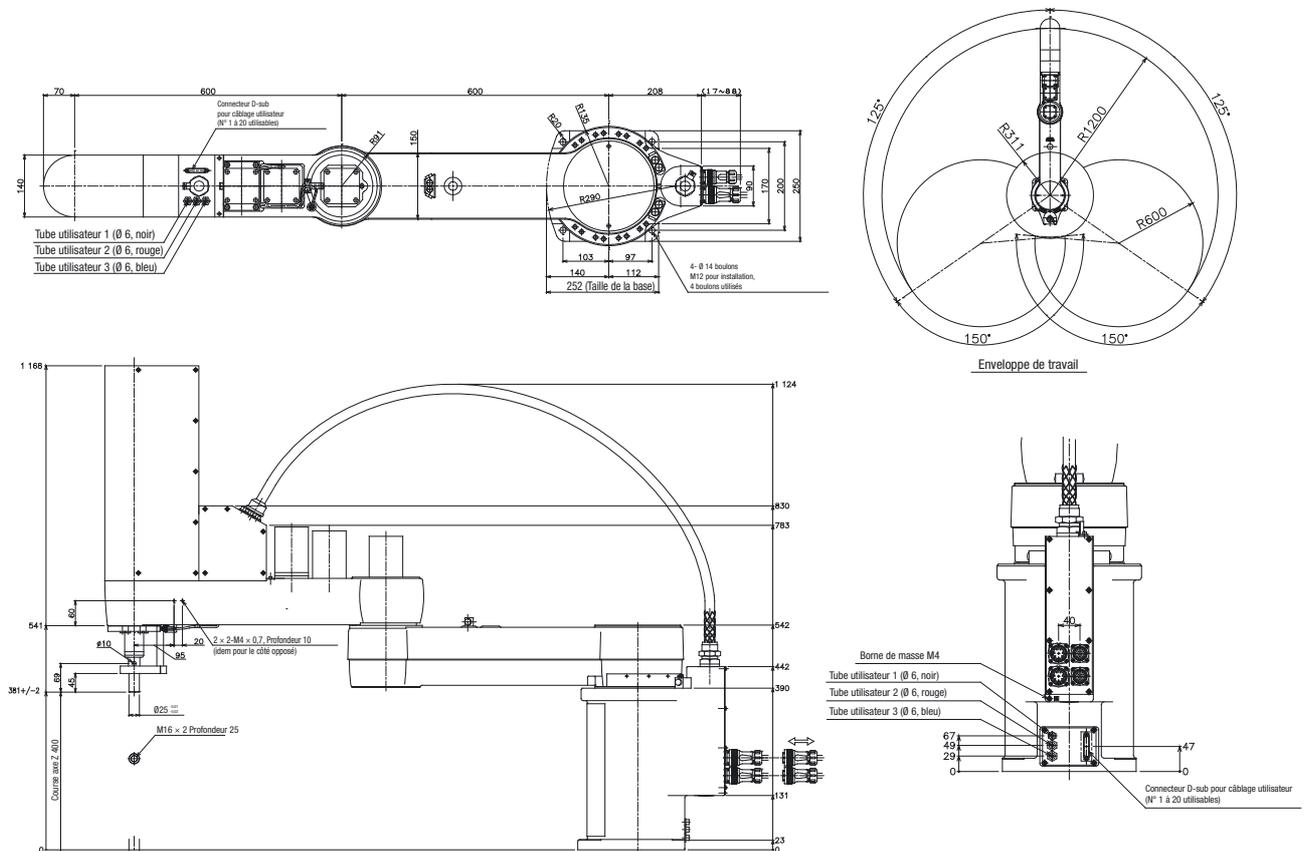
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 200 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 50 kg.	R6YXX1200400YRCR2

Dimensions



R6YXC180 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	180			
Charge maximale (kg)	1			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	109	100	----
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-140	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	3,3		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg ² (s)	0,42			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,1 x 8			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus) ^{*4}	6,5			
Poids du câble du robot	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Degré de propreté	CLASSE 10 (base 0,1 micron)			
Air d'admission (N l/min)	30			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)

*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.

*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

*4 Le poids total du robot est la somme du poids du corps du robot et le poids du câble.

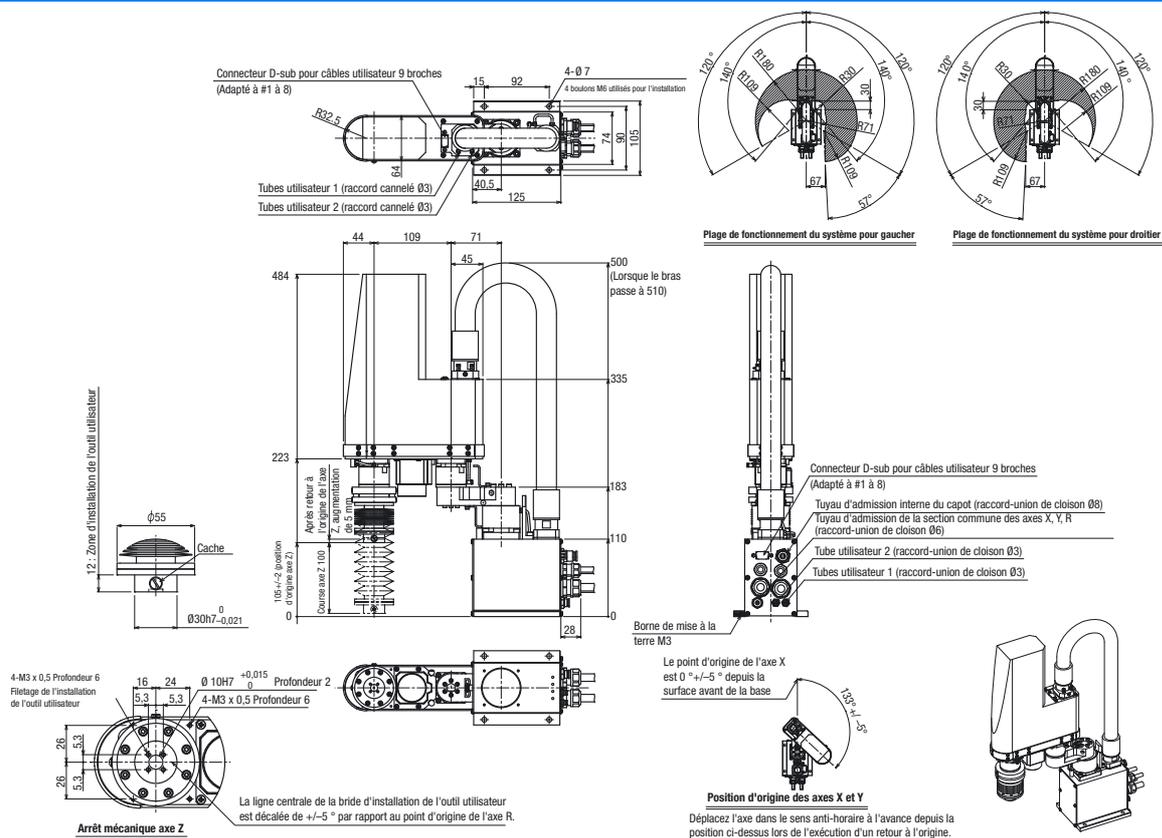
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 180 mm, course verticale : 100 mm, charge max. : 1 kg, classe de protection : C10	R6YXC180100YRCR0

Dimensions



R6YXC220 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	220			
Charge maximale (kg)	1			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01			
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	109	100	----
	Plaque de rotation (°)	+/-120	+/-140	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	3,4		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg ² (s)	0,45			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,1 x 8			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus) ^{*4}	6,5			
Poids du câble du robot	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Degré de propreté	CLASSE 10 (base 0,1 micron)			
Air d'admission (N l/min)	30			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Le poids total du robot est la somme du poids du corps du robot et le poids du câble.

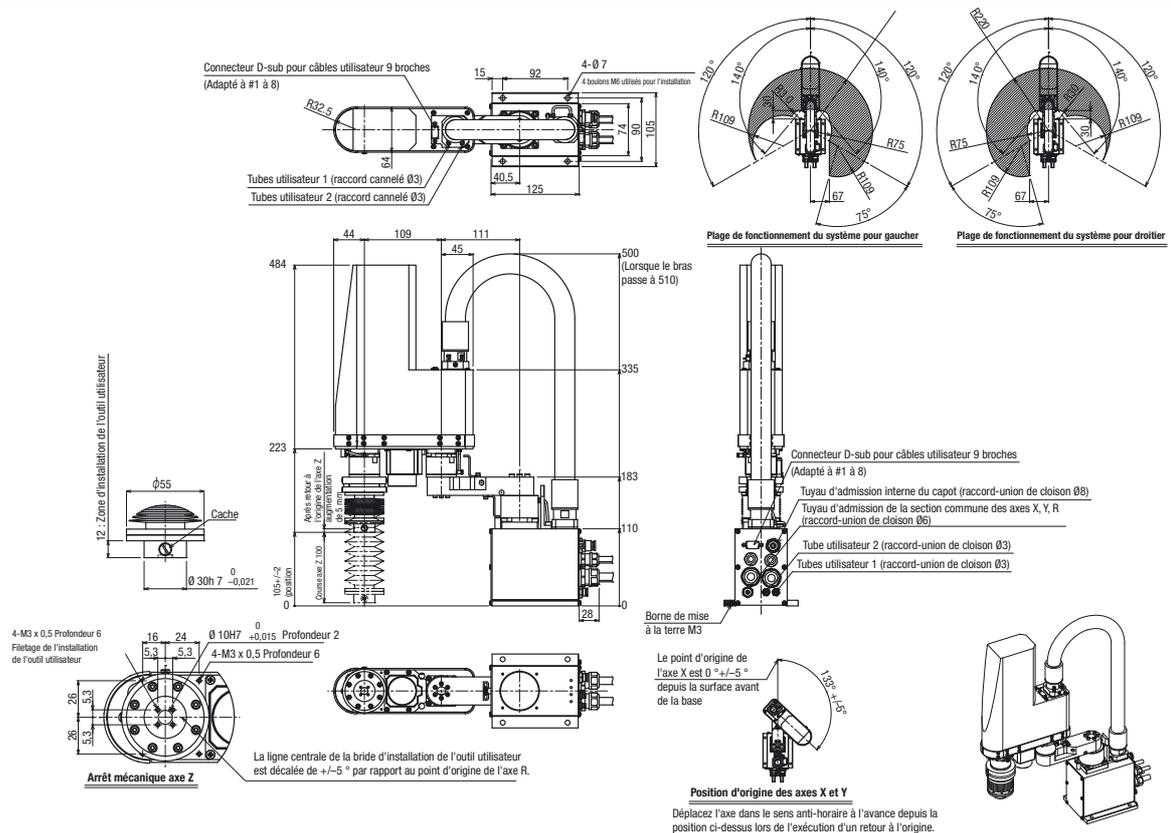
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 220 mm, course verticale : 100 mm, charge max. : 1 kg, classe de protection : C10	R6YXC220100YRCR0

Dimensions



R6YXC500 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	500			
Charge maximale (kg)	10			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-142	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	400	200	200	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	4,9		1,7	876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,53			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,12			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg)	31			
Degré de propreté	CLASSE 10 ⁻⁴			
Air d'admission (N l/min)	60 ⁵			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
- *5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

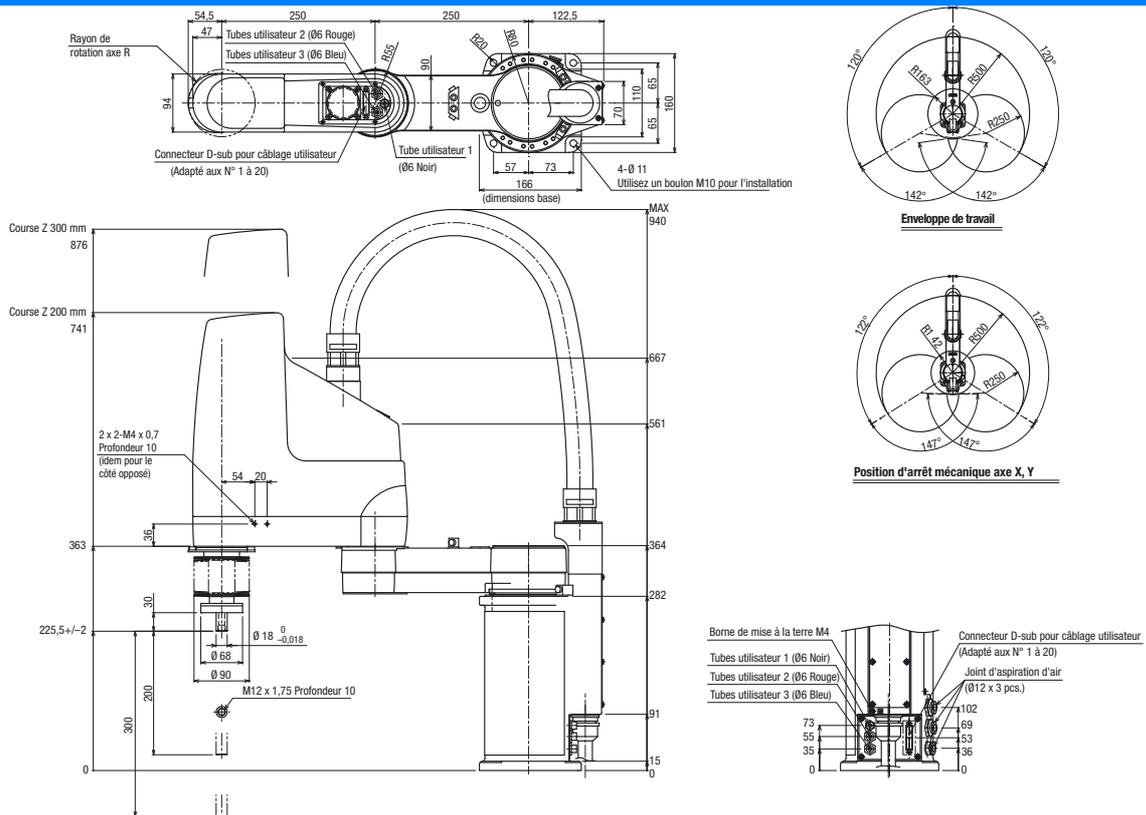
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg, classe de protection : C10	R6YXC500200YRCR2
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg, classe de protection : C10	R6YXC500300YRCR2

Dimensions



R6YXC600 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	600			
Charge maximale (kg)	10			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	350	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-145	+/-360
Sortie servomoteur c.a. (W)	400	200	200	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	5,6		1,7	876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)	0,56			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)	0,12			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg)	33			
Degré de propreté	CLASSE 10 ⁻⁴			
Air d'admission (N l/min)	60 ^{*5}			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
- *5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

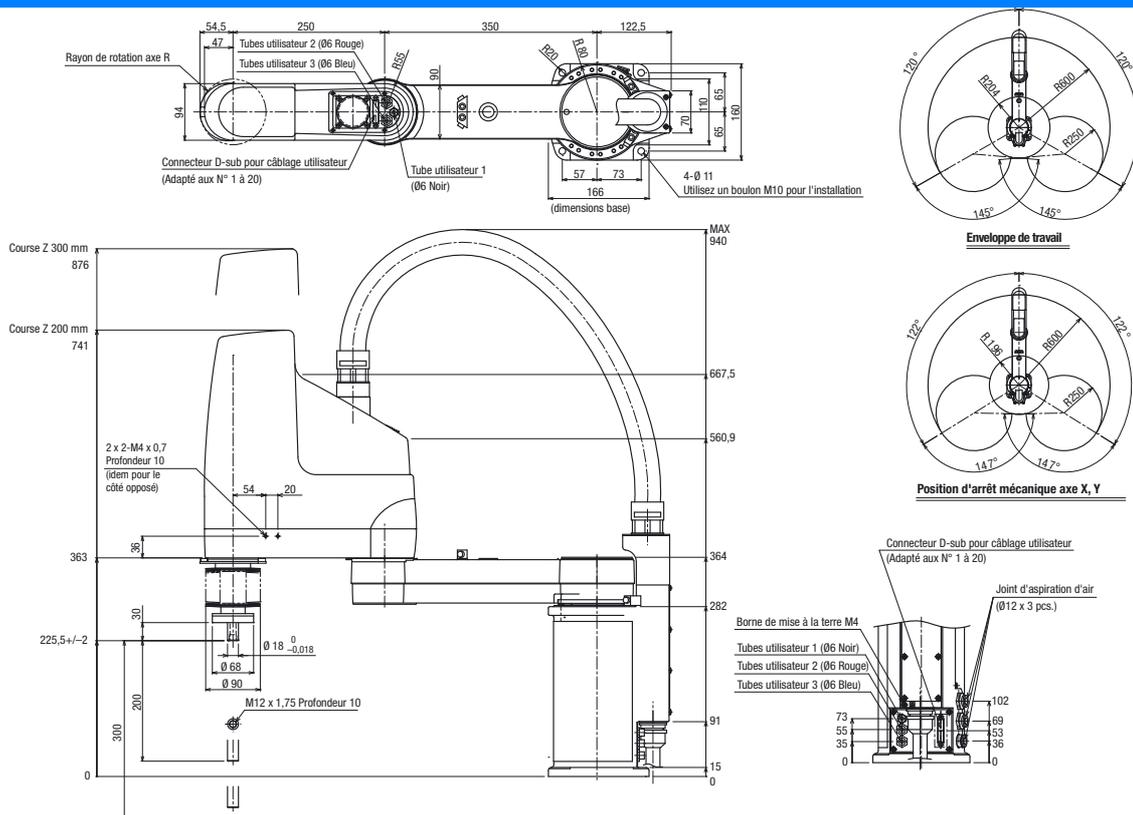
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg, classe de protection : C10	R6YXC600200YRCR2
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg, classe de protection : C10	R6YXC600300YRCR2

Dimensions



R6YXC700 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	700			
Charge maximale (kg)	20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	350	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-145	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	6,7		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg)	57			
Degré de propreté	CLASSE 10 ⁻⁴			
Air d'admission (N l/min)	60 ⁵			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération,
- *4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
- *5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

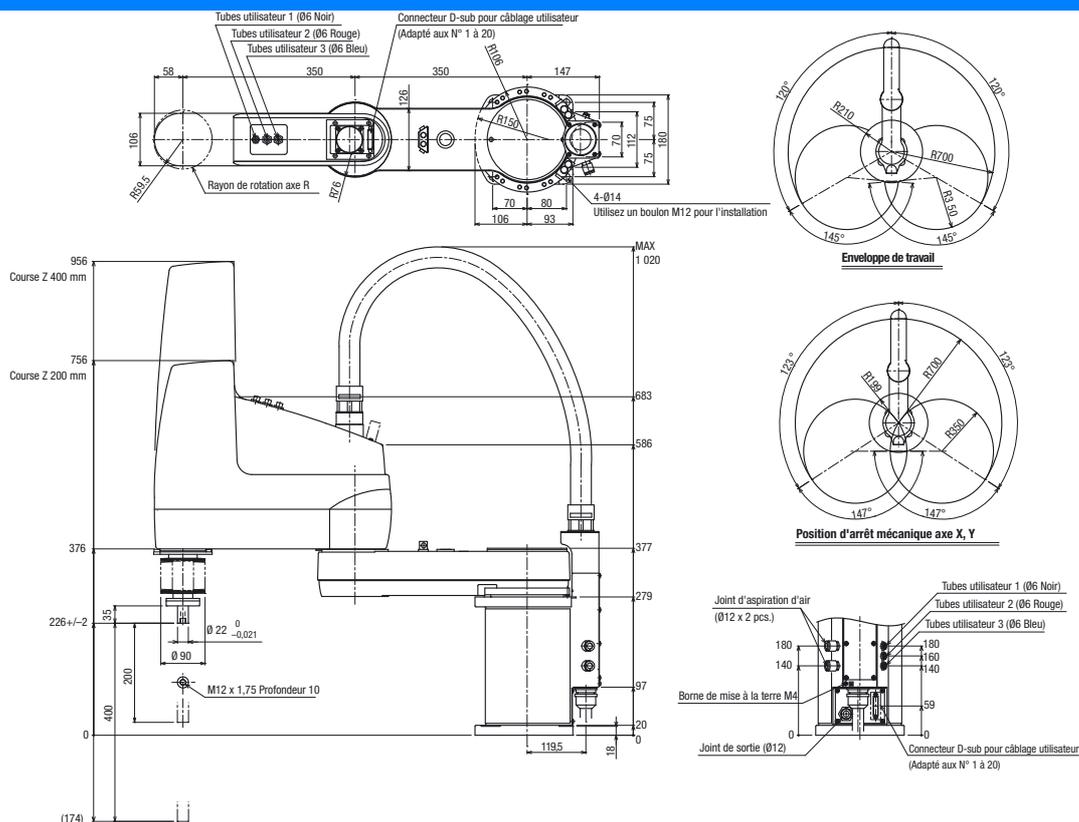
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC700200YRCR2
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC700400YRCR2

Dimensions



R6YXC800 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	800			
Charge maximale (kg)	20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	450	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-145	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	7,3		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg)	58			
Degré de propreté	CLASSE 10 ⁴			
Air d'admission (N l/min)	60 ⁵			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
- *5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

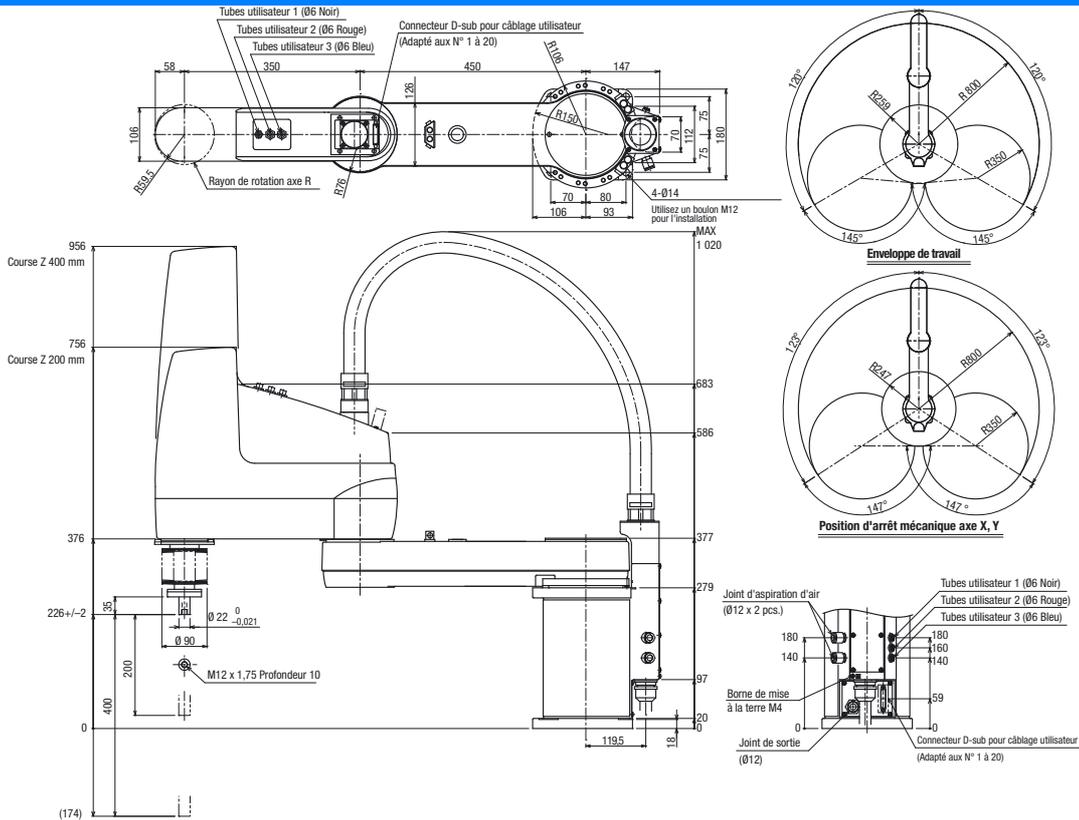
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC800200YRCR2
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC800400YRCR2

Dimensions



R6YXC1000Å@ TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	1 000			
Charge maximale (kg)	20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	550	450	200
	Plage de rotation (°)	+/-120	+/-145	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	8		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,6			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg)	59			
Degré de propreté	CLASSE 10 ⁻⁴			
Air d'admission (N l/min)	60 ⁵			

- *1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante constante. (Axes X, Y)
- *2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
- *3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
- *4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
- *5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

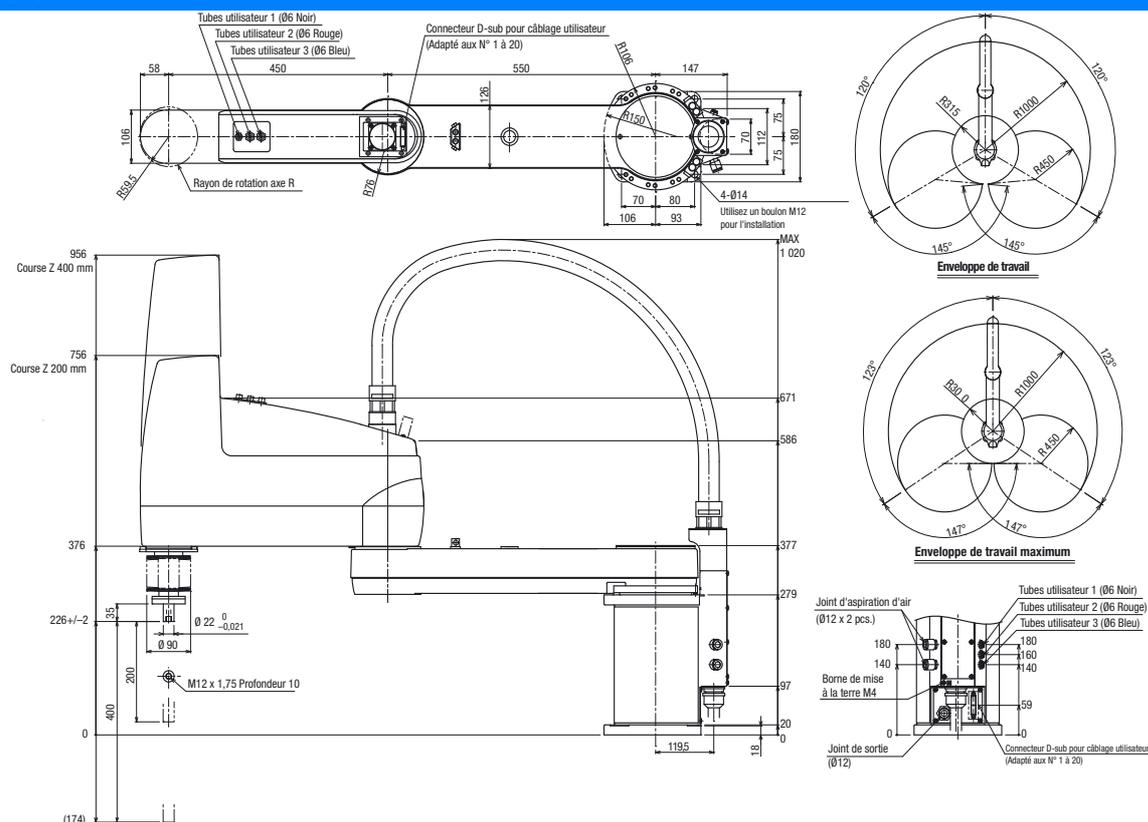
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC1000200YRCR2
Portée SCARA : 1 000 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC1000400YRCR2

Dimensions



Robots SCARA

Références de commande

Série XG - Type standard

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot			
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable	
						Bride d'outil	Arbre ouvert					
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRCR0	Non disponible	Non disponible	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible	
									3,5	R6YACCX003T1	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005T1	Non disponible	
									10,0	R6YACCX010T1	Non disponible	
		150	50	1	R6YXG15050YRCR0	Non disponible	Non disponible	Non disponible	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible
										3,5	R6YACCX003T1	Non disponible
										5,0	R6YACCX005T1	Non disponible
										10,0	R6YACCX010T1	Non disponible
		180	50	1	R6YXG18050YRCR0	Non disponible	Non disponible	Non disponible	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible
										3,5	R6YACCX003T1	Non disponible
										5,0	R6YACCX005T1	Non disponible
										10,0	R6YACCX010T1	Non disponible
	220	100	1	R6YXG220100YRCR0	Non disponible	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003T2	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005T2	Non disponible	
									10,0	R6YACCX010T2	Non disponible	
									XGL	250	150	5
	5,0	R6YACCX005XGX	●									
	10,0	R6YACCX010XGX	●									
	350	150	5	R6YXGL350150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5		R6YACCX003XGX	●	
								5,0		R6YACCX005XGX	●	
10,0								R6YACCX010XGX		●		
400	150	5	R6YXGL400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX		●		
							5,0	R6YACCX005XGX		●		
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
500	150	5	R6YXGL500150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX	●			
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
600	150	5	R6YXGL600150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX	●			
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
XG	500	200	10	R6YXG500200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		300	10	R6YXG500300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	600	200	10	R6YXG600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		300	10	R6YXG600300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	400	20	R6YXGH600400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●			
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
XG	700	200	20	R6YXG700200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		400	20	R6YXG700400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	800	200	20	R6YXG800200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		400	20	R6YXG800400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot		
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable
						Bride d'outil	Arbre ouvert				
R6Y	XG	900	200	20	R6YXG900200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG900400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
		1 000	200	20	R6YXG1000200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
		400	20	R6YXG1000400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
								5,0	R6YACCX005XGX	●	
								10,0	R6YACCX010XGX	●	

Série XG - Type à montage mural

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot		
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable
						Bride d'outil	Arbre ouvert				
R6Y	XGSW	300	150	5	R6YXGSW300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		400	150	5	R6YXGSW400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		500	200	10	R6YXGSW500200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			300	10	R6YXGSW500300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		600	200	10	R6YXGSW600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			300	10	R6YXGSW600300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		700	200	20	R6YXGSW700200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSW700400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		800	200	20	R6YXGSW800200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSW800400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		900	200	20	R6YXGSW900200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSW900400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
		1 000	200	20	R6YXGSW1000200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSW1000400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACCX005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACCX010XGS	Non disponible

Série XG - Type inverse à montage mural

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot		
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable
						Bride d'outil	Arbre ouvert				
R6Y	XGSU	300	150	5	R6YXGSU300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		400	150	5	R6YXGSU400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Non disponible	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		500	200	10	R6YXGSU500200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
			300	10	R6YXGSU500300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		600	200	10	R6YXGSU600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
			300	10	R6YXGSU600300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		700	200	20	R6YXGSU700200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSU700400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		800	200	20	R6YXGSU800200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSU800400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
		900	200	20	R6YXGSU900200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
			400	20	R6YXGSU900400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible
									5,0	R6YACC005XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
									10,0	R6YACC010XGS	Non disponible
1 000	200	20	R6YXGSU1000200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible		
							5,0	R6YACC005XGS	Non disponible		
	400	20	R6YXGSU1000400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACC003XGS	Non disponible		
							5,0	R6YACC005XGS	Non disponible		
							10,0	R6YACC010XGS	Non disponible		
							10,0	R6YACC010XGS	Non disponible		

Série XG - Type Salle blanche

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot			
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable	
						Bride d'outil	Arbre ouvert					
R6Y	XGLC	250	150	4	R6YXGLC250150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACC003XGCXGP	Non disponible	
									5,0	R6YACC005XGCXGP	Non disponible	
									10,0	R6YACC010XGCXGP	Non disponible	
		350	150	4	R6YXGLC350150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACC003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACC005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACC010XGCXGP	Non disponible
		400	150	4	R6YXGLC400150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACC003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACC005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACC010XGCXGP	Non disponible
		500	150	4	R6YXGLC500150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACC003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACC005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACC010XGCXGP	Non disponible
		600	150	4	R6YXGLC600150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACC003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACC005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACC010XGCXGP	Non disponible

Série XG - Type étanche aux poussières et à l'humidité

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Robot			RGU	Câble du robot			
					Code article du robot	Accessoires			Longueur (m)	Code article	Détachable	
						Bride d'outil	Arbre ouvert					
R6Y	XGLP	250	150	4	R6YXGLP250150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible	
		350	150	4	R6YXGLP350150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible
		400	150	4	R6YXGLP400150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible
		500	150	4	R6YXGLP500150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible
		600	150	4	R6YXGLP600150YRCR0	R6YACXGLF	Non disponible	Non disponible	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible
	XGP	500	200	8	R6YXGP500200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible	
			300	8	R6YXGP500300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible	
			600	200	8	R6YXGP600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
		300	8	R6YXGP600300YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
		XGHP	600	200	18	R6YXGHP600200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible
10,0										R6YACCX010XGCXGP	Non disponible	
400			18	R6YXGHP600400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible		
XGP			700	200	18	R6YXGP700200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible
	5,0									R6YACCX005XGCXGP	Non disponible	
	400			18	R6YXGP700400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible	
		5,0							R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
	800	200		18	R6YXGP800200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible	
	400	18	R6YXGP800400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible			
	900	200	18	R6YXGP900200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
		400	18	R6YXGP900400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
1 000		200	18	R6YXGP1000200YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible		
400	18	R6YXGP1000400YRCR3	Non disponible	Non disponible	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Non disponible				
						5,0	R6YACCX005XGCXGP	Non disponible				
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Non disponible		

Série X - Charge élevée

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code article du robot	RGU	Câble du robot		
							Longueur (m)	Code article	Détachable
R6Y	XX	1200	400	50	R6YXX1200400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

Série XC - Type Salle blanche

R6Y	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code article du robot	RGU	Câble du robot		
							Longueur (m)	Code article	Détachable
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRCR0	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		220	100	1	R6YXC220100YRCR0	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		500	200	10	R6YXC500200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXC500300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		600	200	10	R6YXC600200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXC600300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		700	200	20	R6YXC700200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXC700400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		800	200	20	R6YXC800200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
400	20		R6YXC800400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible		
1 000	200	20	R6YXC1000200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible		
	400	20	R6YXC1000400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible		

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUÉES SONT EN MILLIMÈTRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.