

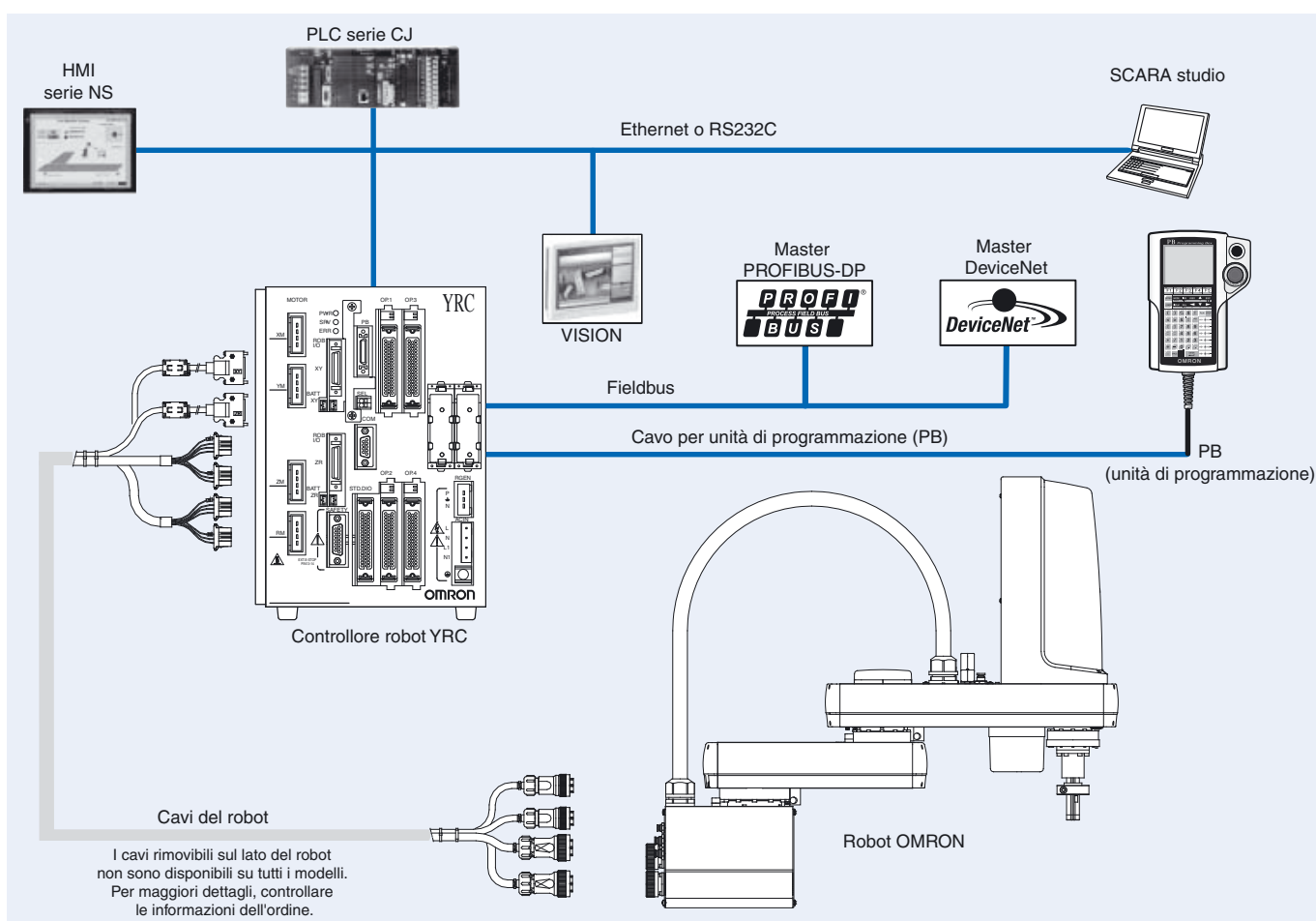
# Robot SCARA

## Robot SCARA per applicazioni industriali

- Maggiore affidabilità (assenza di cinghie nella serie XG, assenza di parti elettroniche in movimento).
- Precisione e velocità maggiori.
- Manutenzione minima.
- Maggiore semplicità di utilizzo.
- Maggiore rigidità.
- Design molto compatto.



## Configurazione del sistema



# Controllore robot YRC

## Caratteristiche

Caratteristiche		Descrizione		
YRC		Controllore robot YRC		
Caratteristiche di base	Numero di assi controllabili	4 assi max. (controllo simultaneo: 4 assi)		
	Robot controllabili	Robot SCARA		
	Assorbimento massimo	2.500 VA		
	Potenza del motore collegato	1.600 W		
	Dimensioni (L x A x P)	180 x 250 x 235 mm		
	Peso	6,5 kg		
Alimentazione di ingresso	Alimentazione di controllo	Monofase 200... 230 Vc.a. +/-10% massimo (50/60 Hz)		
	Alimentazione dei motori	Monofase 200... 230 Vc.a. +/-10% massimo (50/60 Hz)		
Controllo assi	Metodo di azionamento	Servo software completamente digitale c.a.		
	Metodo di rilevamento della posizione	Resolver multigiro con funzione di backup dei dati, encoder magnetico lineare		
	Metodo di funzionamento	PTP (Point to point), Interpolazione lineare, Interpolazione circolare, ARCH		
	Sistema di coordinate	Coordinate di giunto, coordinate cartesiane		
	Unità di misura della posizione	Impulsi, millimetri, gradi		
	Impostazione velocità	1... 100% (in unità di 1%. Tuttavia, durante il funzionamento ad asse singolo la velocità è espressa in unità di 0,01% tramite istruzione DRIVE)		
	Impostazione accelerazione	1. Impostazione automatica dell'accelerazione in base al tipo di modello di robot e al parametro della massa finale 2. Impostazione basata sul parametro di accelerazione e decelerazione (impostazione per unità di 1%)		
	Risoluzione	16.384 impulsi/giro, 1 micron		
Metodo di ricerca dell'origine	Incrementale, assoluto, semiassoluto			
Programma	Linguaggio di programmazione	PSEUDO-BASIC (conforme al linguaggio JIS B8439 SLIM)		
	Multitasking	8 task max.		
	Programmazione sequenza	1 programma		
	Metodo di inserimento delle coordinate dei punti	Inserimento manuale dei dati (inserimento valore coordinate), teaching diretto, riproduzione teaching		
Memoria	Capacità di memoria	364 kB (capacità totale di programma e punti) (la capacità di programma, disponibile durante l'utilizzo del massimo numero di punti, è 84 kB)		
	Programmi	100 programmi (max.) 9,999: numero massimo di righe per programma 98 KB: capacità massima per programma		
	Punti	10.000 punti: massimo numero di punti		
	Batteria di backup della memoria	Batteria al litio metallico (durata di vita di 4 anni a una temperatura 0... 40°C)		
	Memoria flash interna	512 kB (solo TUTTI i dati)		
Ingresso/uscita esterni	STD.DIO	Ingresso I/O	Ingresso per uso generico a 16 punti, ingresso dedicato a 10 punti (specifiche NPN/PNP selezionabili)	
		Uscita I/O	Uscita per uso generico a 8 punti, uscita dedicata a 11 punti	
	SICUREZZA		Ingresso arresto di emergenza (contatto relè), ingresso modalità di assistenza (la specifica NPN/PNP è impostata in base al parametro STD.DIO)	
	Uscita freno		Contatto relè	
	Ingresso sensore origine		Collegabile al sensore di contatto normalmente chiuso a 24 Vc.c.	
	Comunicazioni esterne		RS232C: 1CH D-SUB9 (femmina) RS422: 1CH (PB dedicato)	
	Opzioni	Opzioni	Slot	4
			Tipo	Ingressi/uscite opzionali (NPN/PNP): Ingresso per uso generico a 24 punti/Uscita per uso generico a 16 punti CC-Link: ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti, ingresso per uso generico a 96 punti, uscita per uso generico a 96 punti (4 nodi occupati) DeviceNet: ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti, ingresso per uso generico a 96 punti, uscita per uso generico a 96 punti Profibus: ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti, ingresso per uso generico a 96 punti, uscita per uso generico a 96 punti Ethernet: IEEE802.3 10 Mbps (10BASE-T) IVY: ingresso telecamera (2ch), ingresso trigger telecamera, ingresso collegamento PC Tracking: ingresso fase AB, ingresso trigger sistema di illuminazione, ingresso/uscita alimentazione sistema di illuminazione Controllo sistema di illuminazione: ingresso trigger sistema di illuminazione, ingresso/uscita alimentazione sistema di illuminazione
		Unità di programmazione (PB)		PB (con selettore di attivazione)
		Software di supporto per PC		SCARA STUDIO
		Caratteristiche generali	Temperatura di funzionamento	
Temperatura di stoccaggio			-10... 65°C	
Umidità relativa			35... 85% (senza formazione di condensa)	
Batteria di backup assoluta			Batteria al litio metallico 3,6 V 5.400 mA (2.700 mA x 2)	
Periodo di backup dei dati assoluti			1 anno (in assenza di corrente inserita)	
Immunità ai disturbi			IEC61000-4-4 Livello 3	
Grado di protezione		IP10		

## YRC - Modulo di ingresso/uscita opzionale (PNP/NPN)

Caratteristiche	Descrizione
R6YACMD241 (NPN) R6YACMD242 (PNP)	Modulo di ingresso/uscita opzionale*1
Ingressi/uscite opzionali (NPN/PNP)	24 ingressi per uso generico, 16 uscite per uso generico

\*1 Aggiungere un connettore I/O (YKIOCONNECTOR) per ogni unità I/O opzionale.

## Modulo slave YRC-DeviceNet

Caratteristiche	Descrizione	
R6YACDRT01	Modulo slave DeviceNet	
Controllori applicabili	YRC	
Caratteristiche DeviceNet applicabili	Volume 1 Release 2.0/Volume 2 Release 2.0	
Nome profilo del dispositivo	Dispositivo generico (numero di dispositivo 0)	
Numero di CH occupati*1	Normale: ingresso/uscita da 24 canali ciascuno, Compatto: ingresso/uscita da 2 canali ciascuno	
Impostazione ID MAC	0... 63	
Impostazione della velocità di trasmissione	500 kbps, 250 kbps, 125 kbps (impostato utilizzando il selettore DIP switch sulla scheda)	
DeviceNet I/O*2	Normale	Ingresso per uso generico a 96 punti, uscita per uso generico a 96 punti, ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti
	Compatto	Ingresso per uso generico a 16 punti, uscita per uso generico a 16 punti, ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti
I/O esterni paralleli	È possibile controllare il modulo master e fino a quattro porte, indipendentemente dalla programmazione del robot, utilizzando la funzione di pseudoserializzazione	
Lunghezza della rete	Lunghezza complessiva*3	100 m/500 kbps, 250 m/250 kbps, 500 m/125 kbps
	Lunghezza diramazione/ Lunghezza diramazione complessiva	6 m max./39 m max., 6 m max./78 m max., 6 m max./156 m max.
LED di monitoraggio	MS (stato del modulo), NS (stato della rete)	

\*1 Utilizzare i parametri del robot per selezionare Normale o Compatto.

\*2 Gli I/O del controllore vengono aggiornati ogni 10 ms.

\*3 Questi valori vengono applicati quando si utilizza un cavo spesso. La distanza è minore se si utilizza un cavo sottile o se si utilizzano insieme un cavo spesso e uno sottile.

## Modulo slave YRC-Profibus

Caratteristiche	Descrizione
R6YACPRT01	Modulo slave Profibus
Controllori applicabili	YRC
Profilo di comunicazione	Slave Profibus-DP
Numero di nodi occupati	1 nodo
Impostazione dell'indirizzo di stazione	1... 99 (impostato utilizzando il selettore rotativo sulla scheda)
Impostazione della velocità di comunicazione	9,6 kbps, 19,2 kbps, 93,75 kbps, 187,5 kbps, 500 kbps, 1,5 Mbps, 3 Mbps, 6 Mbps, 12 Mbps (identificazione automatica)
I/O Profibus*1	Ingresso per uso generico a 96 punti, uscita per uso generico a 96 punti, ingresso dedicato a 16 punti, uscita dedicata a 16 punti
I/O esterni paralleli	È possibile controllare il modulo master e fino a quattro porte, indipendentemente dalla programmazione del robot, utilizzando la funzione di pseudoserializzazione
Lunghezza complessiva	100 m/3 M-6 M-12 Mbps, 200 m/1,5 Mbps, 400 m/500 kbps, 1.000 m/187,5 kbps, 1.200 m/9,6 k-19,2 k-93,75 kbps
LED di monitoraggio	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

\*1 L'intervallo di aggiornamento di I/O più breve del controllore è 10 ms, tuttavia, il tempo di aggiornamento di I/O effettivo varia in base al tempo di aggiornamento con la stazione master.

## Modulo YRC-Ethernet

Caratteristiche	Descrizione
R6YACETN01	Modulo Ethernet
Controllori applicabili	YRC
Specifica di rete	Come indicato per Ethernet (IEEE802.3)
Specifica del connettore	Connettore RJ-45 (connettore modulare a 8 poli) a 1 porta
Velocità di trasmissione	10 Mbps (10BASE-T)
Modalità di comunicazione	Half Duplex (Half-duplex)
Protocollo di rete	Livello applicazione: TELNET/Livello di trasporto: TCP/IP Livello di rete: IP, ICMP, ARP/Livello Data link:CSMA/CD Livello fisico: 10BASE-T
Numero di ingressi log simultanei	1
Impostazione dell'indirizzo IP, ecc.	Impostato da PB
LED di monitoraggio	Run, Collision, Link, Transmit, Receive

**Modulo YRC-EtherNet/IP**

Caratteristiche	Descrizione
R6YACEIP01	Modulo EtherNet/IP
Controllori applicabili	YRC versione 1.64M o successiva
Caratteristiche di rete	Conforme a Ethernet (IEEE 802.3)
Caratteristiche EtherNet/IP applicabili	Volume 1: Common Industrial Protocol (CIPTM) 3.8 / Volume 2: EtherNet/IP Adaption Edition 1.9
Tipo di dispositivo	Dispositivo generico (numero di dispositivo 43)
Dimensione dati	48 byte per ogni ingresso/uscita
Velocità di trasmissione	10 Mbps/100 Mbps
Caratteristiche connettore	Connettore RJ-45 (connettore modulare a 8 poli) a 1 porta
Ingresso esterno parallelo	Indipendentemente dalla programmazione del robot è possibile controllare il modulo master e fino a quattro porte, utilizzando la funzione di sincronizzazione emulata
Lunghezza max. cavo	100 m
LED di monitoraggio	Attività, stato della rete, collegamento, stato del modulo

**Caratteristiche di base della scheda YRC-VISION**

Caratteristiche	Descrizione	
R6YACVI01	Scheda VISION	
Caratteristiche di base	Controllore applicabile	YRC
	Pixel	640 (H) x 480 (V) (300.000 pixel, VGA)
	Tipi di componenti configurabili	40 tipi di componenti
	Telecamere collegabili	2 moduli max.*1
	Tipi di telecamere	Telecamera analogica compatibile a doppia velocità
	Memoria	Scheda miniSD da 128 MB SDRAM, 256 MB
	I/F esterno	Ethernet (100BASE-TX)
Metodo di ricerca	Ricerca contorni (Correlative edge filter, Sobel filter)	
Ingresso immagine	Condizione di attivazione	Trigger S/W, trigger H/W, sincronizzazione interna telecamera
	Ingresso trigger esterno	2 punti
Funzioni	Funzione di ricerca	Offset posizione, registro automatico dati dei punti
Funzioni di supporto configurazione		Calibrazione, funzione di memorizzazione immagini*2 (tutte le immagini/immagine specificata)

\*1 Se si collegano 2 moduli, utilizzare lo stesso modello.

\*2 Richiede un PC con Windows.

**Accessori per scheda YRC-VISION**

Modello	Descrizione
R6YACS1	TELECAMERA CCD
R6YACCV003	Cavo per telecamera da 3,5 m
R6YACCV006	Cavo per telecamera da 6 m
R6YACCV009	Cavo per telecamera da 9,5 m (3,5 m + 6 m)
R6YACLE008	Obiettivo da 8 mm
R6YACLE012	Obiettivo da 12 mm
R6YACLE016	Obiettivo da 16 mm
R6YACLE025	Obiettivo da 25 mm
R6YACLR005	Anello di chiusura da 0,5 mm
R6YACLR010	Anello di chiusura da 1,0 mm
R6YACLR020	Anello di chiusura da 2,0 mm
R6YACLR050	Anello di chiusura da 5,0 mm

### Caratteristiche di base della scheda YRC-Tracking

Caratteristiche		Descrizione	
R6YACTR01		Scheda Tracking	
Caratteristiche di base	Controllore applicabile	YRC	
	Sezione di controllo sistema di illuminazione	Numero di moduli di illuminazione collegabili	Fino a 2 moduli
		Sistema di regolazione della luce	Controllo PWM (0... 100%) (ciclo a 60 KHz) Luce stroboscopica (10... 33.000 µs)
		Condizione di attivazione	Trigger S/W, trigger H/W
		Ingresso trigger esterno	2 punti
		Ingresso alimentazione sistema di illuminazione	12 Vc.c. o 24 Vc.c. (Fornita dall'esterno, generalmente a 2 canali)
	Uscita sistema di illuminazione	Con alimentazione da 12 Vc.c.: inferiore a 30 W con 2 canali totali Con alimentazione da 24 Vc.c.: inferiore a 60 W con 2 canali totali	
	Sezione di ingresso a impulsi	Numero di moduli encoder collegabili	Fino a 2 moduli
		Sorgente di alimentazione encoder	5 Vc.c. (inferiore a 500 mA con 2 canali totali) (fornita dal controllore)
		Encoder applicabile	Line driver equivalente a 26LS31/26C31 (conforme a RS422)
		Fasi di ingresso	A, A, B, B, Z, Z
		Massima risposta in frequenza	2 MHz
		Contatore/Moltiplicazione incremento	0... 65535/Doppia, quadrupla
		Altro	Fornito con la funzione di rilevamento di interruzione corrente

**Nota:** La scheda tracking è necessaria quando si utilizza la funzione tracking.

### Accessori per scheda YRC-Tracking

Modello	Descrizione
R6YACCR005	Cavo encoder per tracking da 10 m

### Caratteristiche di base della scheda di controllo YRC-Lighting

Caratteristiche		Descrizione
R6YACLI01		Scheda di controllo del sistema di illuminazione
Caratteristiche di base	Controllore applicabile	YRC
	Numero moduli del sistema di illuminazione collegabili	Fino a 2 moduli
	Sistema di regolazione della luce	Controllo PWM (0... 100%) (Ciclo a 60 KHz) Luce stroboscopica (10... 33.000 µs)
	Condizione di attivazione	Trigger S/W, trigger H/W
	Ingresso trigger esterno	2 punti
	Ingresso alimentazione sistema di illuminazione	12 Vc.c. o 24 Vc.c. (fornita dall'esterno, generalmente a 2 canali)
Uscita sistema di illuminazione	Con alimentazione da 12 Vc.c.: inferiore a 30 W con 2 canali totali Con alimentazione da 24 Vc.c.: inferiore a 60 W con 2 canali totali	

### Accessori per PB (unità di programmazione) - YRC

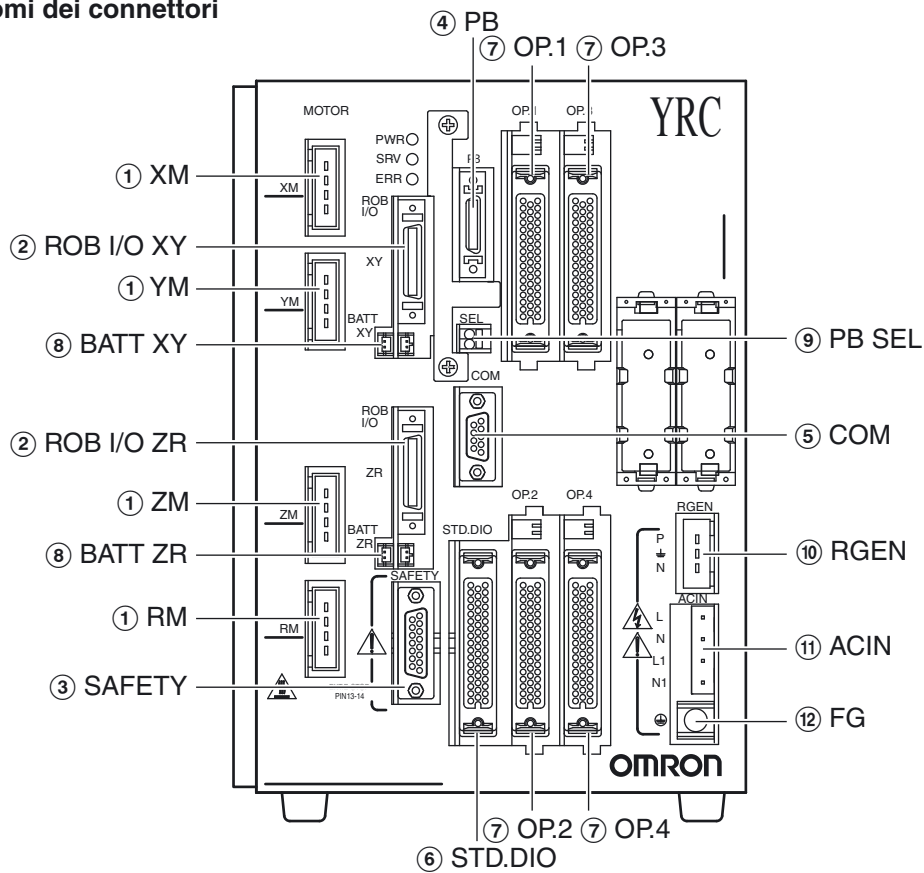
Modello	Descrizione
R6YACPB005E	Cavo per unità di programmazione (PB) da 5 m
R6YACPB012E	Cavo per unità di programmazione (PB) da 12 m

### Accessori per software YRC-SCARA studio

Modello	Descrizione
R6YACSSC1	Software di supporto SCARA Studio
R6YACCC005	Cavo per comunicazioni a 9-9 pin
R6YACUSB005	Cavo di comunicazione USB

Descrizione pannello frontale

Nomi dei connettori

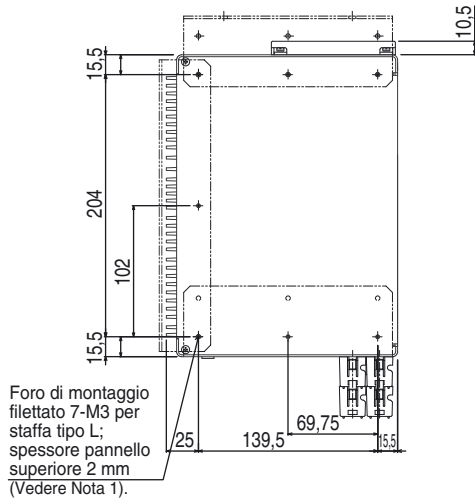


	Nome del connettore	Funzione
①	XM/YM/ZM/RM	Connettori di potenza dei servomotori.
②	ROB I/O [XY/ZR]	Connettori di retroazione del servomotori e per i segnali dei sensori.
③	SICUREZZA	Connettore di ingresso/uscita per funzioni di sicurezza come l'arresto di emergenza.
④	PB	Connettore per PB.
⑤	COM	Connettore di interfaccia RS-232C.
⑥	STD.DIO	Connettore per ingresso/uscita dedicato e ingresso/uscita di uso generico standard.
⑦	OP. 1, 2, 3, 4	Connettori collegati alle schede di I/O di espansione opzionali.
⑧	BATT [XY/ZR]	Connettore batteria per backup assoluto.
⑨	PB SEL	Contatto per selettore PB.
⑩	RGEN [P/⊥/N]	Connettore per unità di rigenerazione.
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Morsettiera per cavo di alimentazione. Per realizzare i collegamenti, utilizzare terminali ad anello.
⑫	FG	Terminale di messa a terra (⊥). Fornire messa a terra di classe D (100 ohm o inferiore).

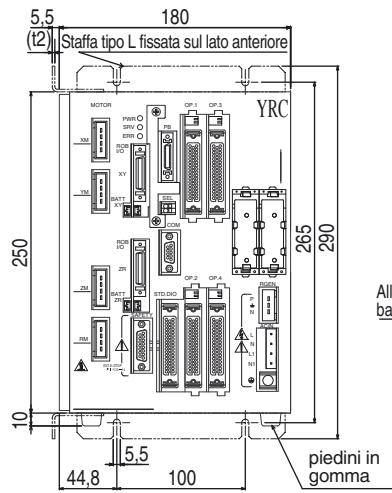
**Dimensioni**

**YRC Standard**

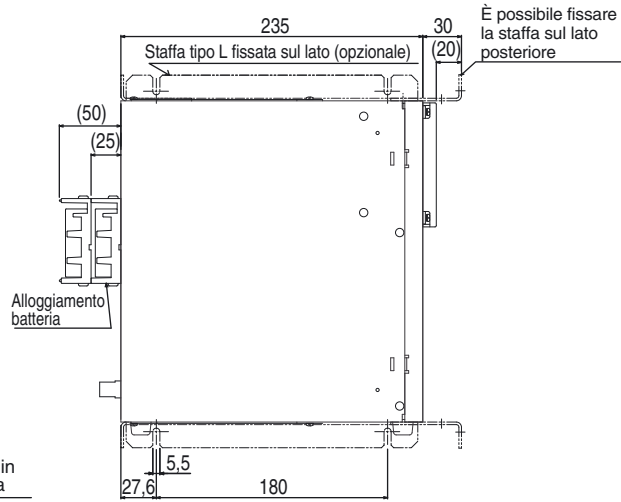
**Vista superiore**



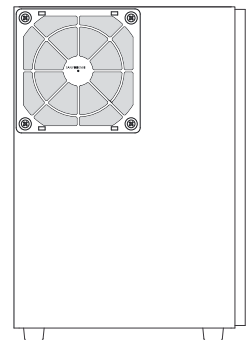
**Vista frontale**



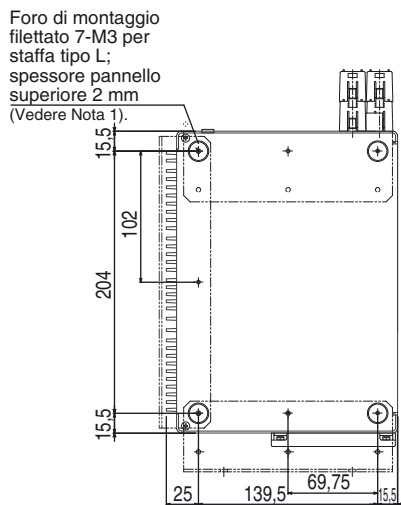
**Vista laterale**



**Vista posteriore**



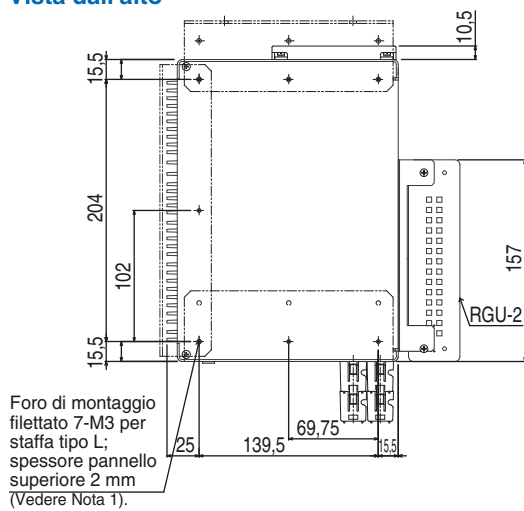
**Vista dal basso**



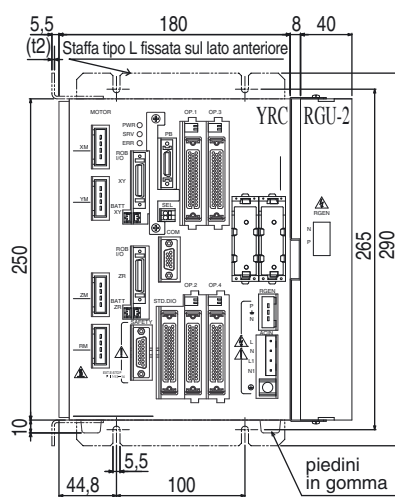
Nota 1: Quando si installa questo controllore utilizzando le staffe tipo L in dotazione, rimuovere i piedini in gomma dalla piastra inferiore.

YRC con opzione RGU2 installata

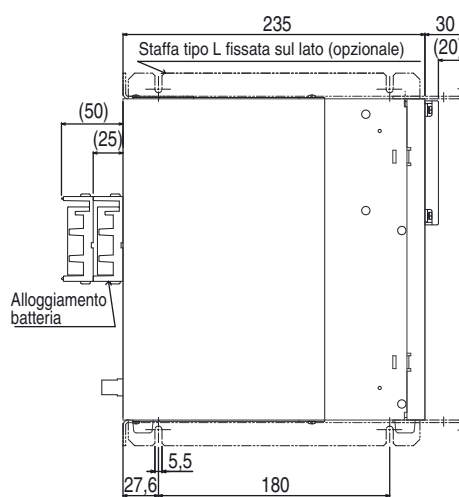
Vista dall'alto



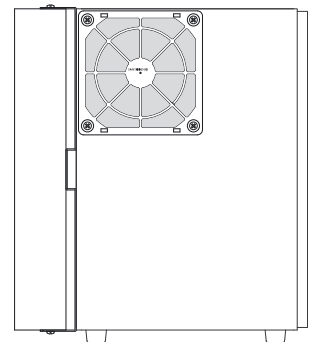
Vista frontale



Vista laterale

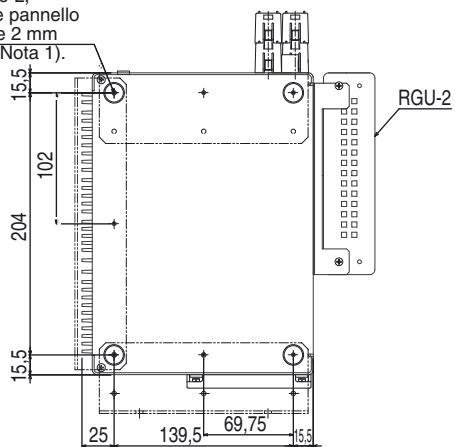


Vista posteriore



Vista dal basso

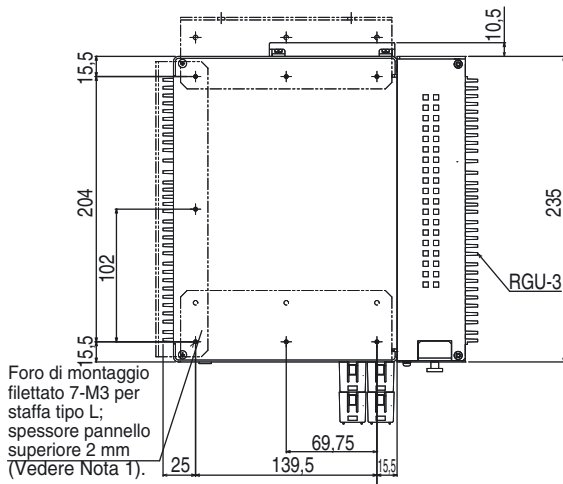
Foro di montaggio filettato 7-M3 per staffa tipo L; spessore pannello superiore 2 mm (Vedere Nota 1).



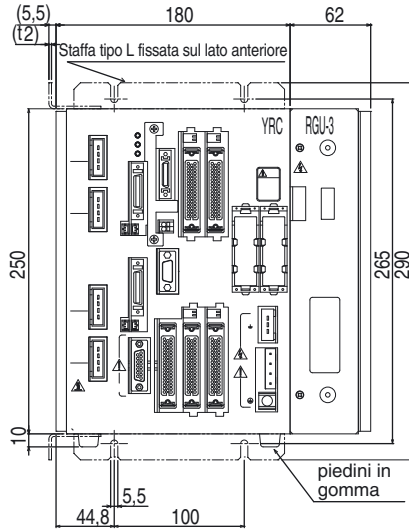


YRC con opzione RGU3 installata

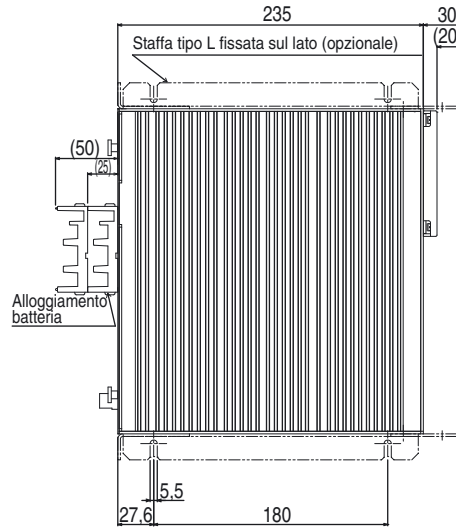
Vista dall'alto



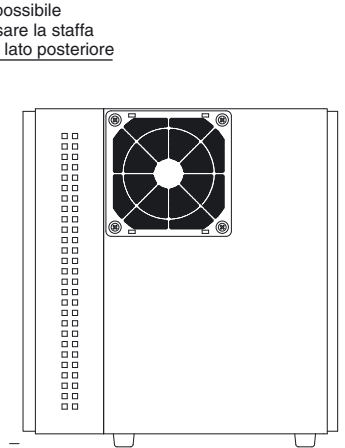
Vista frontale



Vista laterale

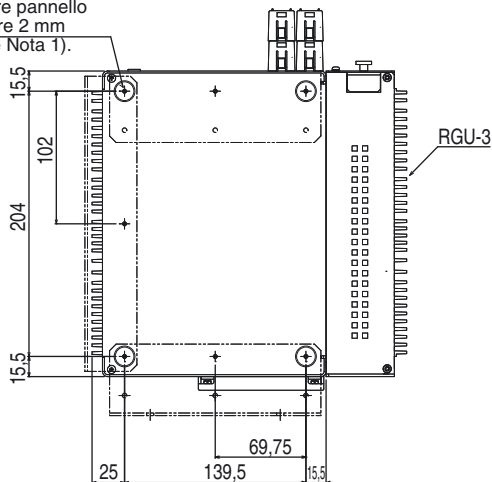


Vista posteriore



Vista dal basso

Foro di montaggio filettato 7-M3 per staffa tipo L; spessore pannello superiore 2 mm (Vedere Nota 1).



# R6YXG120 SERIE TINY

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
Raggio di azione (mm)	120				
Massimo carico utile (kg)	1				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	45	75	50	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-125	+/-145	----	
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	30	30	30	30	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	3,3		0,9	1.700	
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg <sup>*2</sup> (s)	0,33				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,01				
Cablaggio utente (sq x pz)	0,1 x 8				
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 2				
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 2 Opzionale: 3,5, 5, 10				
Peso (kg) (cavo robot escluso) <sup>*4</sup>	3,9				
Peso del cavo robot	0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Il peso complessivo del robot è rappresentato dalla somma del peso del robot e del cavo robot.

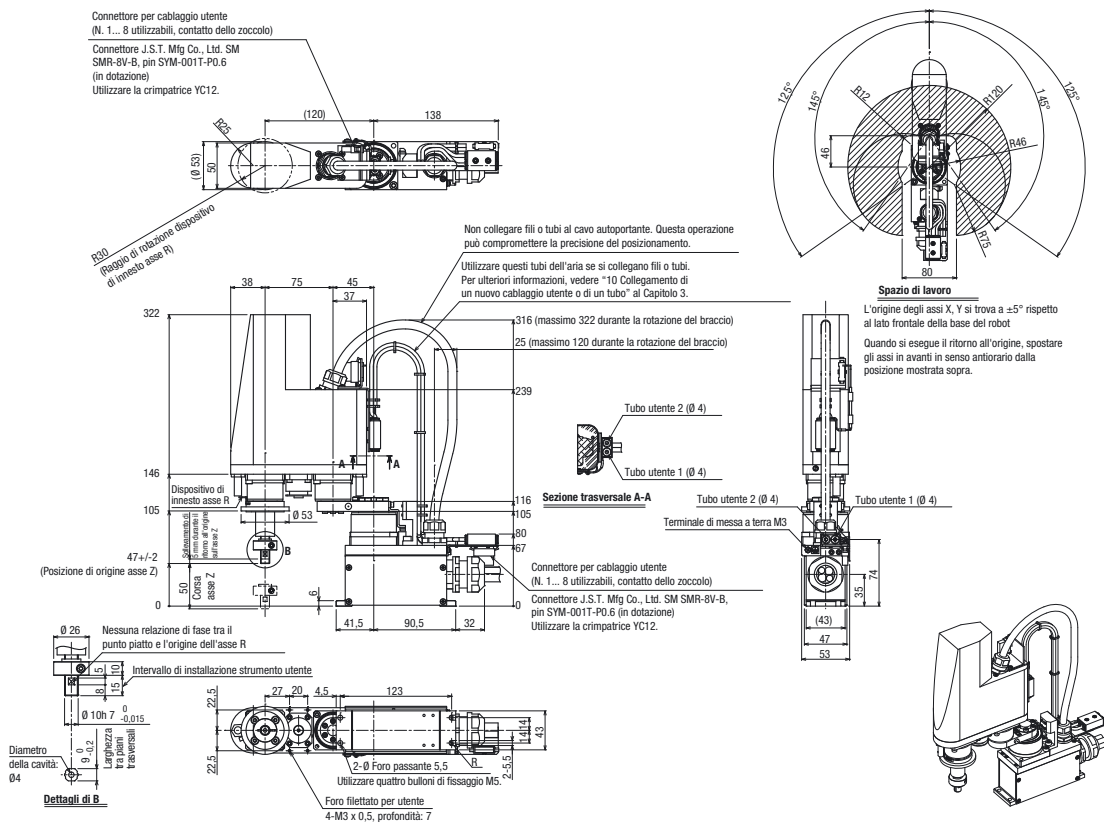
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	300	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 120 mm, Corsa verticale: 50 mm, Carico utile max: 1 kg	R6YXG12050YRCR0

## Dimensioni



# R6YXG150 SERIE TINY

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		150			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		1			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
<b>Asse di base</b>	<b>Lunghez za del braccio (mm)</b>	75	75	50	----
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-125	+/-145	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Vite a sfere	Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto			
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b> <b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		30	30	30	30
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		3,4		0,9	1.700
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg<sup>2</sup> (s)</b>		0,33			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,01			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,1 x 8			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 4 x 2			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 2 Opzionale: 3,5, 5, 10			
<b>Peso (kg) (cavo robot escluso)<sup>4</sup></b>		4			
<b>Peso del cavo robot</b>		0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Il peso complessivo del robot è rappresentato dalla somma del peso del robot e del cavo robot.

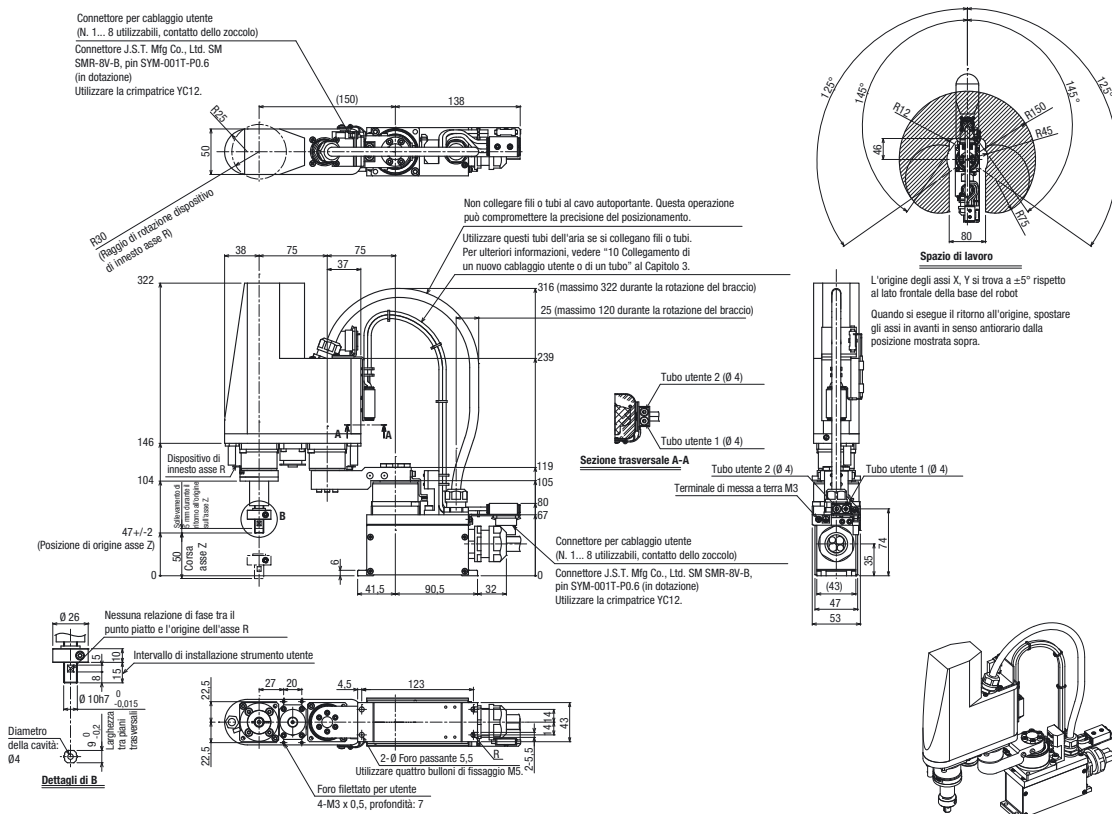
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	300	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 150 mm, Corsa verticale: 50 mm, Carico utile max: 1 kg	R6YXG15050YRCR0

## Dimensioni



# R6YXG180 SERIE TINY

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
Raggio di azione (mm)	180				
Massimo carico utile (kg)	1				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	105	75	50	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-125	+/-145	----	
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	30	30	30	30	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	3,3		0,9	1.700	
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg <sup>*2</sup> (s)	0,33				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,01				
Cablaggio utente (sq x pz)	0,1 x 8				
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 2				
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 2 Opzionale: 3,5, 5, 10				
Peso (kg) (cavo robot escluso) <sup>*4</sup>	4,1				
Peso del cavo robot	0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Il peso complessivo del robot è rappresentato dalla somma del peso del robot e del cavo robot.

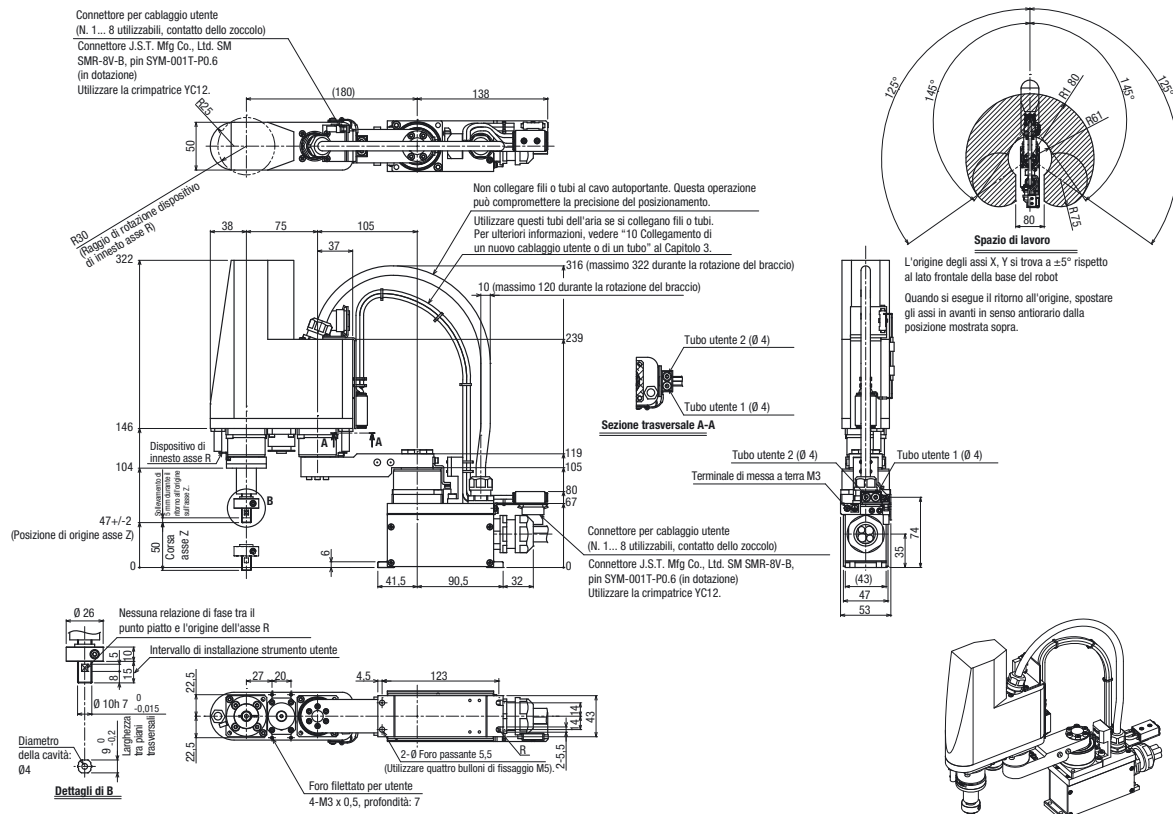
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 180 mm, Corsa verticale: 50 mm, Carico utile max: 1 kg	R6YXG18050YRCR0

## Dimensioni



# R6YXG220 SERIE TINY

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	220			
Massimo carico utile (kg)	1			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	111	109	100
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-140	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto	
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto	
Uscita c.a. servomotore (W)	50	30	30	30
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	3,4		0,7	1.700
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg <sup>*2</sup> (s)	0,42			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,01			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,1 x 6			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 3 x 2			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (cavo robot escluso) <sup>*4</sup>	5,5			
Peso del cavo robot	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Il peso complessivo del robot è rappresentato dalla somma del peso del robot e del cavo robot.

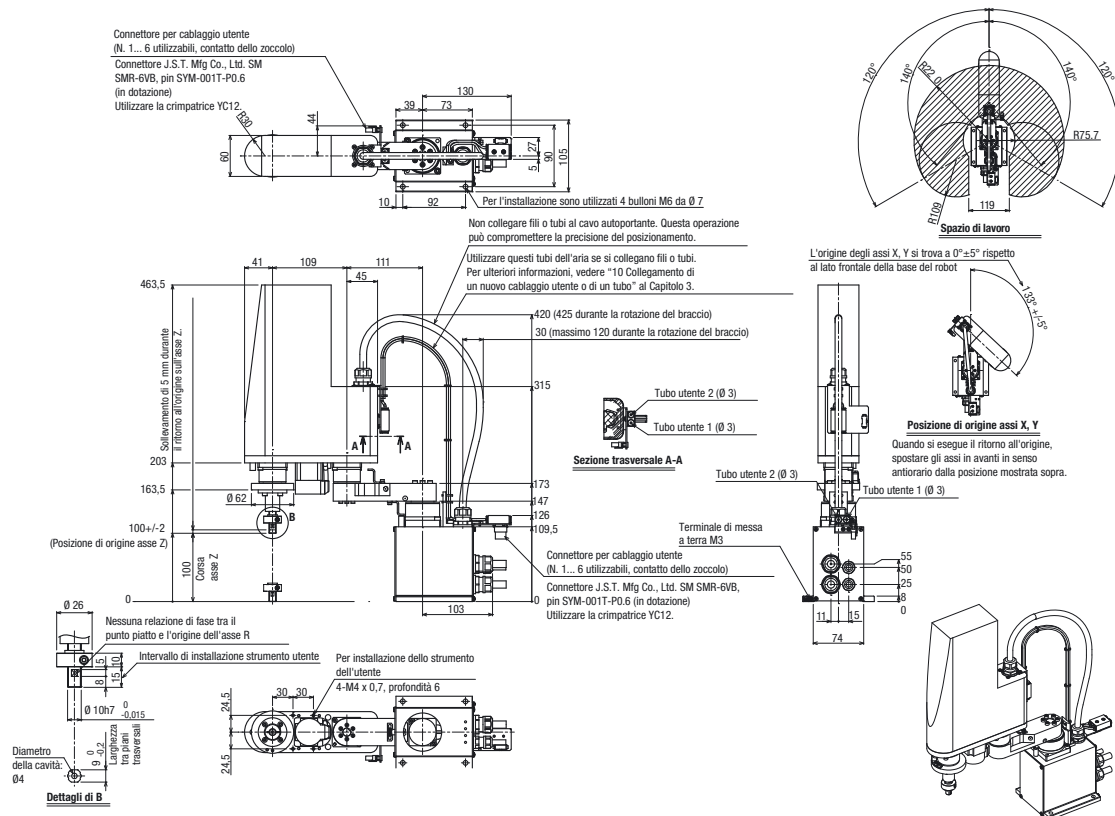
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 220 mm, corsa verticale: 100 mm, carico utile max: 1 kg	R6YXG220100YRCR0

## Dimensioni





# R6YXGL350 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		350			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		5 (4) <sup>*1</sup>			
<b>Ripetibilità<sup>2</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	200	150	150	----
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-140	+/-144	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere	Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto	
	<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		200	150	50	100
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		5,6		1,1	1.020
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>3</sup> (sec.)</b>		0,49			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>4</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,05			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 10			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 4 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
<b>Accessori</b>	<b>Flangia strumento</b>	R6YACXGLF			
	<b>Open Shaft</b>	R6YACXGLS			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		15			

- \*1 Il carico massimo è 4 kg, se l'adattatore flangia e l'albero cavo sono installati.
- \*2 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*3 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*4 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

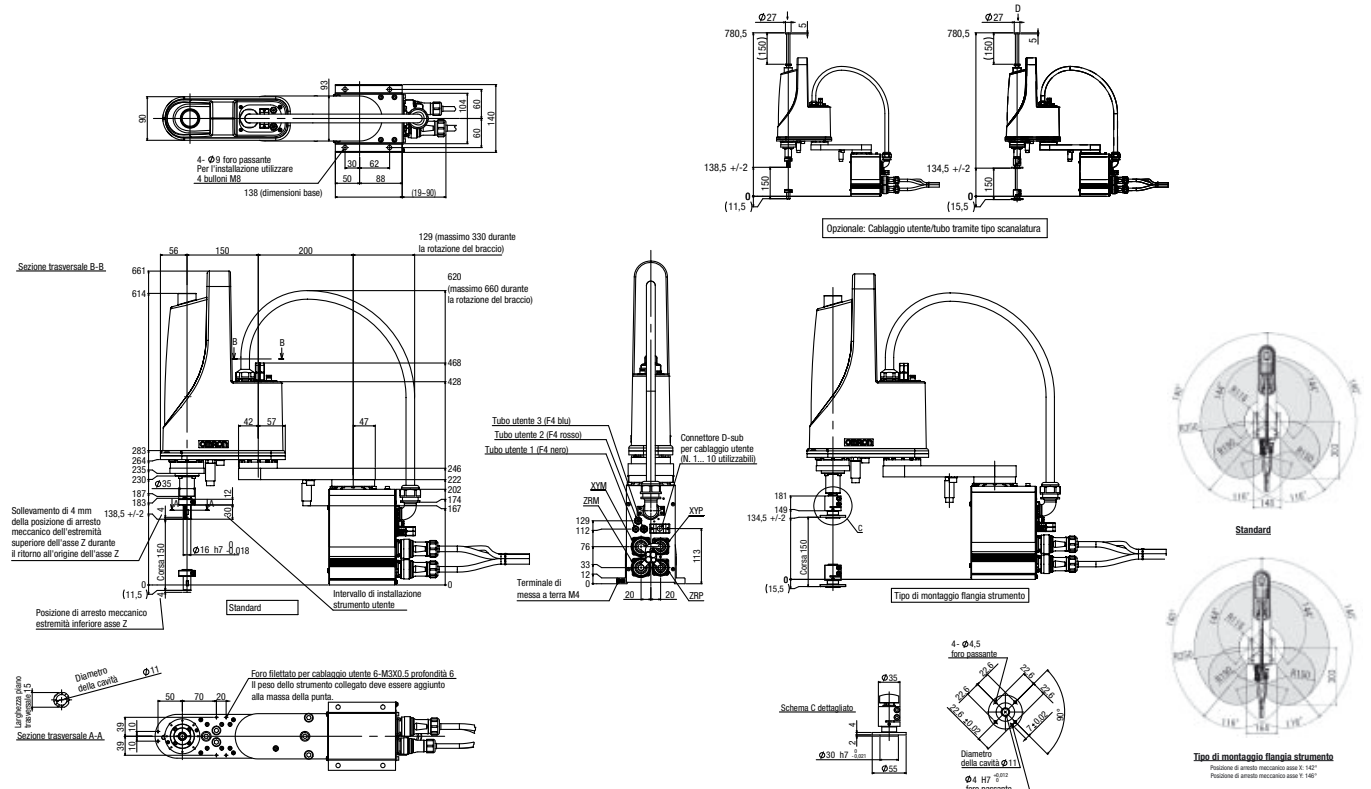
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.100	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 350 mm, Corsa verticale: 150 mm, Carico utile max: 5 kg	R6YXGL350150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGL400 SERIE XG

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>	400			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>	5 (4) <sup>1</sup>			
<b>Ripetibilità<sup>2</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	Lunghezza del braccio (mm)	250	150	150
	Intervallo di rotazione (°)	+/-140	+/-144	----
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>			
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>	200	150	50	100
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>	6,1		1,1	1.020
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>3</sup> (sec.)</b>	0,49			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>4</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>	0,05			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>	0,2 x 10			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>	Ø 4 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Accessori</b>	<b>Flangia strumento</b>	R6YACXGLF		
	<b>Open Shaft</b>	R6YACXGLS		
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>	15,5			

\*1 Il carico massimo è 4 kg, se l'adattatore flangia e l'albero cavo sono installati.

\*2 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*3 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*4 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

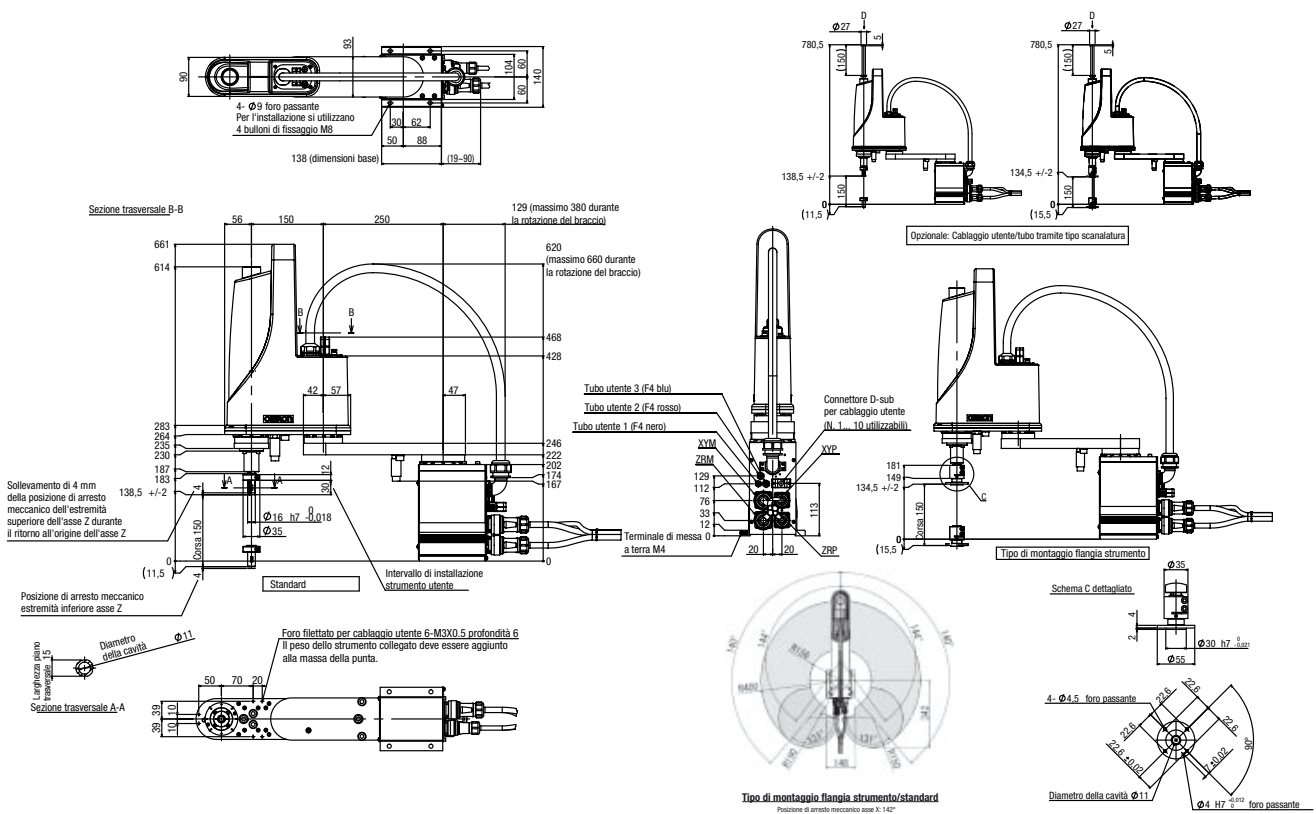
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.100	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 400 mm, Corsa verticale: 150 mm, Carico utile max: 5 kg	R6YXGL400150YRCR0

## Dimensioni





# R6YXGL500 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		500			
Massimo carico utile (kg)		5 (4) <sup>*1</sup>			
Ripetibilità <sup>2</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	250	250	150	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)		200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		5,1		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>3</sup> (sec.)		0,59			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>4</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,05			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 4 x 3			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Flangia strumento	R6YACXGLF			
	Open Shaft	R6YACXGLS			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		17			

- \*1 Il carico massimo è 4 kg, se l'adattatore flangia e l'albero cavo sono installati.
- \*2 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*3 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*4 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

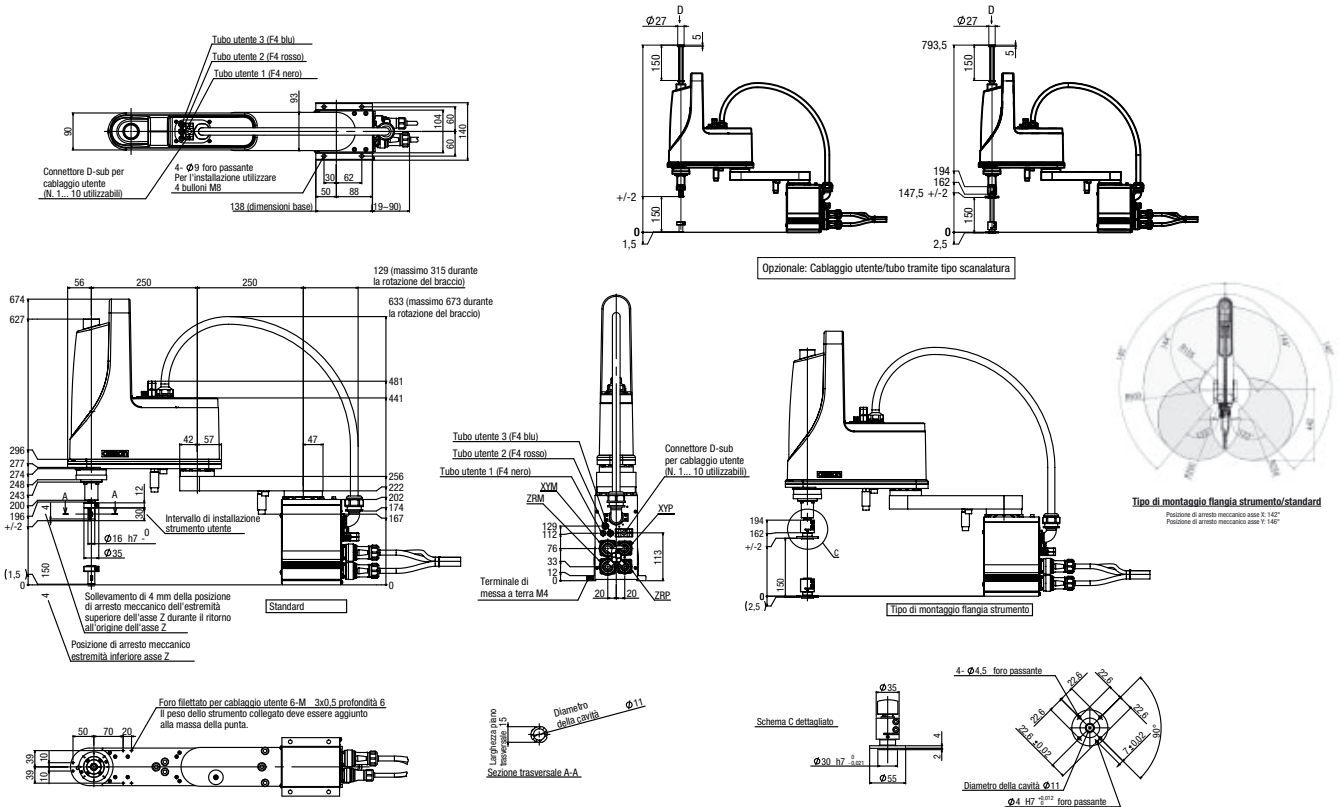
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.100	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 5 kg	R6YXGL500150YRCR0

## Dimensioni





# R6YXG500 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
Raggio di azione (mm)		500				
Massimo carico utile (kg)		10				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01		
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	200	300	200	300	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360	
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Vite a sfere		
	Metodo di trasmissione	Accoppiamento diretto				
	Dal motore al riduttore di velocità Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto				
Uscita c.a. servomotore (W)		400		200		
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		7,6		2,3    1,7		
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (sec.)		0,45				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,30				
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)		∅ 6 x 3				
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)		30				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

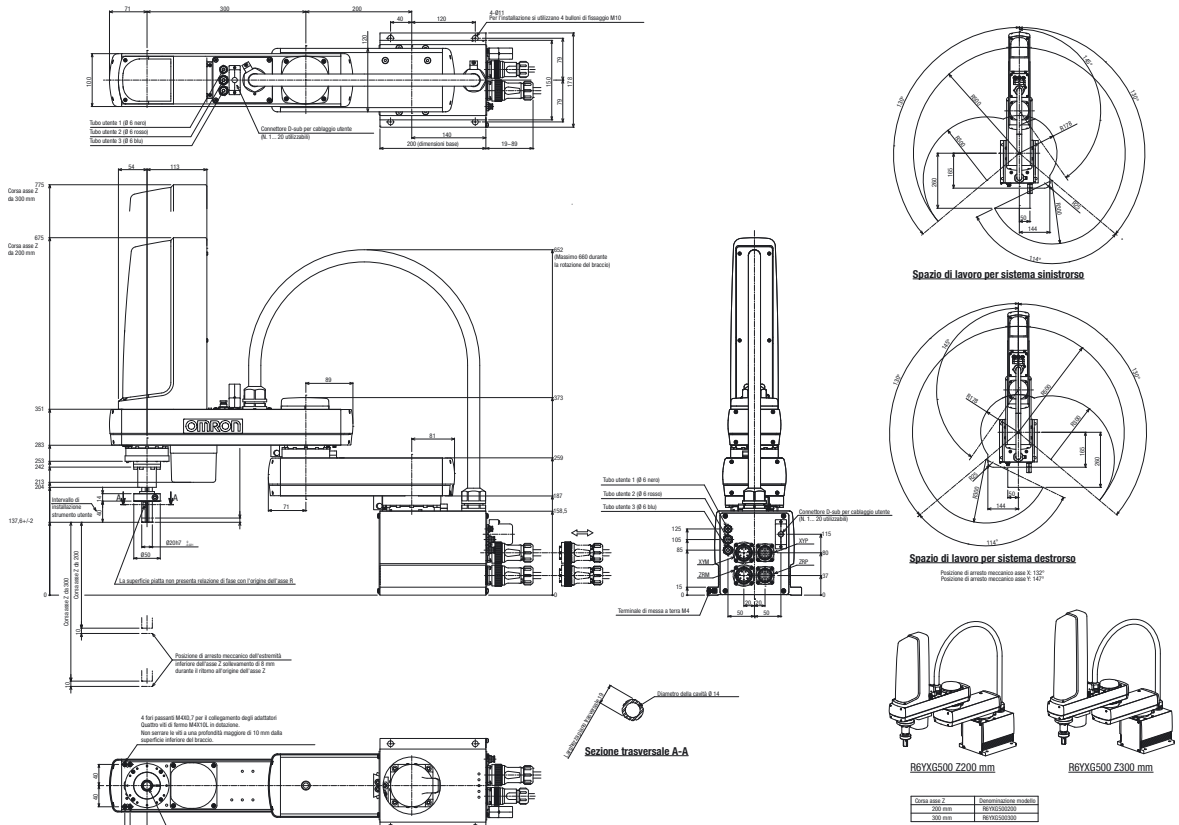
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.700	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXG500200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXG500300YRCR3

## Dimensioni



# R6YXG600 SERIE XG

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z		Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>	600				
<b>Massimo carico utile (kg)</b>	10				
<b>Ripetibilità<sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>	+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>		300		300
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>		+/-130		+/-145
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>		Harmonic Drive		Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b>	Accoppiamento diretto		
		<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto		
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>	400		200		200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>	8,4		2,3		1,7
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>*2</sup> (sec.)</b>	0,46		1,700		
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>*3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>	0,30				
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>	0,2 x 20				
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>	Ø 6 x 3				
<b>Impostazione limite movimento</b>	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>	31				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

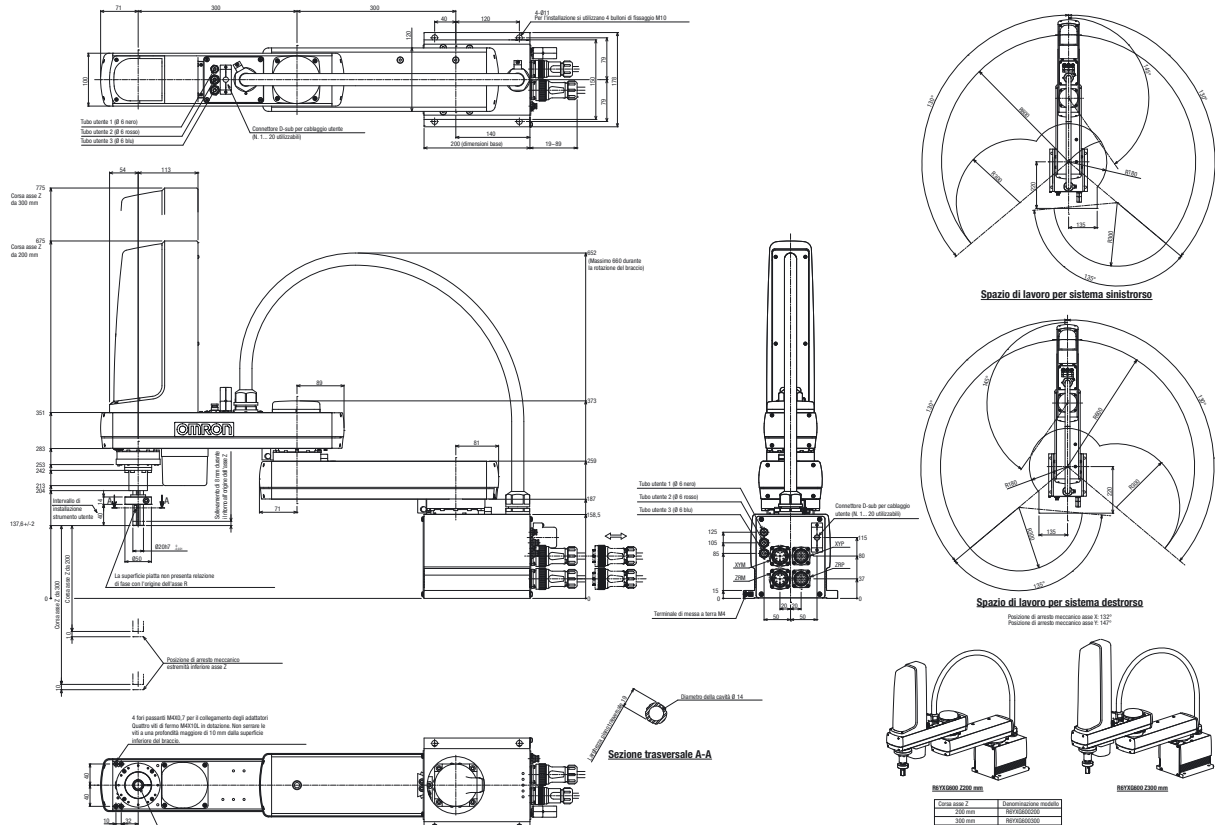
## Controllore

Controllore	Assorbimento alimentazione (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.700	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXG600200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXG600300YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGH600 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		600			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		20			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	200	400	200	400
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-130	+/-150	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	<b>Metodo di trasmissione</b>	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b>	Accoppiamento diretto		
		<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto		
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		750	400	400	200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		7,7		2,3	1,7
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>2</sup> (sec.)</b>		0,47			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		1			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		Asse Z 200 mm: 48, Asse Z 400 mm: 60			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

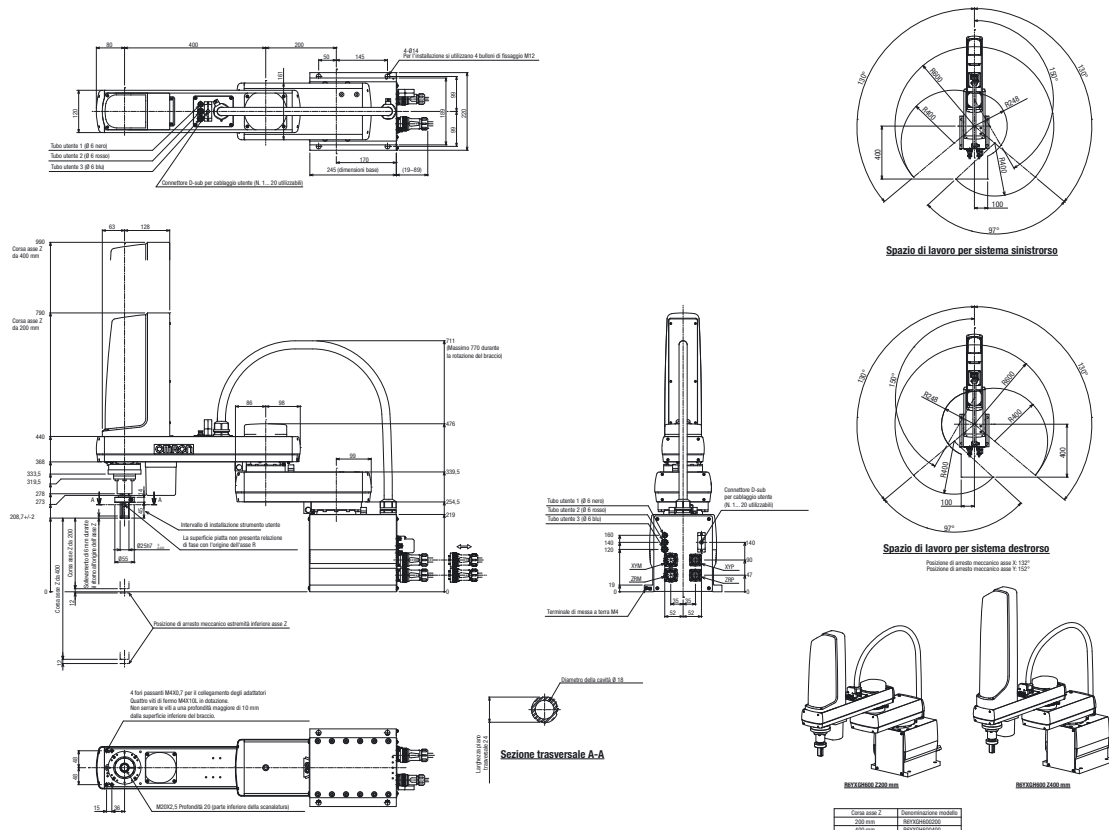
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGH600200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGH600400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXG700 SERIE XG

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
Raggio di azione (mm)	700				
Massimo carico utile (kg)	20				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	300	400	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	8,4		2,3	1,7	920
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,42				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1				
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3				
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 50, Asse Z 400 mm: 52				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

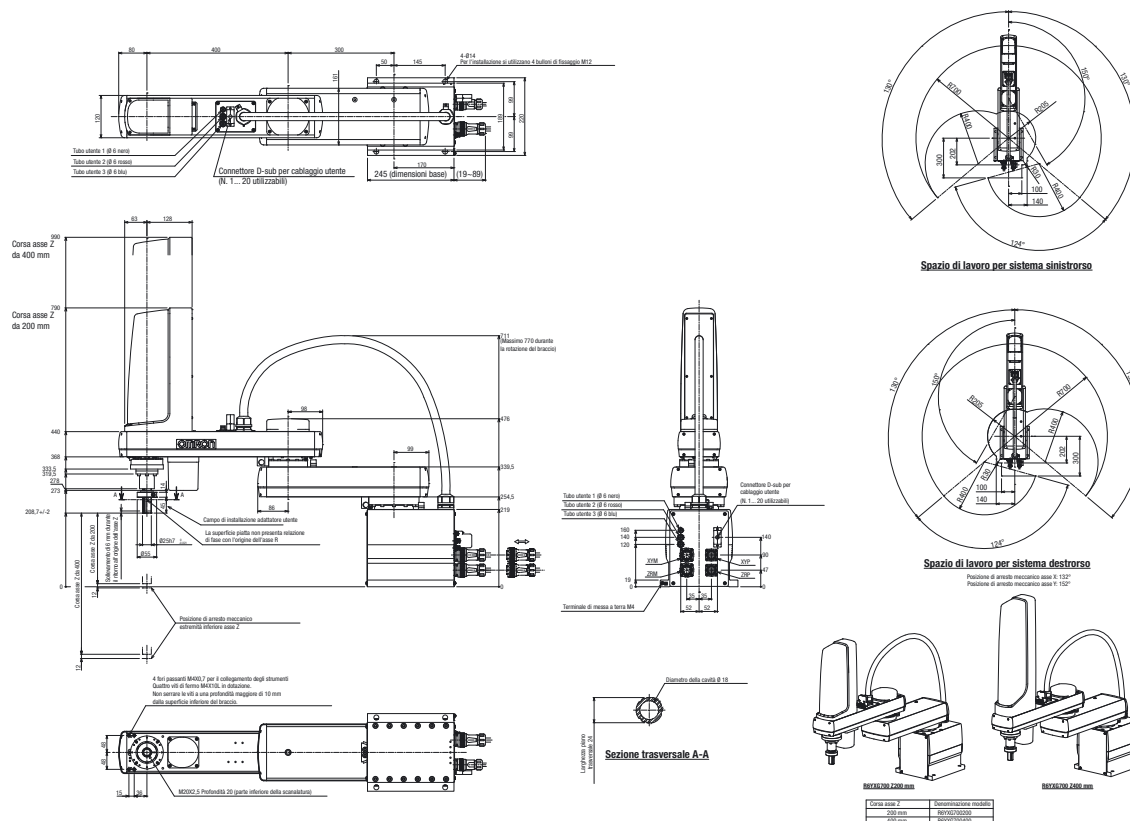
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG700200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG700400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXG800 SERIE XG

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	800			
Massimo carico utile (kg)	20			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	400	400	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	9,2		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,48			920
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 52, Asse Z 400 mm: 64			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

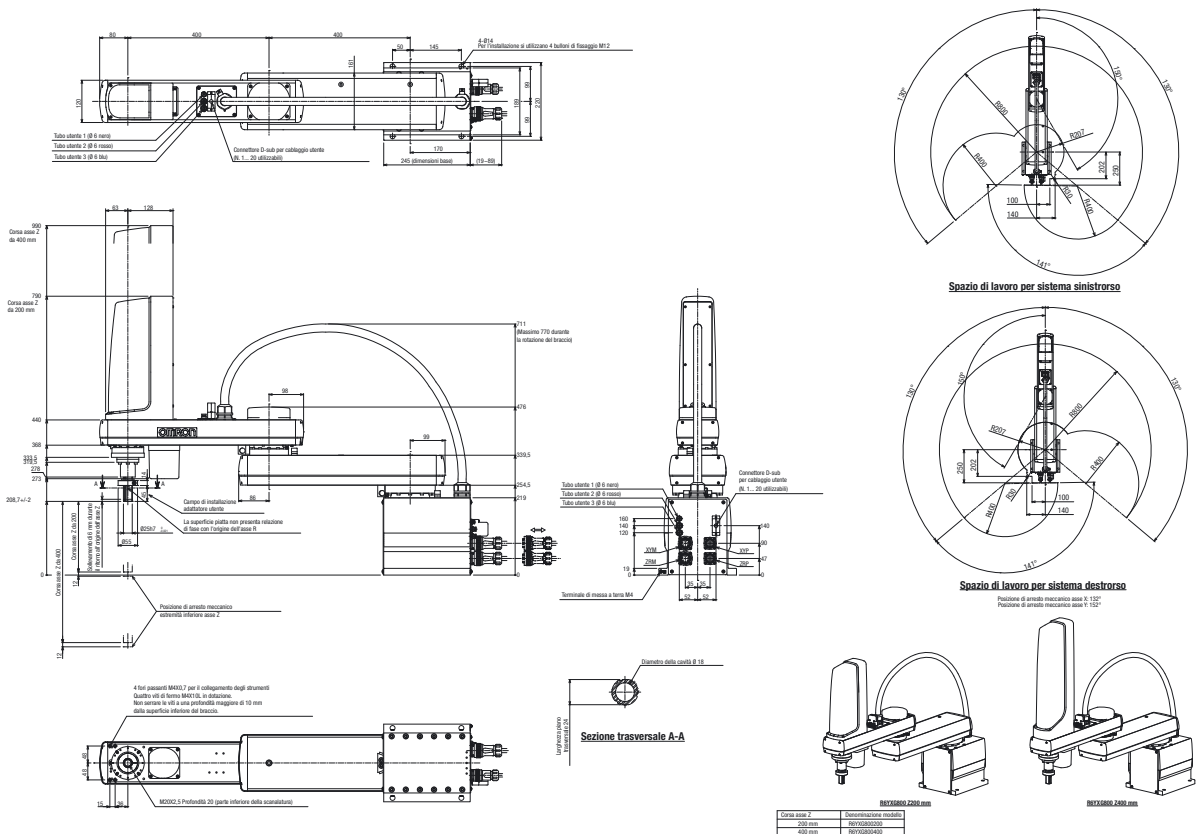
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG800200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG800400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXG900 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		900			
Massimo carico utile (kg)		20			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	500	400	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)		750	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		9,9		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)		0,49			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		1			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		Asse Z 200 mm: 54, Asse Z 400 mm: 56			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

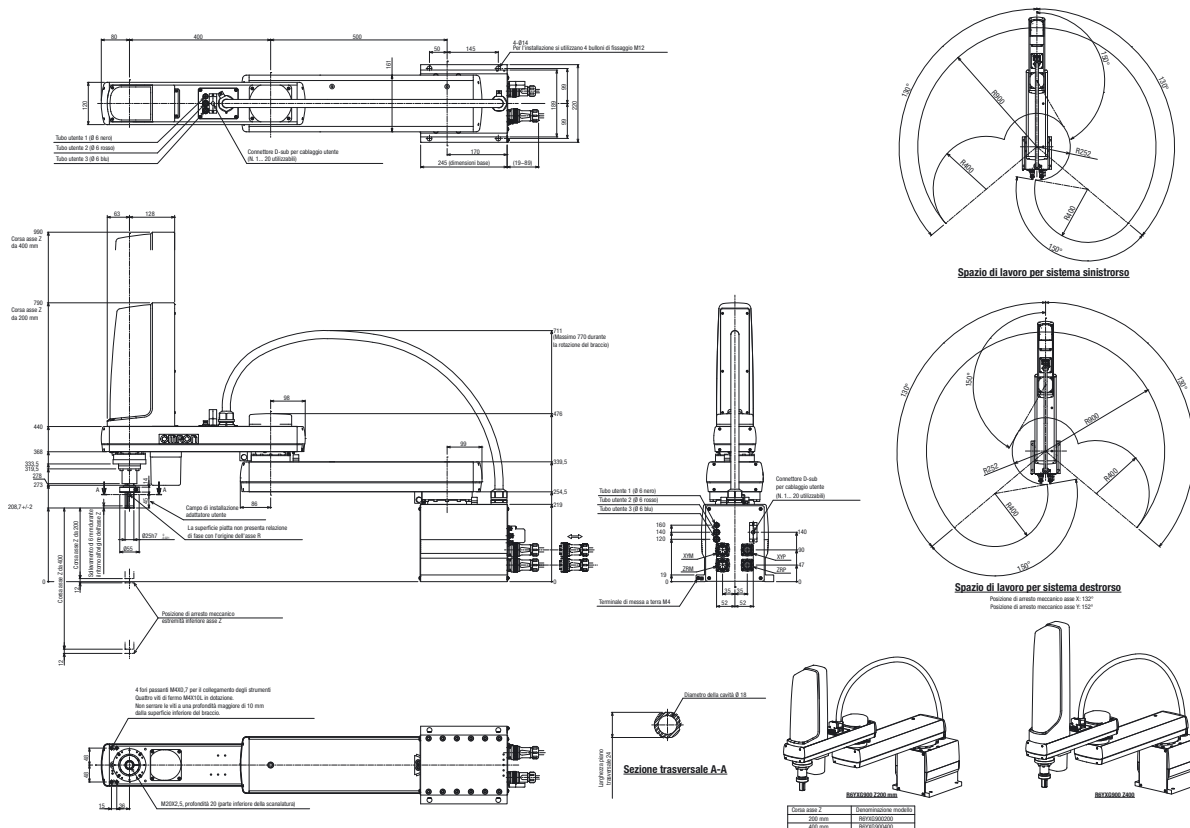
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG900200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG900400YRCR3

## Dimensioni





# R6YXG1000 SERIE XG

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		1000			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		20			
<b>Ripetibilità<sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	600	400	200	400
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-130	+/-150	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Vite a sfere	Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto			
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b> <b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		750	400	400	200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		10,6		2,3	1,7
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>*2</sup> (s)</b>		0,49			920
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>*3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		1			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		Asse Z 200 mm: 56, Asse Z 400 mm: 58			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

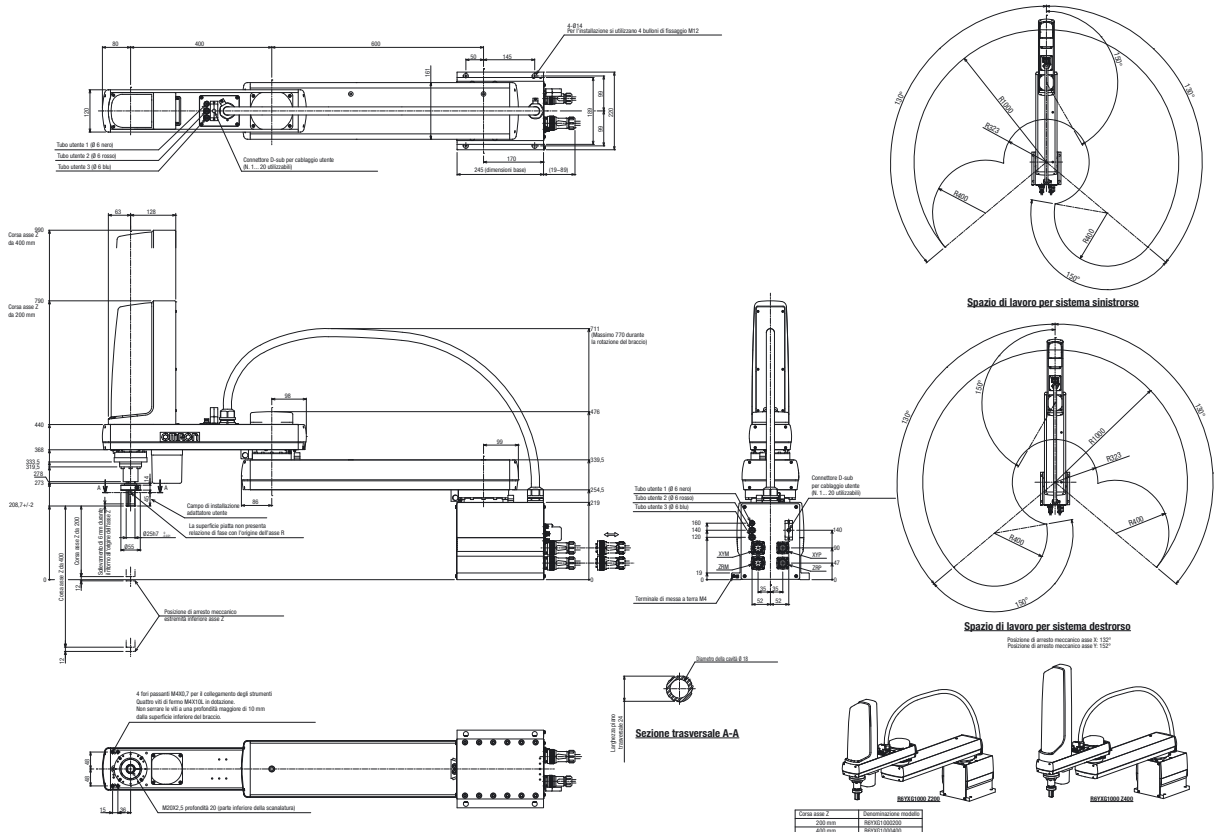
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG1000200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXG1000400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGSW300 SERIE XG

# R6YXGSU300 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

		Asse X		Asse Y		Asse Z		Asse R	
								Tipo W	Tipo U
Raggio di azione (mm)		300							
Massimo carico utile (kg)		5 (4) <sup>1</sup>							
Ripetibilità <sup>2</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01				+/-0,01		+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	150		150		150		----	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120		+/-130		----		+/-360	
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Harmonic Drive		Vite a sfere		Harmonic Drive	
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto					
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto					
Uscita c.a. servomotore (W)		200		150		50		100	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		4,4				1,0		1,020   720	
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>3</sup> (s)		0,49							
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>4</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,05							
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 10							
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 4 x 3							
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)							
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10							
Accessori	Flangia strumento	R6YACXGLF							
	Open Shaft	R6YACXGLS							
Peso (kg) (escluso cavo robot)		15,5							

- \*1 Il carico massimo è 4 kg, se l'adattatore flangia e l'albero cavo sono installati,
- \*2 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*3 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*4 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

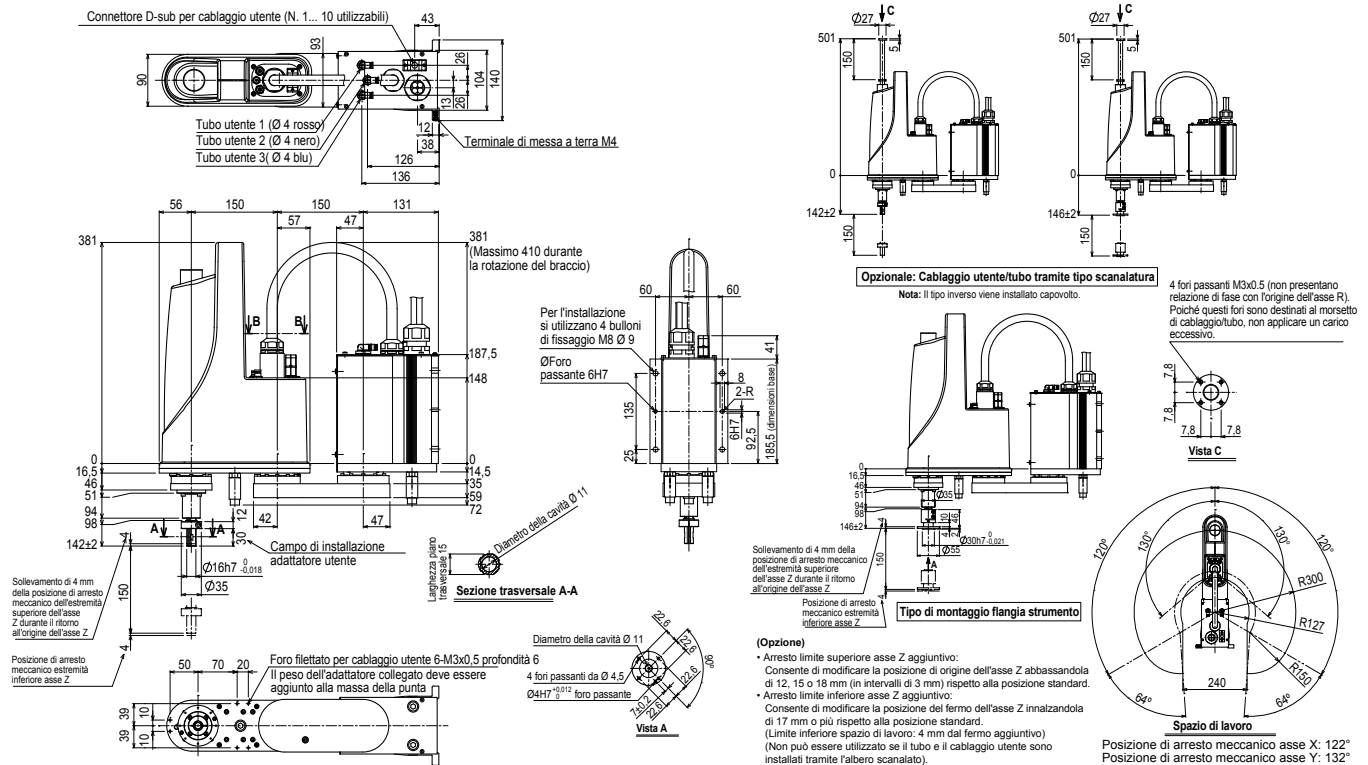
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 300 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 5 kg	R6YXGSW300150YRCR0
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 300 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 5 kg	R6YXGSU300150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGSW400 SERIE XG R6YXGSU400 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
					Tipo W	Tipo U
<b>Raggio di azione (mm)</b>		400				
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		5 (4) <sup>1</sup>				
<b>Ripetibilità<sup>2</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01			+/-0,01	
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	250	150	150	----	
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-125	+/-144	----	+/-360	
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive				
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto				
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b>	Accoppiamento diretto				
	<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto				
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		200	150	50	100	
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		6,1				
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>3</sup> (s)</b>		0,49				
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>4</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,05				
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 10				
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 4 x 3				
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
<b>Accessori</b>	<b>Flangia strumento</b>	R6YACXGLF				
	<b>Open Shaft</b>	R6YACXGLS				
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		16				

- \*1 Il carico massimo è 4 kg, se l'adattatore flangia e l'albero cavo sono installati.
- \*2 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*3 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*4 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

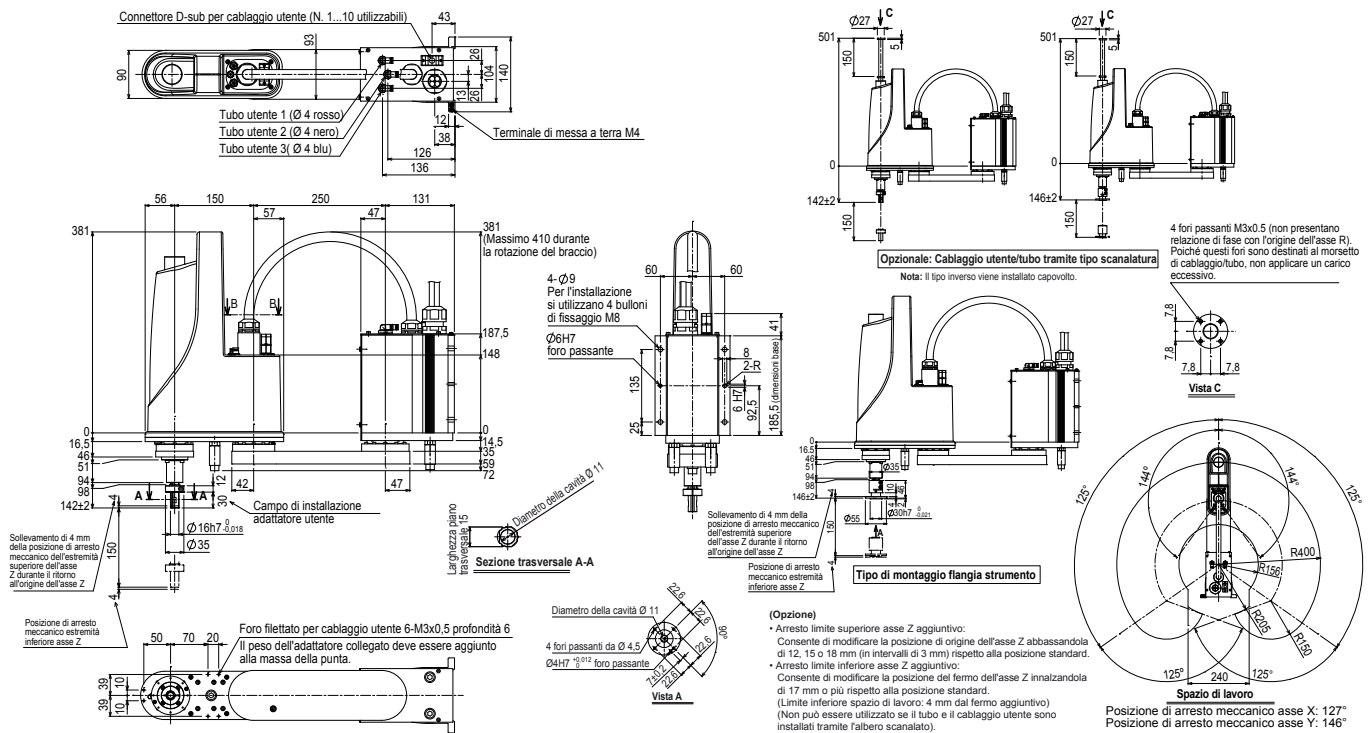
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 400 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 5 kg	R6YXGSW400150YRCR0
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 400 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 5 kg	R6YXGSU400150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGSW500 SERIE XG

# R6YXGSU500 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

		Asse X		Asse Y		Asse Z		Asse R	
								Tipo W	Tipo U
<b>Raggio di azione (mm)</b>		500							
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		10							
<b>Ripetibilità<sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01				+/-0,01		+/-0,004	
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	200		300		200		300	
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-105		+/-125		----		+/-360	
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Harmonic Drive		Vite a sfere		Harmonic Drive	
	<b>Metodo di trasmissione</b>	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b>		Accoppiamento diretto					
		<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>		Accoppiamento diretto					
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		400		200		200		200	
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		7,6		2,3		1,7		1.700 / 800	
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>*2</sup> (s)</b>		0,45							
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>*3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,3							
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20							
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3							
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)							
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10							
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		26							

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

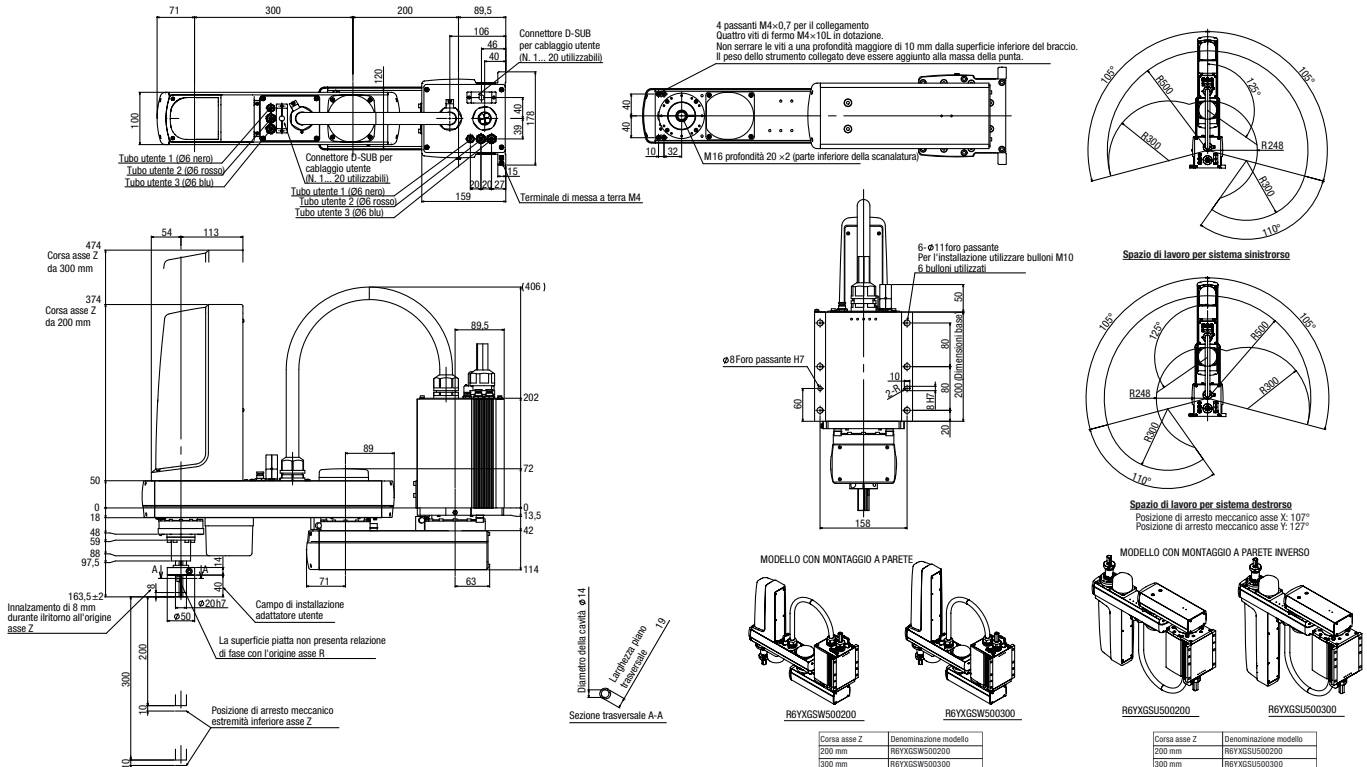
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.200	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
<b>Montaggio a parete</b>	Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSW500200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSW500300YRCR3
<b>Montaggio a parete inverso</b>	Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSU500200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSU500300YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGSW600 SERIE XG

## R6YXGSU600 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

### Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
				Tipo W		Tipo U
<b>Raggio di azione (mm)</b>		600				
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		10				
<b>Ripetibilità<sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	300	300	200	300	
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-130		+/-145		----
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Harmonic Drive		Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto		
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		400		200		200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		8,4		2,3		1,7
<b>Tempo di ciclo standard con carico utile da 2 kg<sup>*2</sup> (s)</b>		0,46				
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>*3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,3				
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20				
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3				
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		27				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

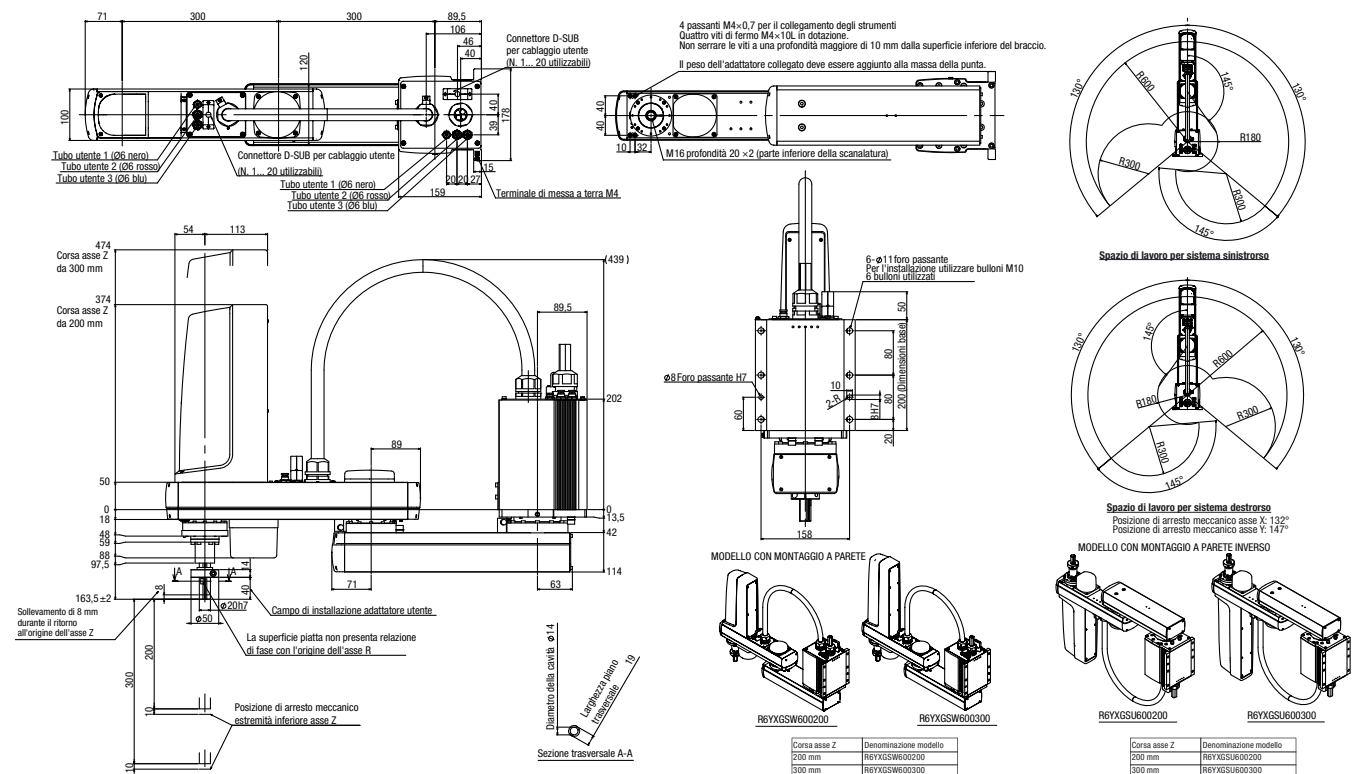
### Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.200	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

### Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
<b>Montaggio a parete</b>	Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSW600200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSW600300YRCR3
<b>Montaggio a parete inverso</b>	Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSU600200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg	R6YXGSU600300YRCR3

### Dimensioni



# R6YXGSW700 SERIE XG R6YXGSU700 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

		Asse X		Asse Y		Asse Z		Asse R	
								Tipo W	Tipo U
Raggio di azione (mm)		700							
Massimo carico utile (kg)		20							
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02				+/-0,01		+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	300		400		200		400	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130		+/-130		----		+/-360	
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive		Harmonic Drive		Vite a sfere		Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto					
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto					
Uscita c.a. servomotore (W)		750		400		400		200	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		8,4				2,3		1,7	
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)		0,42							
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		1,0							
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20							
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 6 x 3							
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)							
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10							
Peso (kg) (escluso cavo robot)		51							

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)  
 \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.  
 \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

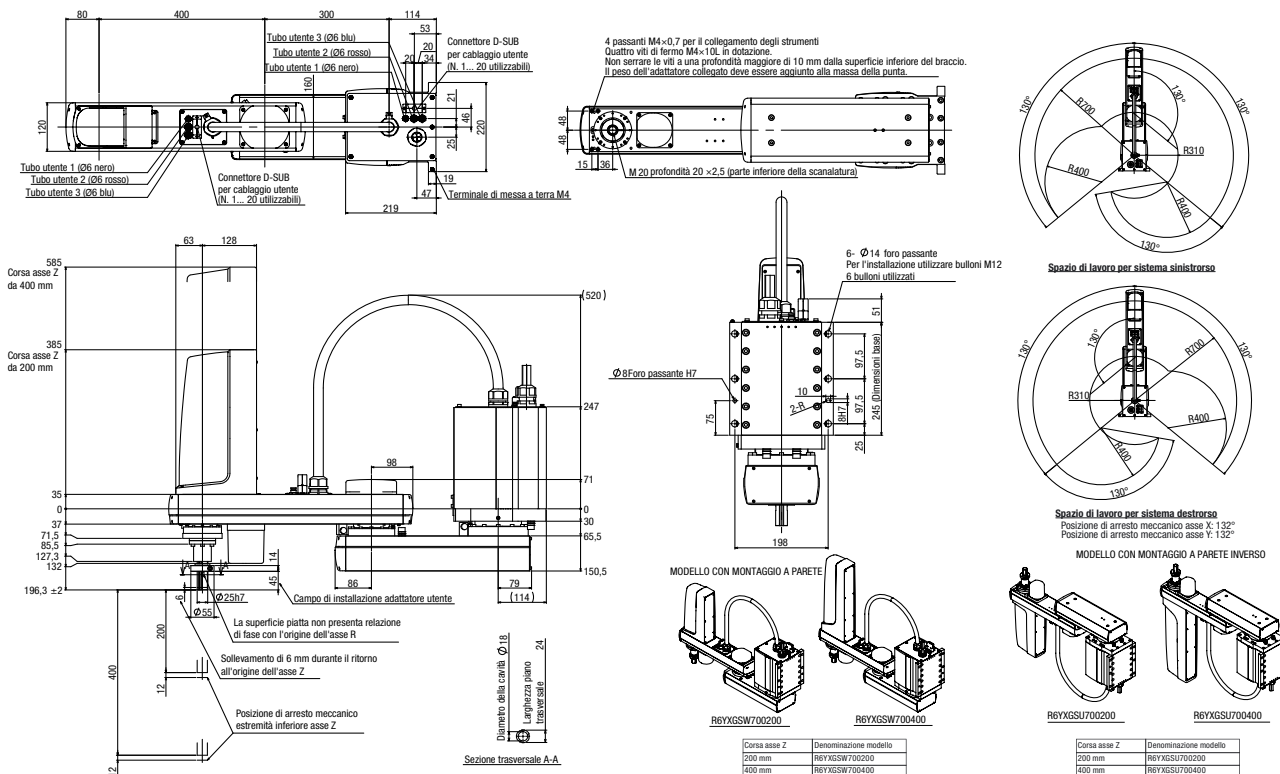
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW700200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW700400YRCR3
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU700200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU700400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGSW800 SERIE XG

## R6YXGSU800 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

### Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
				Tipo W		Tipo U
Raggio di azione (mm)		800				
Massimo carico utile (kg)		20				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	400	400	200	400	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130		+/-145		----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Harmonic Drive		Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)		750		400		200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		9,2		2,3		1,7
Tempo di ciclo standard (con carico utile da 2 kg <sup>-2</sup> (s)		0,48				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>-3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		1,0				
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 6 x 3				
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)		53				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

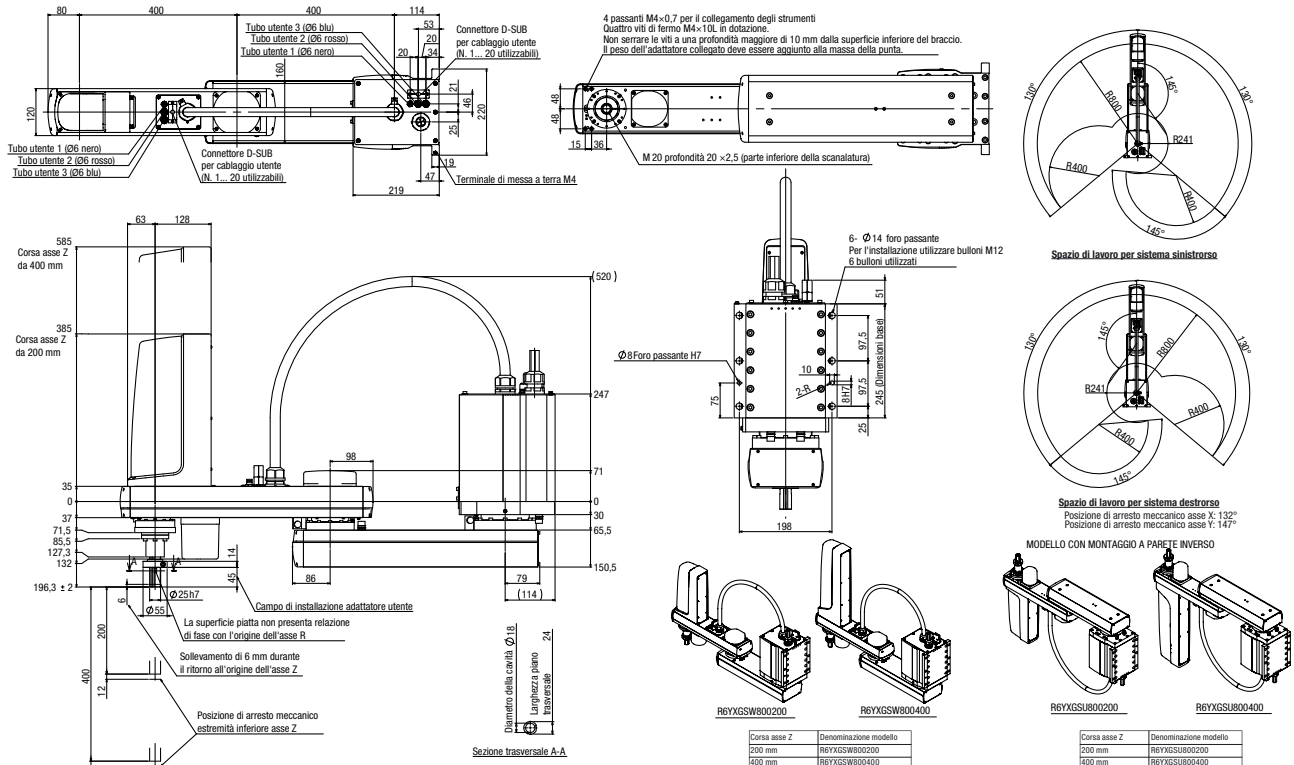
### Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

### Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW800200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW800400YRCR3
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU800200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU800400YRCR3

### Dimensioni



# R6YXGSW900 SERIE XG R6YXGSU900 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
				Tipo W	Tipo U
Raggio di azione (mm)	900				
Massimo carico utile (kg)	20				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	500	400	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Vite a sfere	
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità			
		Dal riduttore di velocità all'uscita			
Accoppiamento diretto		Accoppiamento diretto			
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	9,9		2,3	1,7	920
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,49				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1,0				
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3				
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)	55				

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)  
 \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.  
 \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

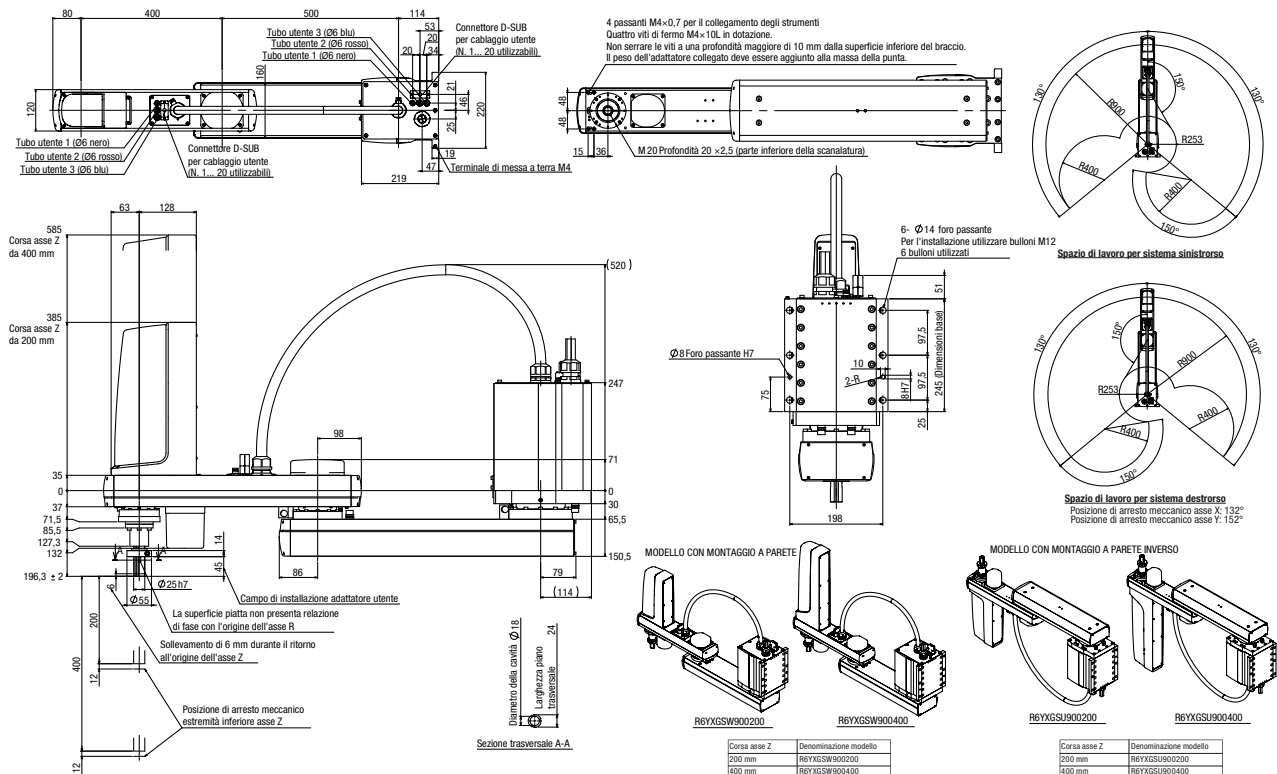
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW900200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW900400YRCR3
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU900200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU900400YRCR3

## Dimensioni





# R6YXGSW1000 SERIE XG R6YXGSU1000 MONTAGGIO A PARETE / A PARETE INVERSO

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
				Tipo W		Tipo U
Raggio di azione (mm)		1000				
Massimo carico utile (kg)		20				
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	600	400	200	400	
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130		+/-150		---
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Harmonic Drive		Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita		Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)		750		400		200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		10,6		2,3		1,7
Tempo di ciclo standard <sup>*</sup> con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)		0,49				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		1,0				
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 6 x 3				
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)		57				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

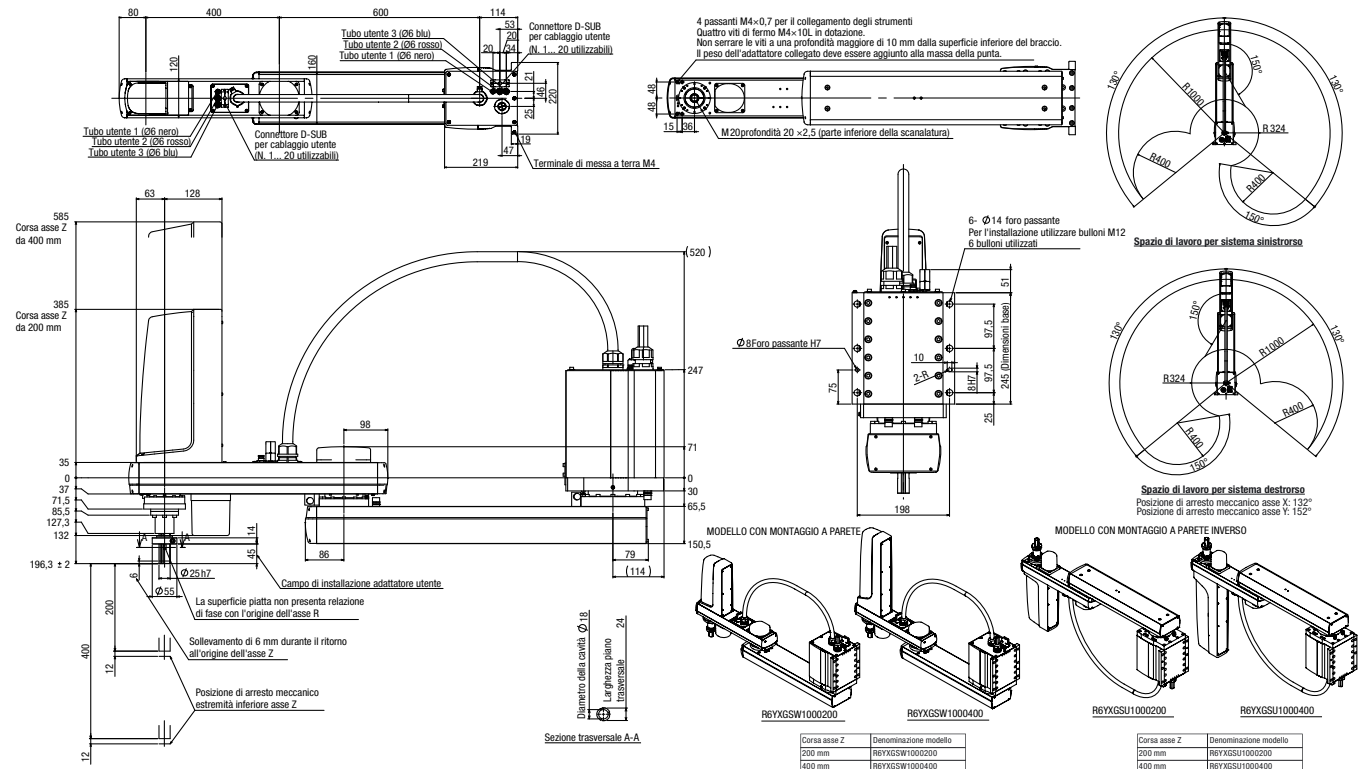
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Tipo	Descrizione	Modello
Montaggio a parete	Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW1000200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSW1000400YRCR3
Montaggio a parete inverso	Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU1000200YRCR3
	Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg	R6YXGSU1000400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGLC250 SERIE XG - PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	250			
Massimo carico utile (kg)	4			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	100	150	150
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-134	----
Uscita c.a. servomotore (W)	200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	4,5		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,05			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Flangia strumento			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	17,5			
Grado di pulizia	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) <sup>*4</sup> + ESD <sup>*5</sup>			
Presenza d'aria (N l/min)	30 <sup>*6</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Classe 10 (0,1 µm) equivalente a FED-STD-209D.
- \*5 La prevenzione ESD (ElectroStatic Discharge) è opzionale. Per maggiori dettagli, rivolgersi a un rappresentante OMRON.
- \*6 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

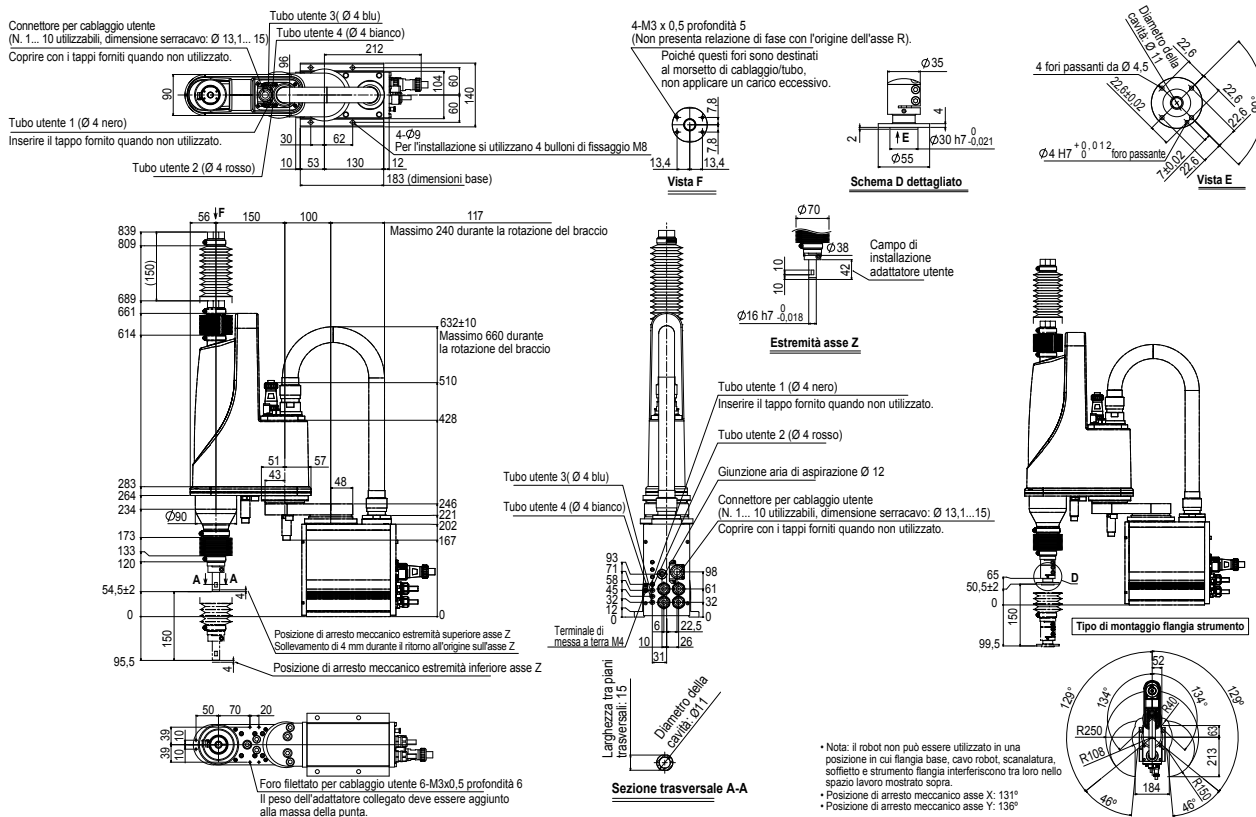
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 250 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg	R6YXGLC250150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLC350 SERIE XG - PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	350			
Massimo carico utile (kg)	4			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	200	150	150
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-134	----
Uscita c.a. servomotore (W)	200		50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	5,6		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,05			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Flangia strumento			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	18			
Grado di pulizia	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) <sup>*4</sup> + ESD <sup>*5</sup>			
Presenza d'aria (N l/min)	30 <sup>*6</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Classe 10 (0,1 µm) equivalente a FED-STD-209D.
- \*5 La prevenzione ESD (ElectroStatic Discharge) è opzionale. Per maggiori dettagli, rivolgersi a un rappresentante OMRON.
- \*6 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

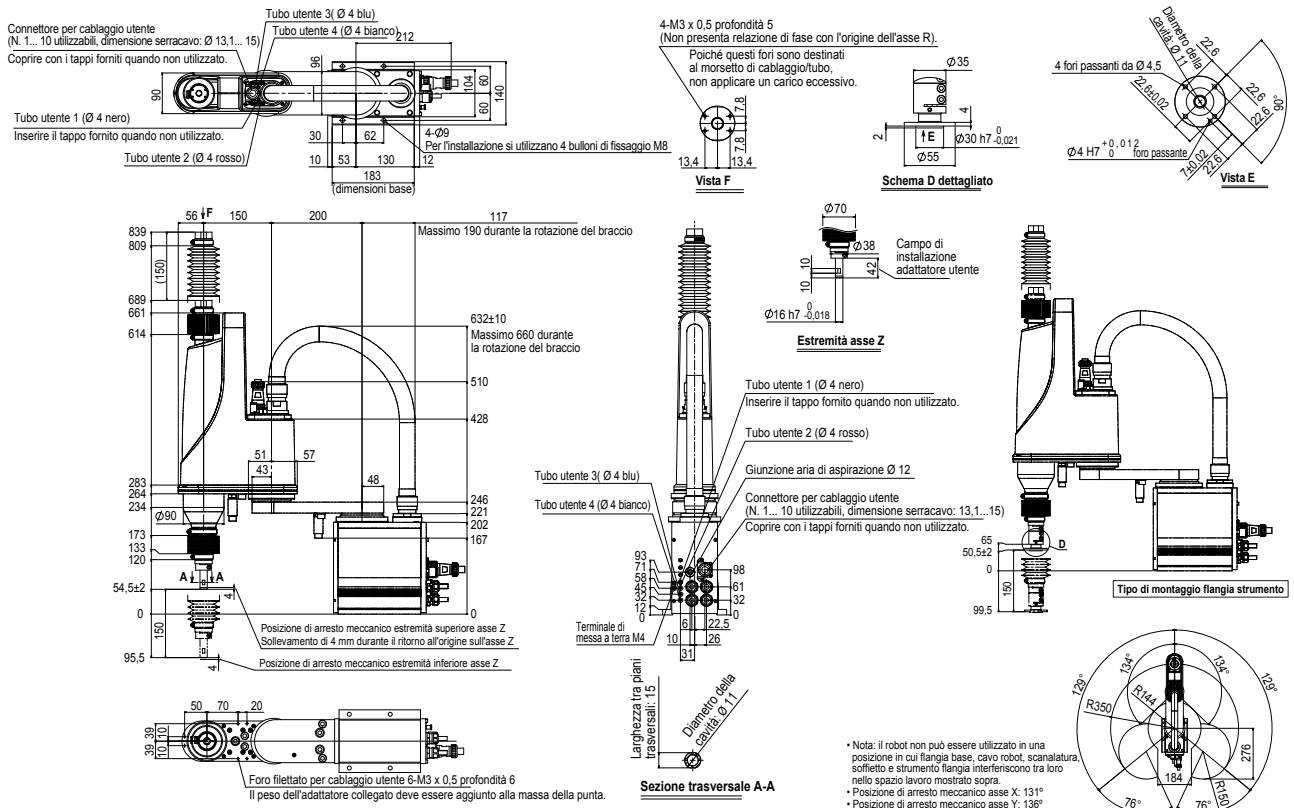
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 350 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg	R6YXGLC350150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLC400 SERIE XG - PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	400			
Massimo carico utile (kg)	4			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	150	150	---
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-144	---
Uscita c.a. servomotore (W)	200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	6,1		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,05			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia	R6YACXGLF		
Peso (kg) (escluso cavo robot)	18,5			
Grado di pulizia	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) <sup>*4</sup> + ESD <sup>*5</sup>			
Presenza d'aria (N l/min)	30 <sup>*6</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Classe 10 (0,1 µm) equivalente a FED-STD-209D.
- \*5 La prevenzione ESD (ElectroStatic Discharge) è opzionale. Per maggiori dettagli, rivolgersi a un rappresentante OMRON.
- \*6 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

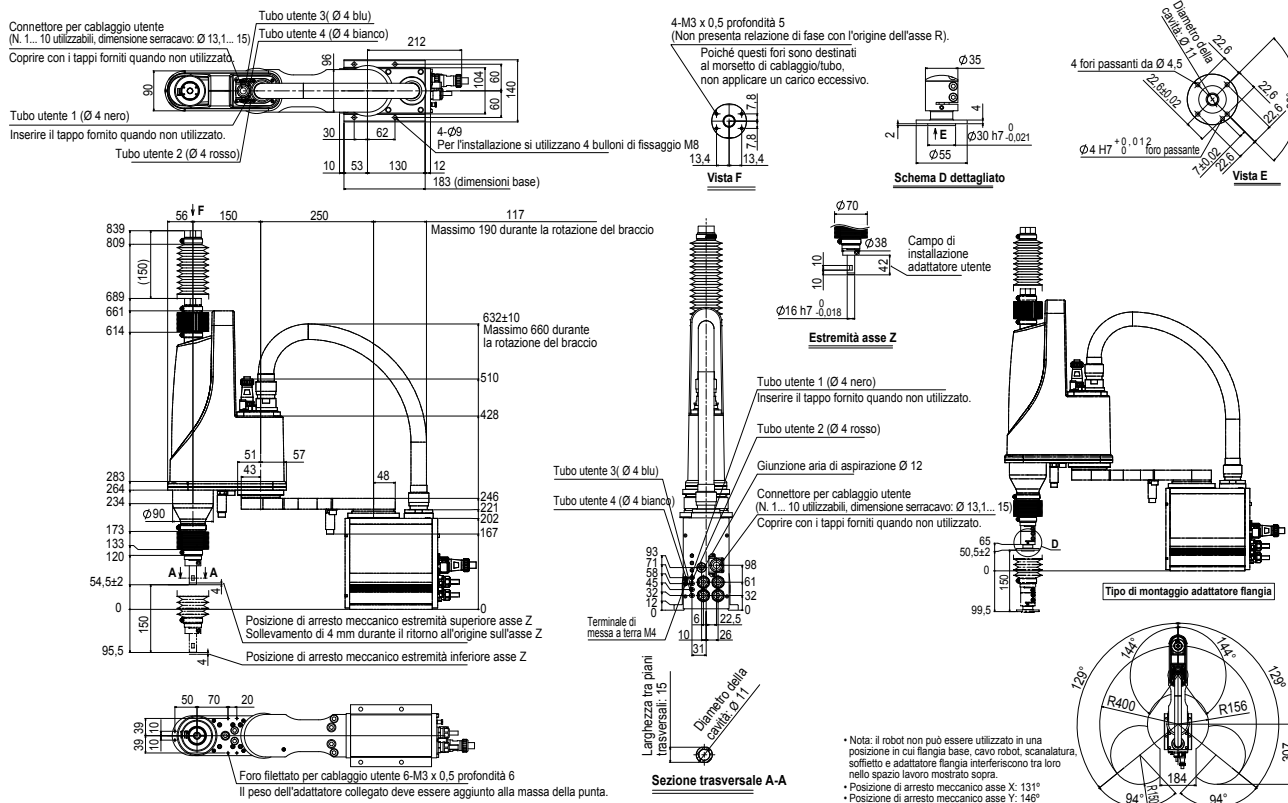
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 400 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg	R6YXGLC400150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLC500 SERIE XG - PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	500			
Massimo carico utile (kg)	4			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	250	150	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-144	+/-360
Uscita c.a. servomotore (W)	200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	5,1		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,74			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,05			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia	R6YACXGLF		
Peso (kg) (escluso cavo robot)	21			
Grado di pulizia	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) <sup>4</sup> + ESD <sup>5</sup>			
Presa d'aria (N l/min)	30 <sup>6</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Classe 10 (0,1 µm) equivalente a FED-STD-209D.
- \*5 La prevenzione ESD (ElectroStatic Discharge) è opzionale. Per maggiori dettagli, rivolgersi a un rappresentante OMRON.
- \*6 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

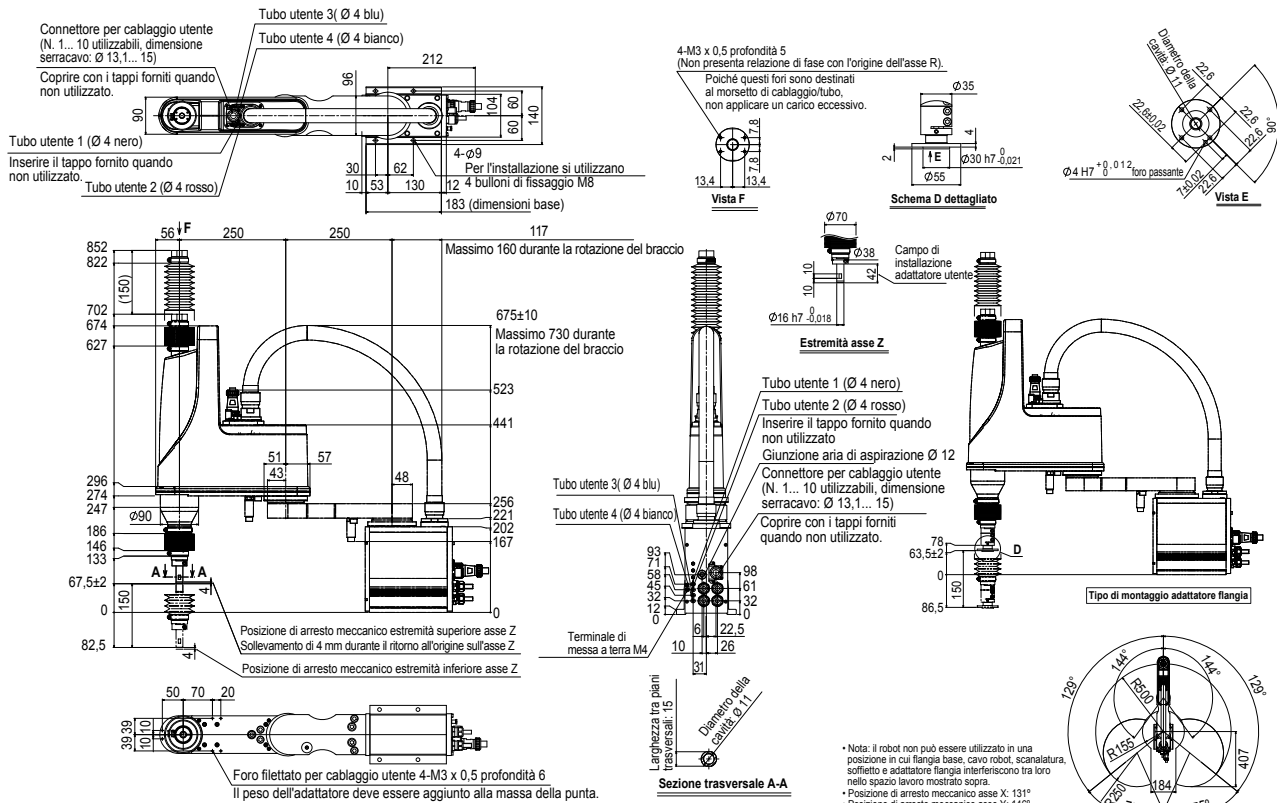
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg	R6YXGLC500150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLC600 SERIE XG - PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>	600			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>	4			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	350	250	150
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-129	+/-144	----
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>	200	150	50	100
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>	4,9		1,1	1.020
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>-2</sup> (sec.)</b>	0,74			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>-3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>	0,05			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>	0,2 x 10			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>	Ø 4 x 4			
<b>Impostazione limite movimento</b>	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Accessori</b>	<b>Adattatore flangia</b>			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>	22			
<b>Grado di pulizia</b>	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) <sup>4</sup> + ESD <sup>5</sup>			
<b>Presenza d'aria (N l/min)</b>	30 <sup>6</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Classe 10 (0,1 µm) equivalente a FED-STD-209D.
- \*5 La prevenzione ESD (ElectroStatic Discharge) è opzionale. Per maggiori dettagli, rivolgersi a un rappresentante OMRON.
- \*6 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

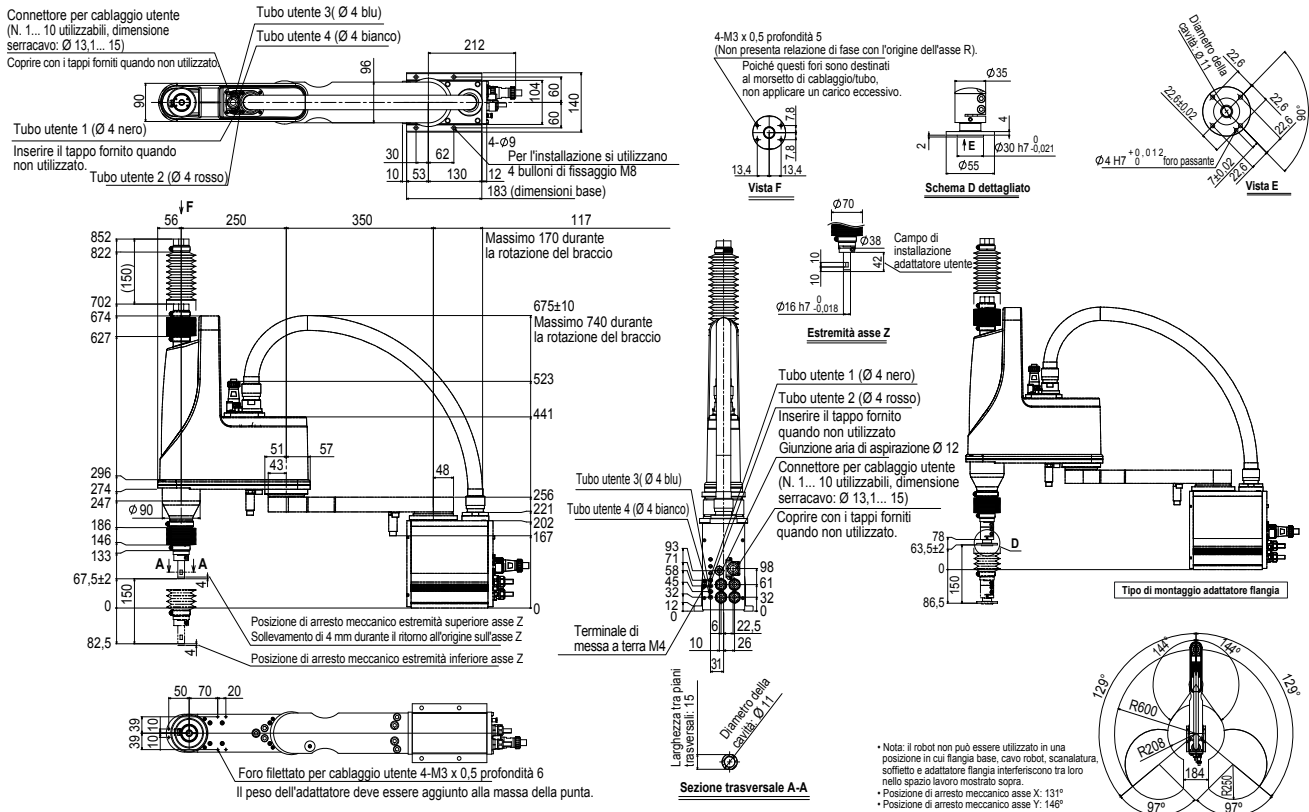
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg	R6YXGLC600150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLP250 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		250			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		4			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	100	150	150	----
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-129	+/-134	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Harmonic Drive	Vite a sfere
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto			
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b> <b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		200	150	50	100
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		4,5		1,1	1,020
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>2</sup> (s)</b>		0,57			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,05			
<b>Grado di protezione<sup>4</sup></b>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 10			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 4 x 4			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Accessori</b>	<b>Adattatore flangia</b>	R6YACXGLF			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		17,5			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

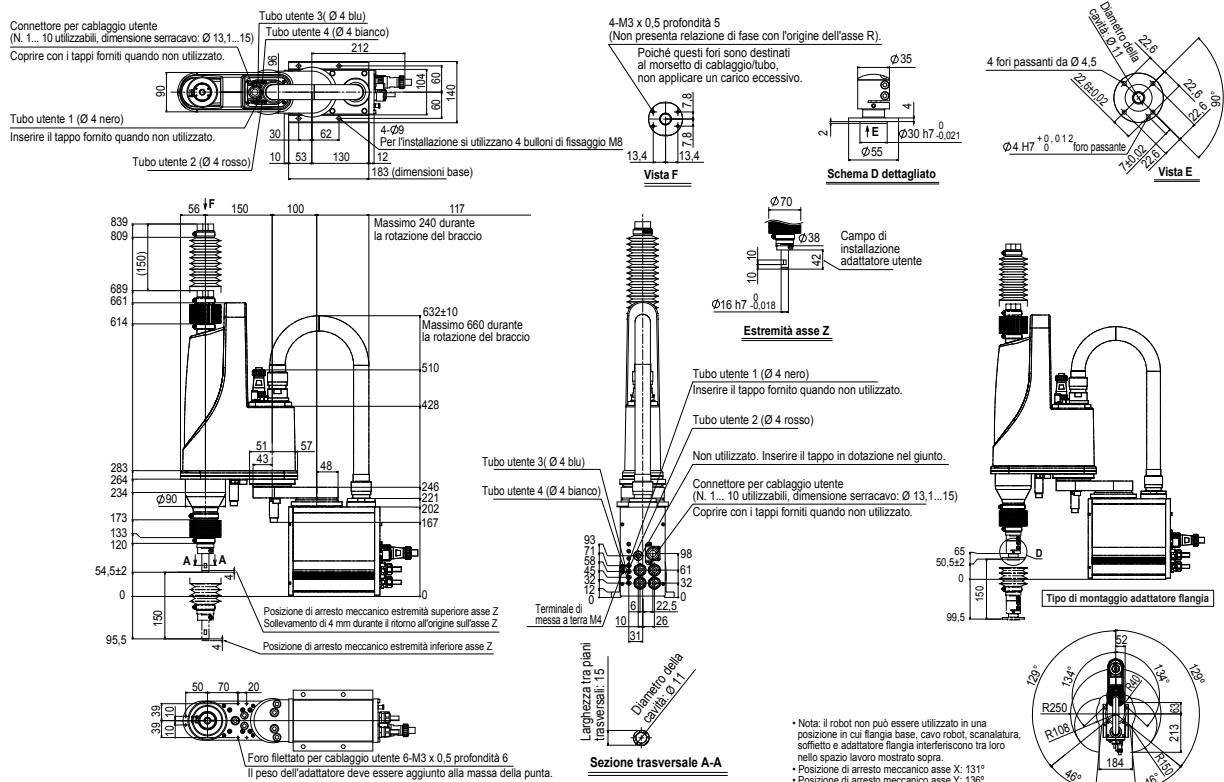
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 250 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGLP250150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLP350 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	350			
Massimo carico utile (kg)	4			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01			
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	200	150	150
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-134	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Accoppiamento diretto		
	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
	Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	5,6			
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,05			
Grado di protezione <sup>4</sup>	equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	18			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

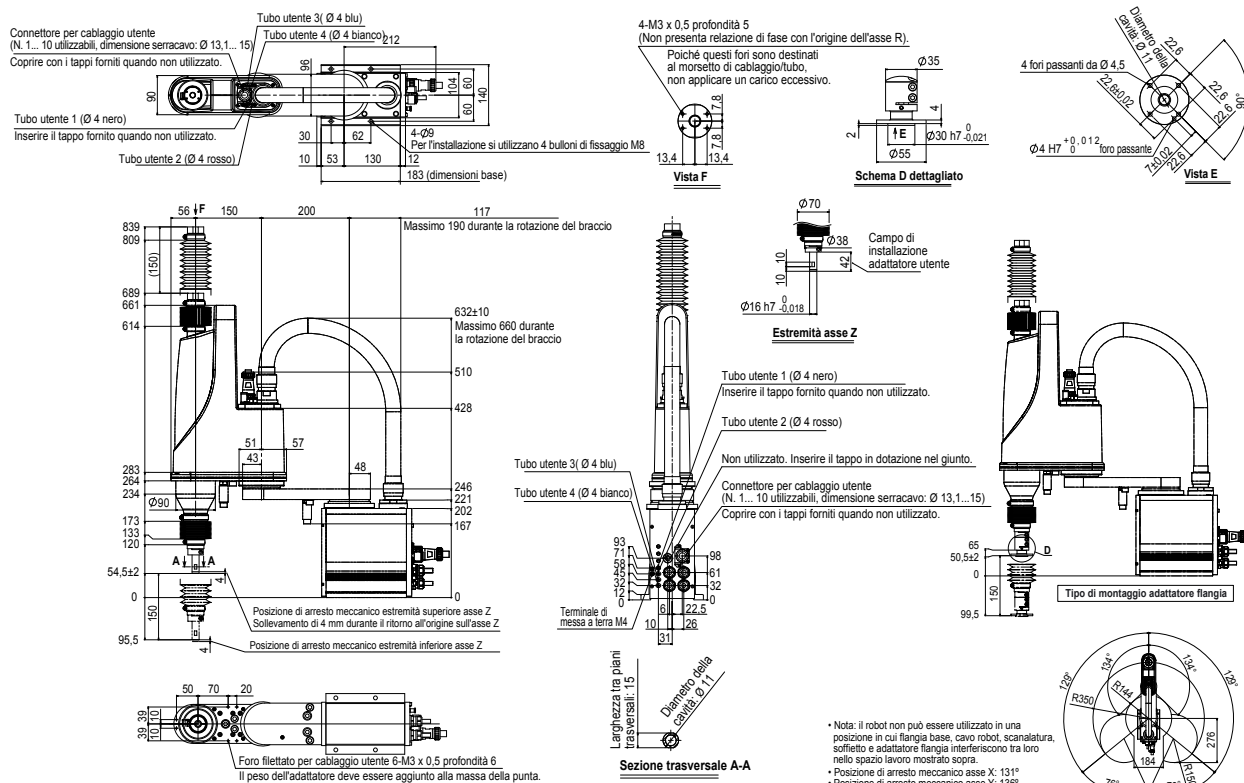
## Controllore

Controllore	Absorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 350 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGLP350150YRCR0

## Dimensioni





# R6YXGLP400 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		400			
Massimo carico utile (kg)		4			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	250	150	150	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Accoppiamento diretto			
		Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto				
Uscita c.a. servomotore (W)		200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		6,1		1,1	
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)		0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,05			
Grado di protezione <sup>*4</sup>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia	R6YACXGLF			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		18,5			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

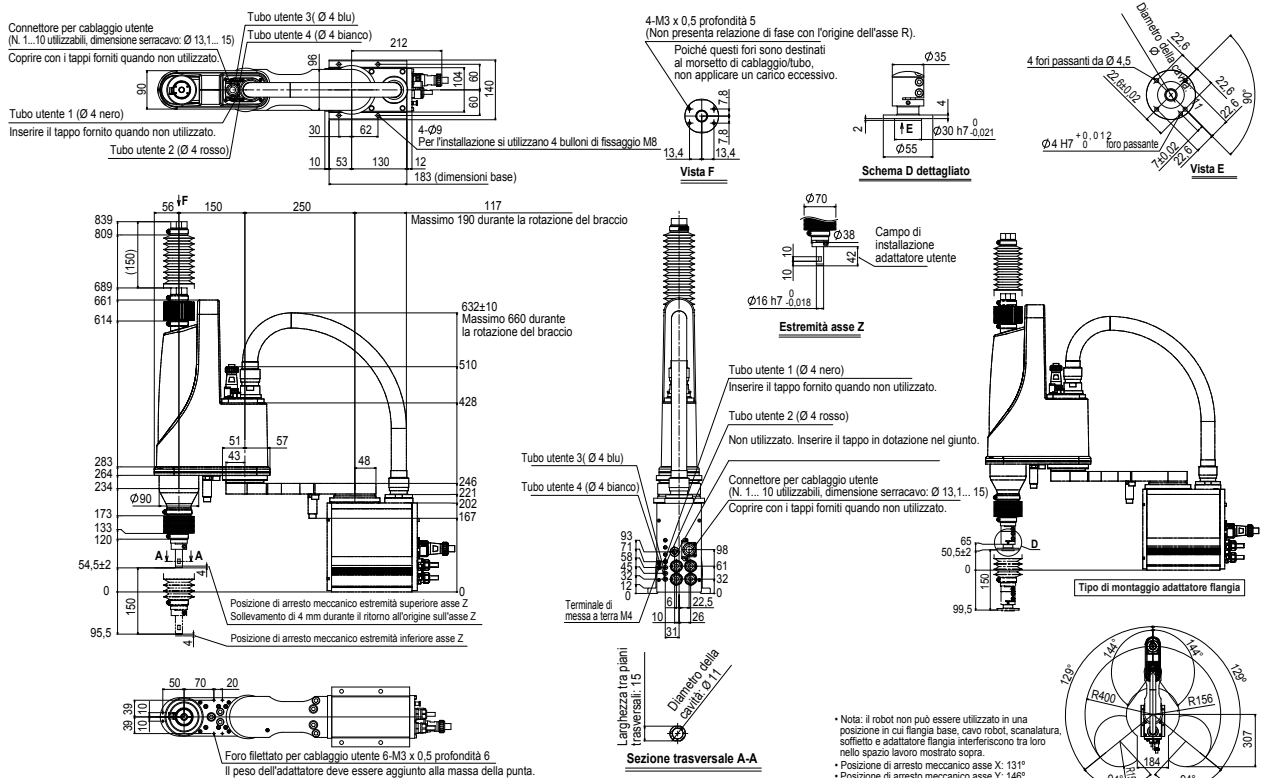
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 400 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGLP400150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLP500 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		500			
Massimo carico utile (kg)		4			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	250	250	150	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)		200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		5,1		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)		0,74			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,05			
Grado di protezione <sup>4</sup>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia	R6YACXGLF			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		21			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

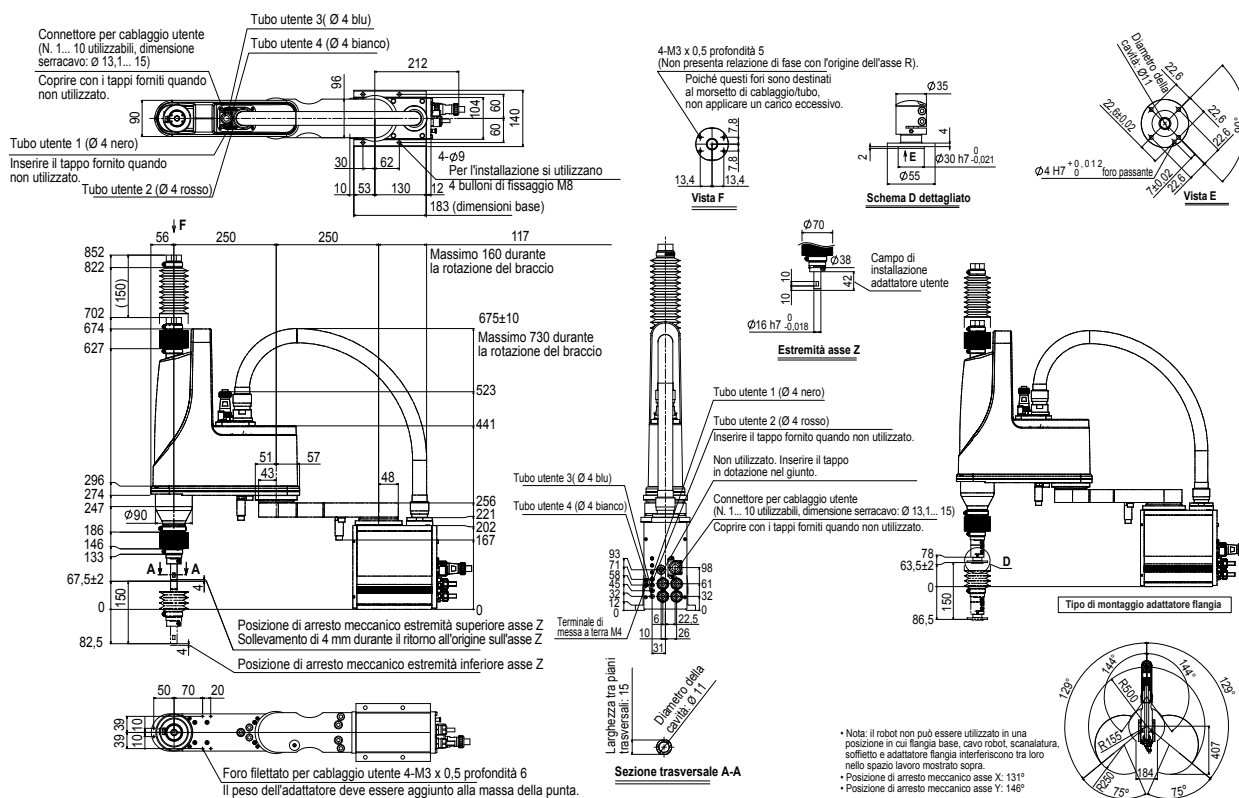
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGLP500150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGLP600 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		600			
Massimo carico utile (kg)		4			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01			
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	350	250	150	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Accoppiamento diretto			
	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto			
	Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto			
Uscita c.a. servomotore (W)		200	150	50	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		4,9		1,1	1.020
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)		0,74			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0,05			
Grado di protezione <sup>4</sup>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 10			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 4 x 4			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Accessori	Adattatore flangia	R6YACXGLF			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		22			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

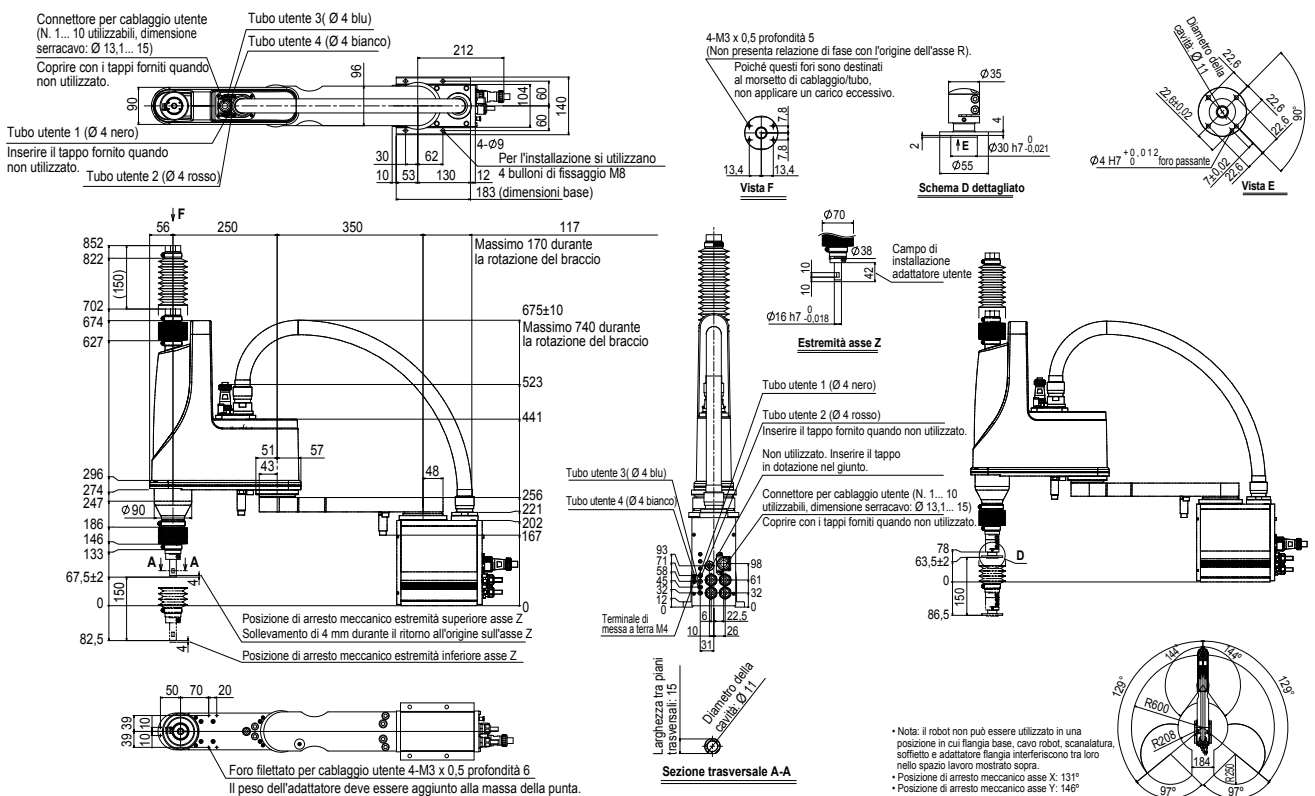
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 150 mm, carico utile max: 4 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGLP600150YRCR0

## Dimensioni



# R6YXGP500 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	500			
Massimo carico utile (kg)	8			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	200	300	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-145	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto	
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto	
Uscita c.a. servomotore (W)	400	200	200	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	7,6		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,55			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,3			
Grado di protezione <sup>4</sup>	equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 28, asse Z 300 mm: 29			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

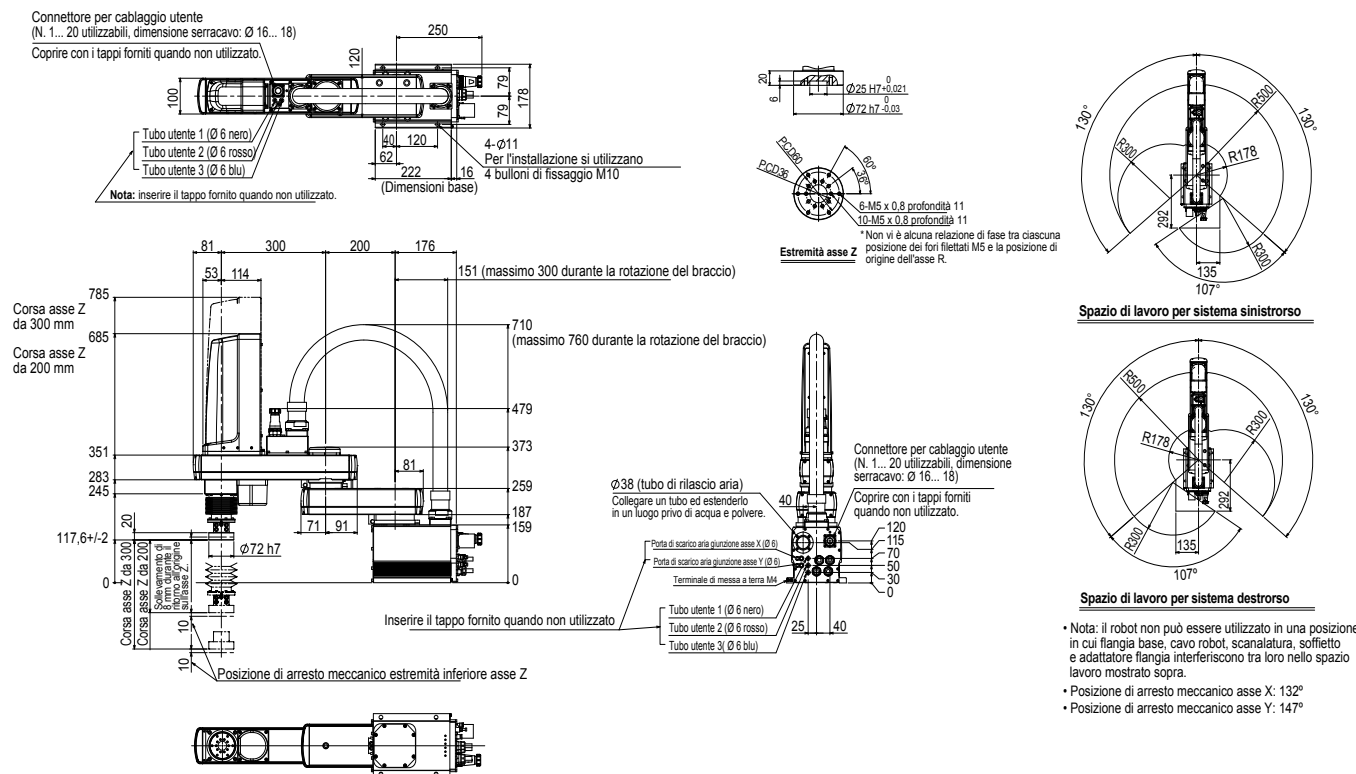
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.700	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 8 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP500200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 8 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP500300YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGP600 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		600			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		8			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	300	300	200	300
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-130	+/-145	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Vite a sfere	Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto			
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b> <b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		400	200	200	200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		8,4		2,3	1,7
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>2</sup> (s)</b>		0,56			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		0,3			
<b>Grado di protezione<sup>4</sup></b>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		Asse Z 200 mm: 29, asse Z 300 mm: 30			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

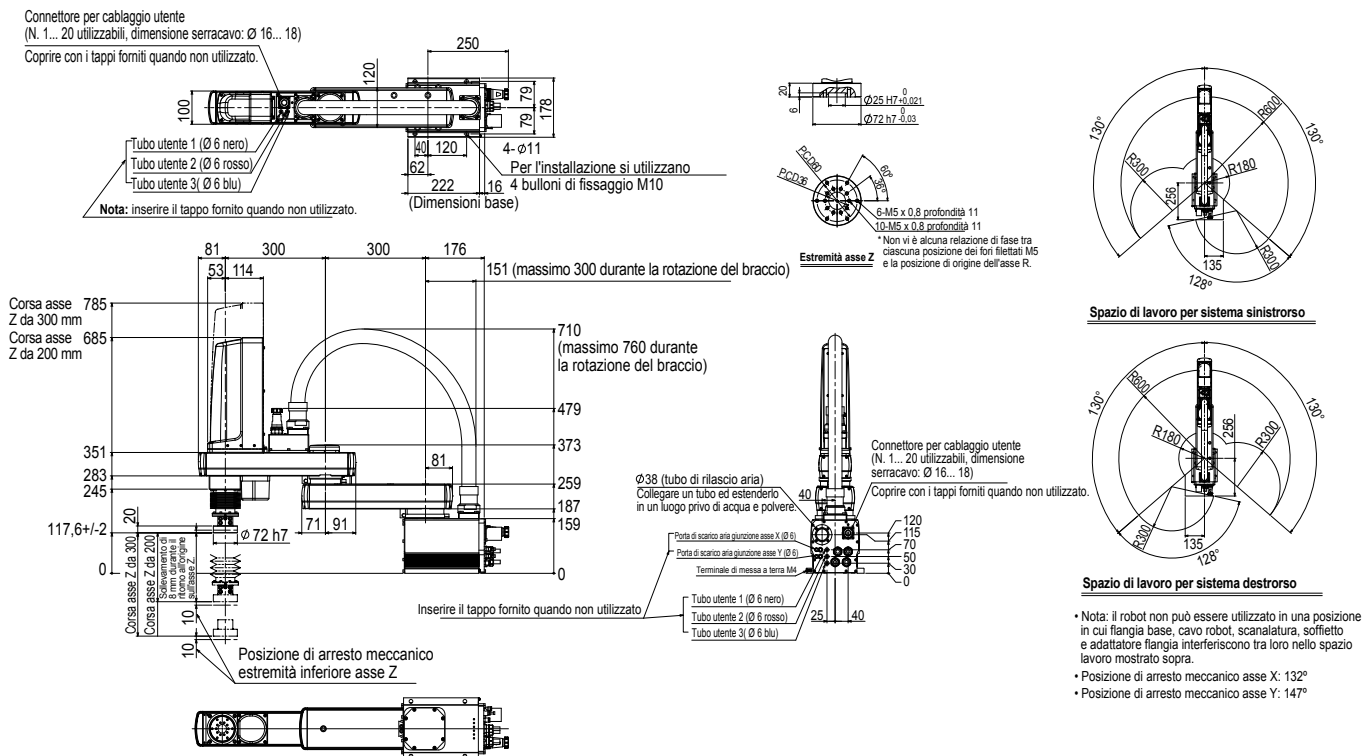
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.700	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 8 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP600200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 8 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP600300YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGHP600 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	600			
Massimo carico utile (kg)	18			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	200	400	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Accoppiamento diretto		
	Dal motore al riduttore di velocità Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	7,7		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1,0			
Grado di protezione <sup>4</sup>	equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 48, Asse Z 400 mm: 50			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

## Controllore

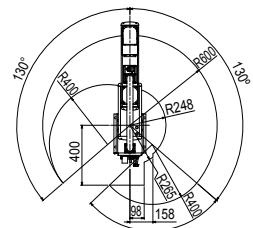
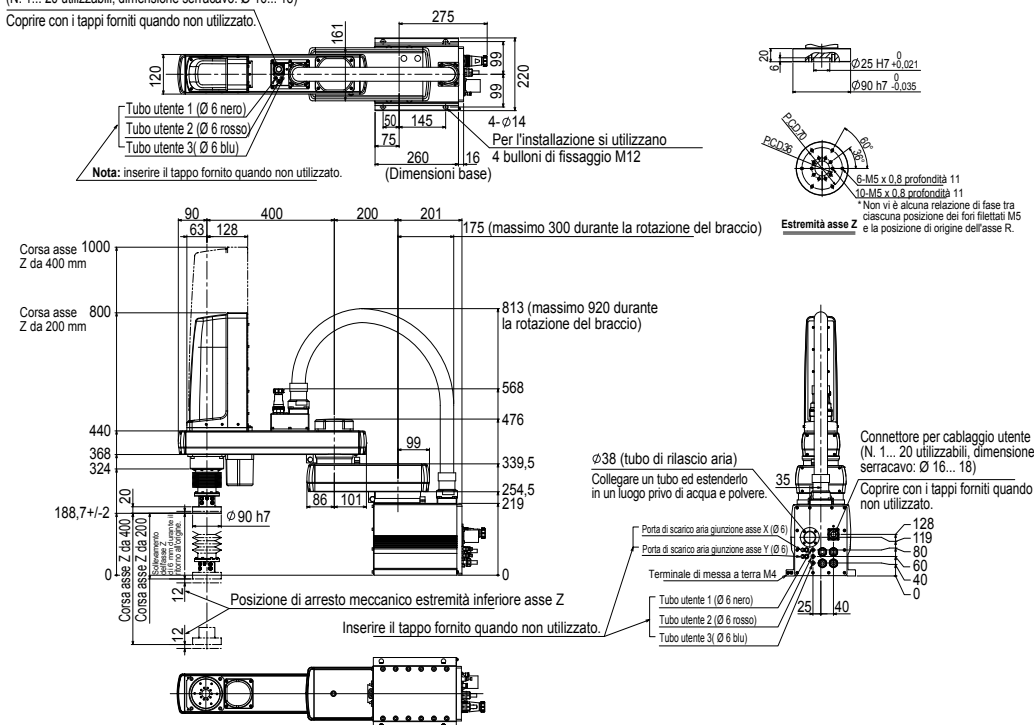
Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

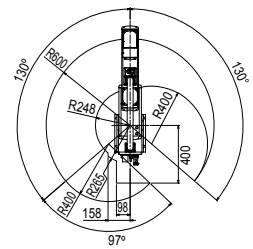
Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGHP600200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGHP600400YRCR3

## Dimensioni

Connettore per cablaggio utente  
(N. 1... 20 utilizzabili, dimensione serracavo: Ø 16... 18)  
Coprire con i tappi forniti quando non utilizzati.



Spazio di lavoro per sistema sinistrorso



Spazio di lavoro per sistema destrorso

- Nota: il robot non può essere utilizzato in una posizione in cui flangia base, cavo robot, scalmatura, soffietto e adattatore flangia interferiscono tra loro nello spazio lavoro mostrato sopra.
- Posizione di arresto meccanico asse X: 132°
- Posizione di arresto meccanico asse Y: 152°

# R6YXGP700 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)		700			
Massimo carico utile (kg)		18			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	300	400	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità	Harmonic Drive		Vite a sfere	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità		Accoppiamento diretto	
	Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto			
Uscita c.a. servomotore (W)		750	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)		8,4		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)		0,52			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )		1,0			
Grado di protezione <sup>4</sup>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)		0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)		Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)		Asse Z 200 mm: 50, Asse Z 400 mm: 52			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

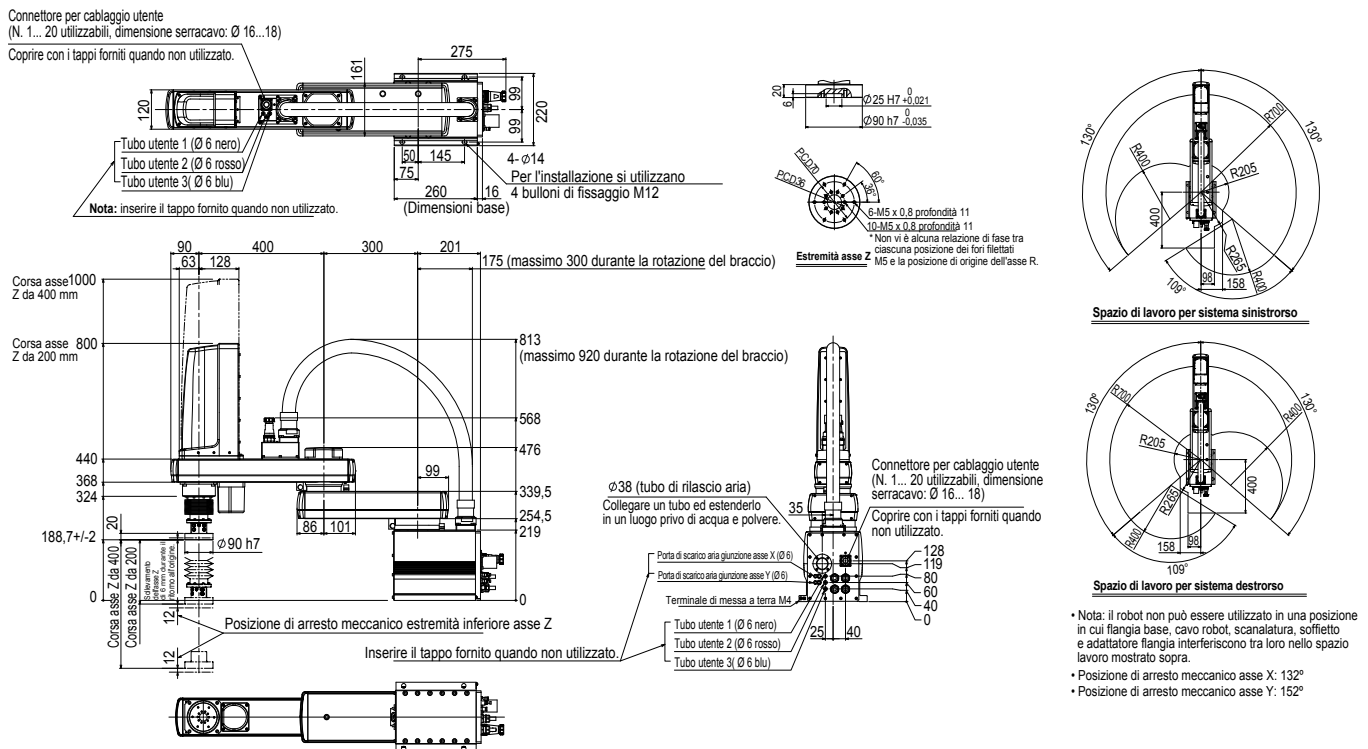
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP700200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP700400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXGP800 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		800			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		18			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
<b>Caratteristiche asse</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	400	400	200	400
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-130	+/-150	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>	Harmonic Drive		Vite a sfere	Harmonic Drive
	<b>Metodo di trasmissione</b>	Accoppiamento diretto			
	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b> <b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto			
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		750	400	400	200
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		9,2		2,3	1,7
<b>Tempo di ciclo standard con carico utile da 2 kg<sup>2</sup> (s)</b>		0,58			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		1,0			
<b>Grado di protezione<sup>4</sup></b>		equivalente a IP65 (IEC 60529)			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		Asse Z 200 mm: 52, Asse Z 400 mm: 54			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

## Controllore

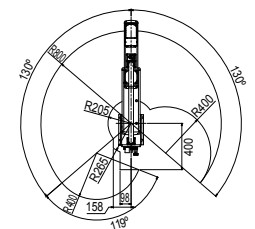
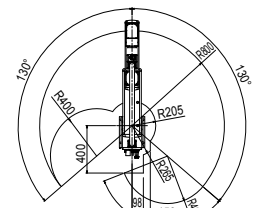
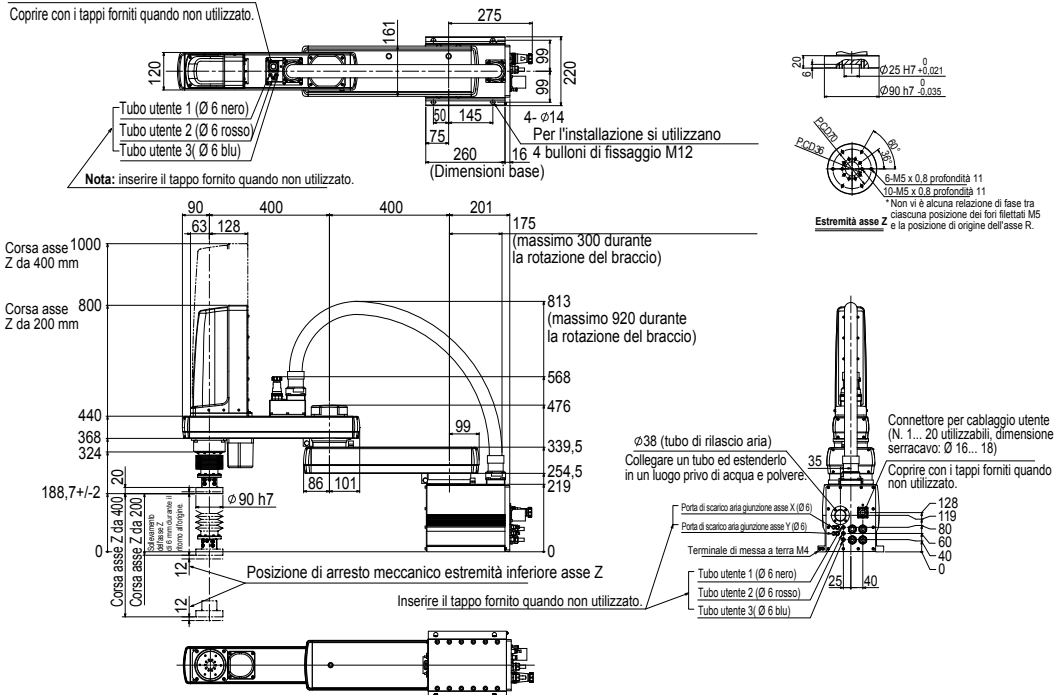
Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP800200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP800400YRCR3

## Dimensioni

Connettore per cablaggio utente  
(N. 1...20 utilizzabili, dimensione serracavo: Ø 16...18)  
Coprire con i tappi forniti quando non utilizzato.



• Nota: il robot non può essere utilizzato in una posizione in cui flangia base, cavo robot, scanalatura, soffietto e adattatore flangia interferiscono tra loro nello spazio lavoro mostrato sopra.

• Posizione di arresto meccanico asse X: 132°

• Posizione di arresto meccanico asse Y: 152°



# R6YXGP900 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	900			
Massimo carico utile (kg)	18			
Ripetibilità* <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	500	400	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto	
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto	
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	9,9		2,3	1,7
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,59			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1,0			
Grado di protezione <sup>4</sup>	equivalente a IP65 (IEC 60529)			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 54, Asse Z 400 mm: 56			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

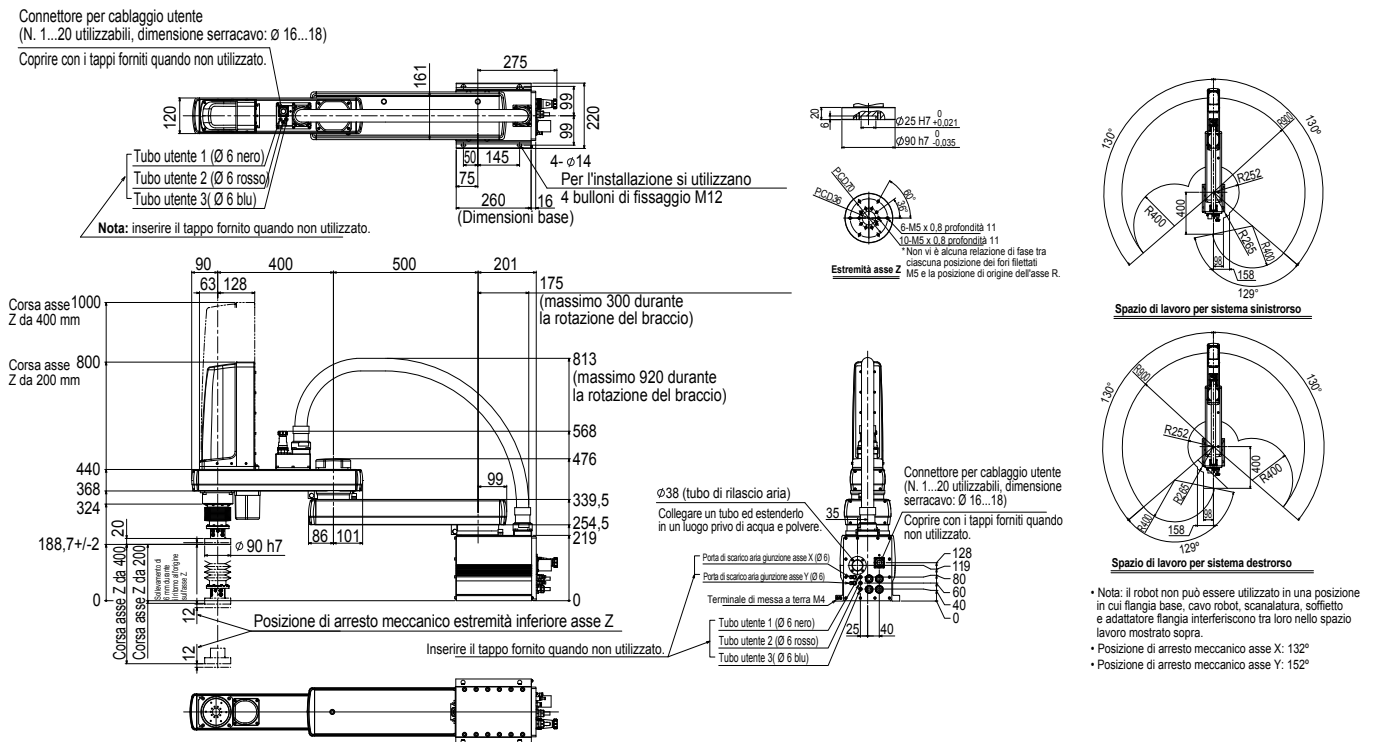
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP900200YRRC3
Raggio di azione dello SCARA: 900 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP900400YRRC3

## Dimensioni



# R6YXGP1000 SERIE XG - CON PROTEZIONE CONTRO IL GOCCIOLAMENTO E ANTI-POLVERE

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R	
Raggio di azione (mm)	1000				
Massimo carico utile (kg)	18				
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004	
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	600	400	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Meccanismo di decelerazione	Riduttore di velocità		Harmonic Drive	Harmonic Drive	Vite a sfere
	Metodo di trasmissione	Dal motore al riduttore di velocità	Accoppiamento diretto		
		Dal riduttore di velocità all'uscita	Accoppiamento diretto		
Uscita c.a. servomotore (W)	750	400	400	200	
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	10,6		2,3	1,7	920
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,59				
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1,0				
Grado di protezione <sup>4</sup>	equivalente a IP65 (IEC 60529)				
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20				
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3				
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)				
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10				
Peso (kg) (escluso cavo robot)	Asse Z 200 mm: 56, Asse Z 400 mm: 58				

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Non utilizzare robot con protezione a soffietto esposta direttamente ai getti d'acqua. Per ulteriori informazioni sulle strutture a prova di stillicidio e resistenti ai liquidi (diversi dall'acqua), rivolgersi al rappresentante OMRON.

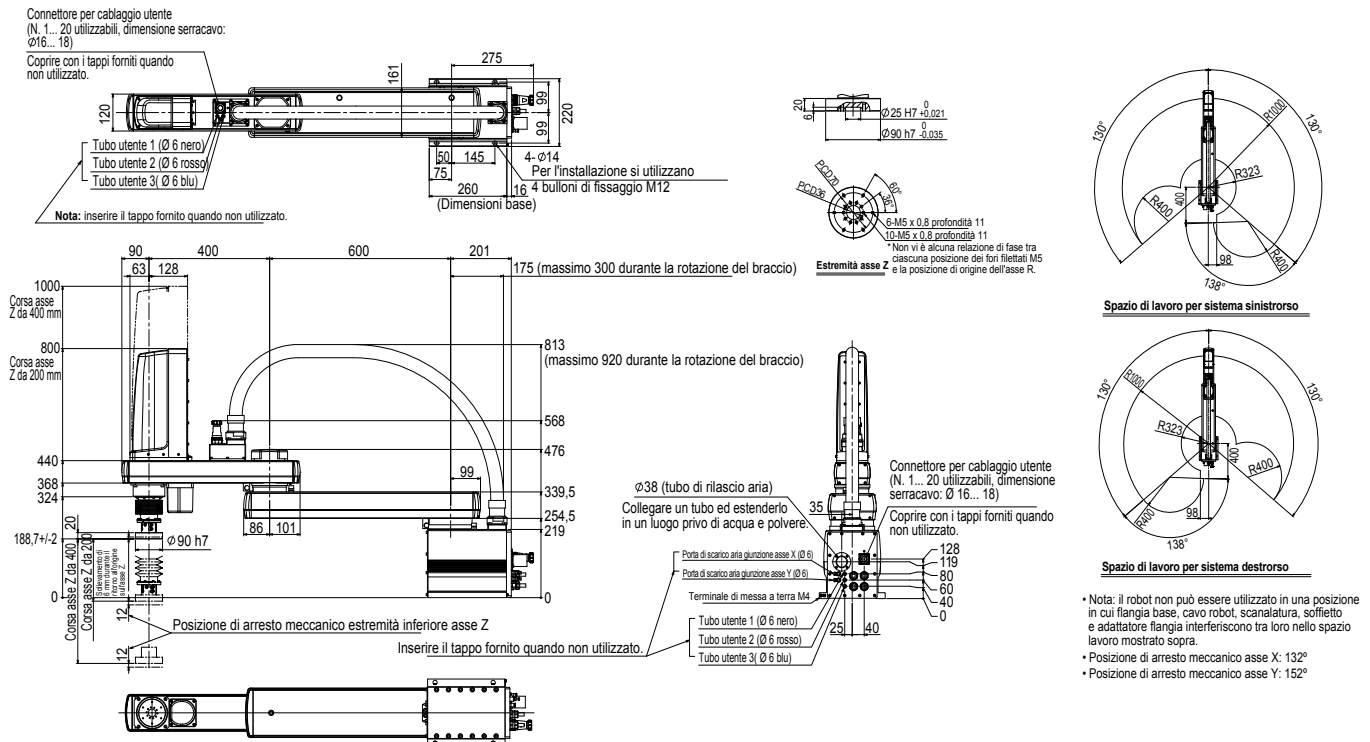
## Controllore

Controllore	Assorbimento (VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP1000200YRCR3
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 18 kg, classe di protezione: IP65	R6YXGP1000400YRCR3

## Dimensioni



# R6YXX1200 SERIE X

## Caratteristiche

		Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
<b>Raggio di azione (mm)</b>		1200			
<b>Massimo carico utile (kg)</b>		50			
<b>Ripetibilità<sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)</b>		+/-0,05		+/-0,02	+/-0,005
<b>Caratteristiche assi</b>	<b>Lunghezza del braccio (mm)</b>	600	600	400	----
	<b>Intervallo di rotazione (°)</b>	+/-125	+/-150	----	+/-360
<b>Meccanismo di decelerazione</b>	<b>Riduttore di velocità</b>		Riduttore epicicloideale	Riduttore epicicloideale	Vite a sfere
	<b>Metodo di trasmissione</b>	<b>Dal motore al riduttore di velocità</b>	Accoppiamento diretto		Trasmissione con cinghia di distribuzione
		<b>Dal riduttore di velocità all'uscita</b>	Accoppiamento diretto		Trasmissione con cinghia di distribuzione
<b>Uscita c.a. servomotore (W)</b>		900	800	600	400
<b>Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)</b>		7,4		0,75	600
<b>Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg<sup>2</sup> (s)</b>		0,91			
<b>Momento di inerzia consentito per asse R<sup>3</sup> (kgm<sup>2</sup>)</b>		2,45			
<b>Cablaggio utente (sq x pz)</b>		0,2 x 20			
<b>Tubo utente (diametro esterno)</b>		Ø 6 x 3			
<b>Impostazione limite movimento</b>		1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
<b>Lunghezza cavo robot (m)</b>		Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
<b>Peso (kg) (escluso cavo robot)</b>		124			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

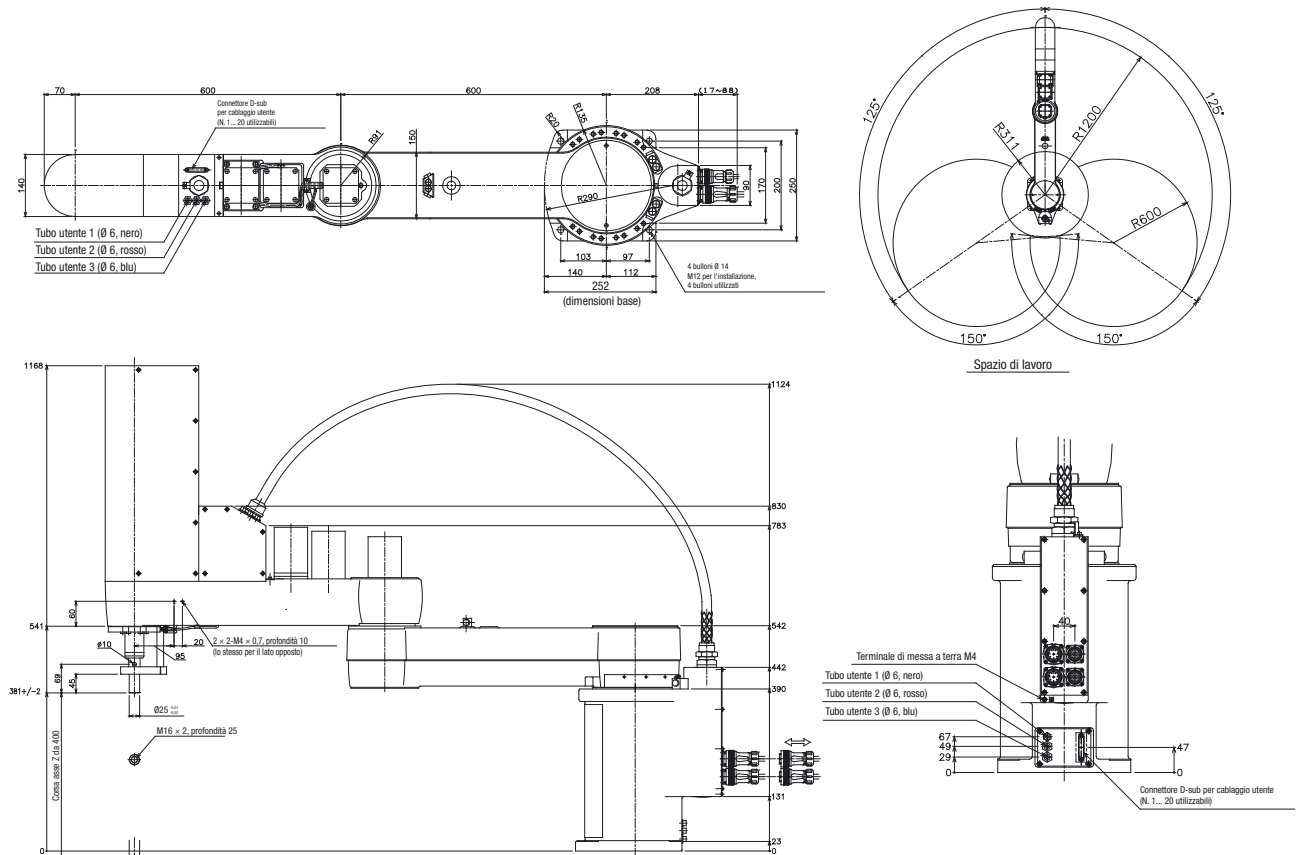
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 1.200 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 50 kg	R6YXX1200400YRCR2

## Dimensioni



# R6YXC180 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	180			
Massimo carico utile (kg)	1			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	109	100	----
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-140	----
Uscita c.a. servomotore (W)	50	30	30	30
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	3,3		0,7	1.700
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg <sup>*2</sup> (s)	0,42			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,01			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,1 x 8			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 3 x 2			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot) <sup>*4</sup>	6,5			
Peso del cavo robot	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Grado di pulizia	CLASSE 10 (base da 0,1 micron)			
Presenza d'aria (N l/min)	30			

\*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)

\*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.

\*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.

\*4 Il peso totale del robot è rappresentato dalla somma del peso del corpo unita al quello del cavo.

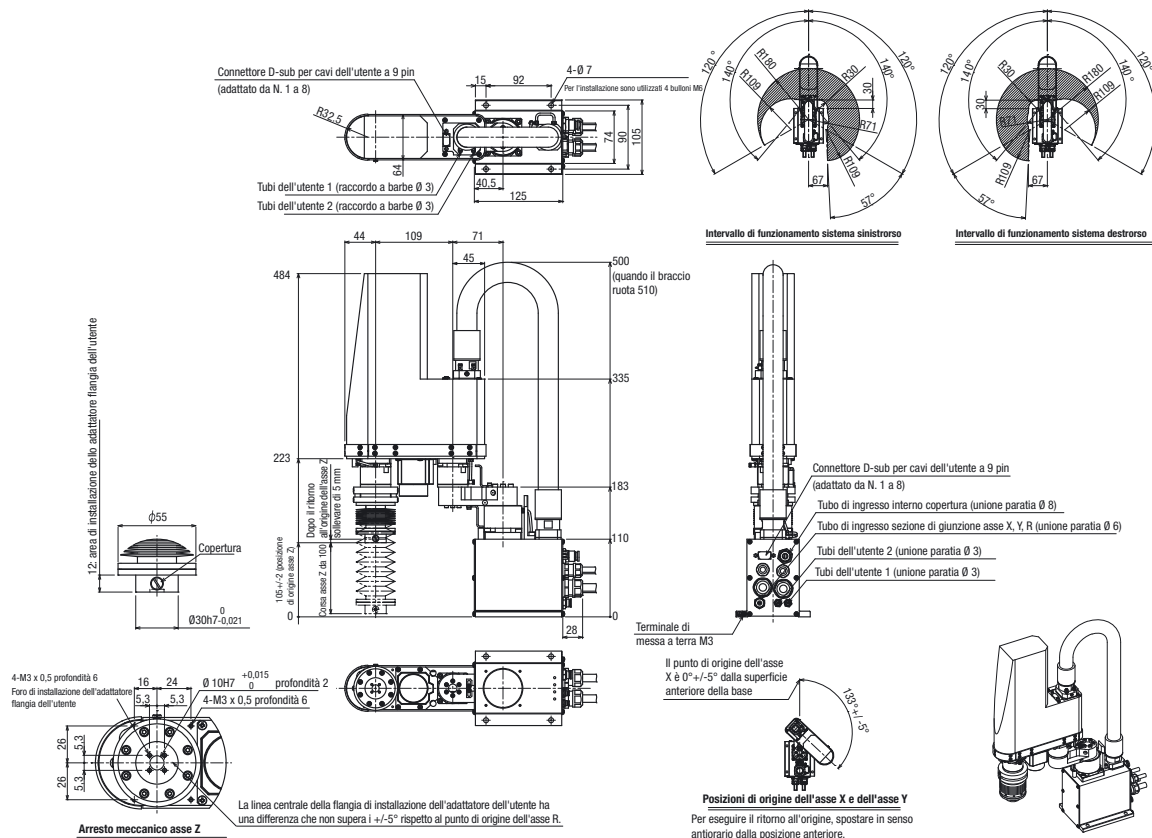
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 180 mm, corsa verticale: 100 mm, carico utile max: 1 kg, classe di protezione: C10	R6YXC180100YRCR0

## Dimensioni



# R6YXC220 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	220			
Massimo carico utile (kg)	1			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	111	109	100
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-140	----
Uscita c.a. servomotore (W)	50	30	30	30
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	3,4		0,7	1.700
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 0,1 kg <sup>2</sup> (s)	0,45			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,01			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,1 x 8			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 3 x 2			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
Peso (kg) (escluso cavo robot) <sup>4</sup>	6,5			
Peso del cavo robot	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Grado di pulizia	CLASSE 10 (base da 0,1 micron)			
Presa d'aria (N l/min)	30			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 100 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Il peso totale del robot è rappresentato dalla somma del peso del corpo unita al quello del cavo.

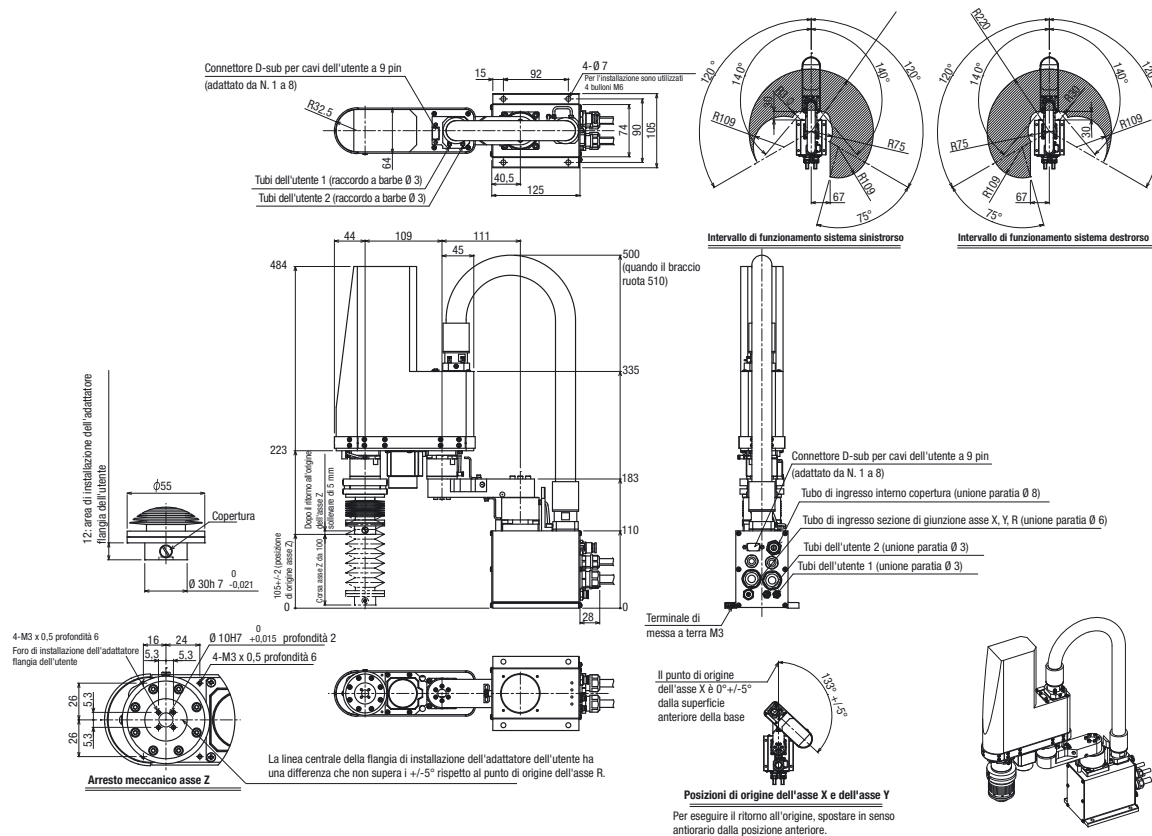
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 220 mm, corsa verticale: 100 mm, carico utile max: 1 kg, classe di protezione: C10	R6YXC220100YRCR0

## Dimensioni



# R6YXC500 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	500			
Massimo carico utile (kg)	10			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	250	200	300
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-142	----
Uscita c.a. servomotore (W)	400	200	200	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	4,9		1,7	876
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,53			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,12			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tube utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 Opzionale: 5, 10			
Peso (kg)	31			
Grado di pulizia	CLASSE 10 <sup>*4</sup>			
Preso d'aria (N l/min)	60 <sup>*5</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Per 1 cf (base da 0,1 micron), quando si utilizza la soffiante di aspirazione.
- \*5 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

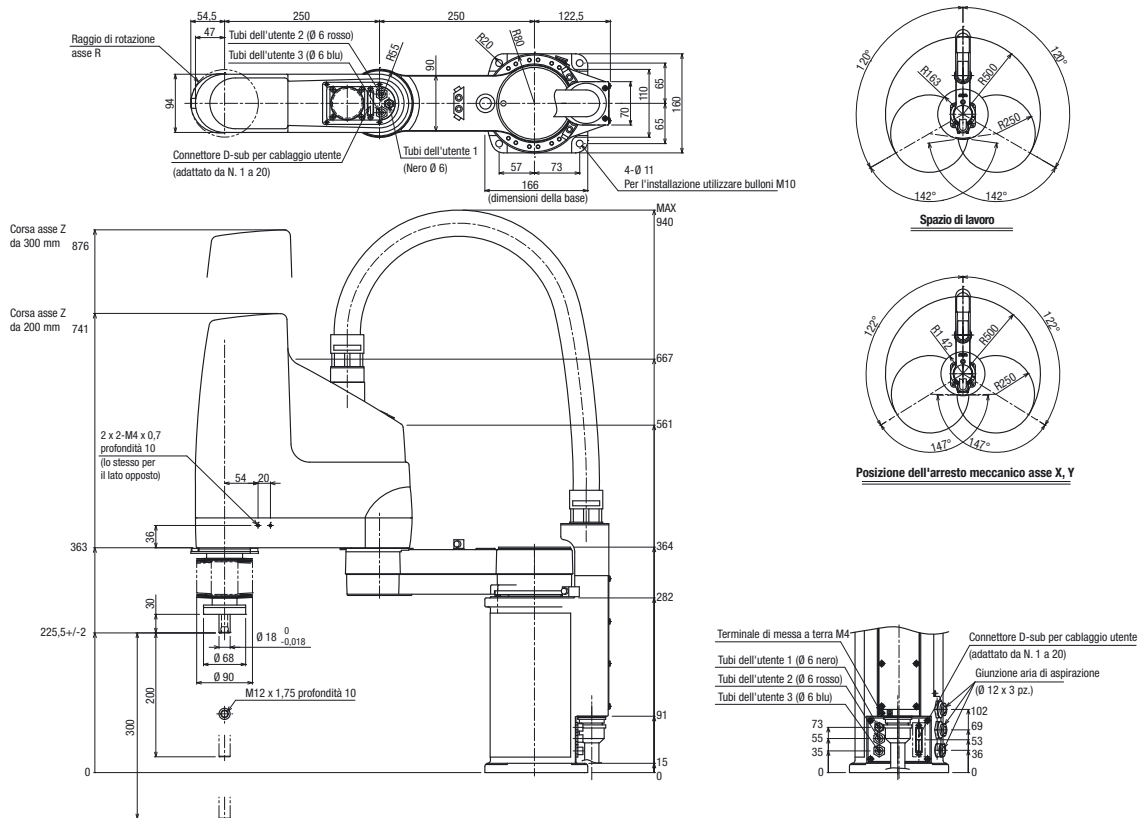
## Controllore

Controllore	Absorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg, classe di protezione: C10	R6YXC500200YRCR2
Raggio di azione dello SCARA: 500 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg, classe di protezione: C10	R6YXC500300YRCR2

## Dimensioni



# R6YXC600 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	600			
Massimo carico utile (kg)	10			
Ripetibilità <sup>1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	350	250	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-145	----
Uscita c.a. servomotore (W)	400		200	100
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	5,6		1,7	876
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>2</sup> (s)	0,56			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,12			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg)	33			
Grado di pulizia	CLASSE 10 <sup>4</sup>			
Preso d'aria (N l/min)	60 <sup>5</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Per 1 cf (base da 0,1 micron), quando si utilizza la soffiante di aspirazione.
- \*5 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

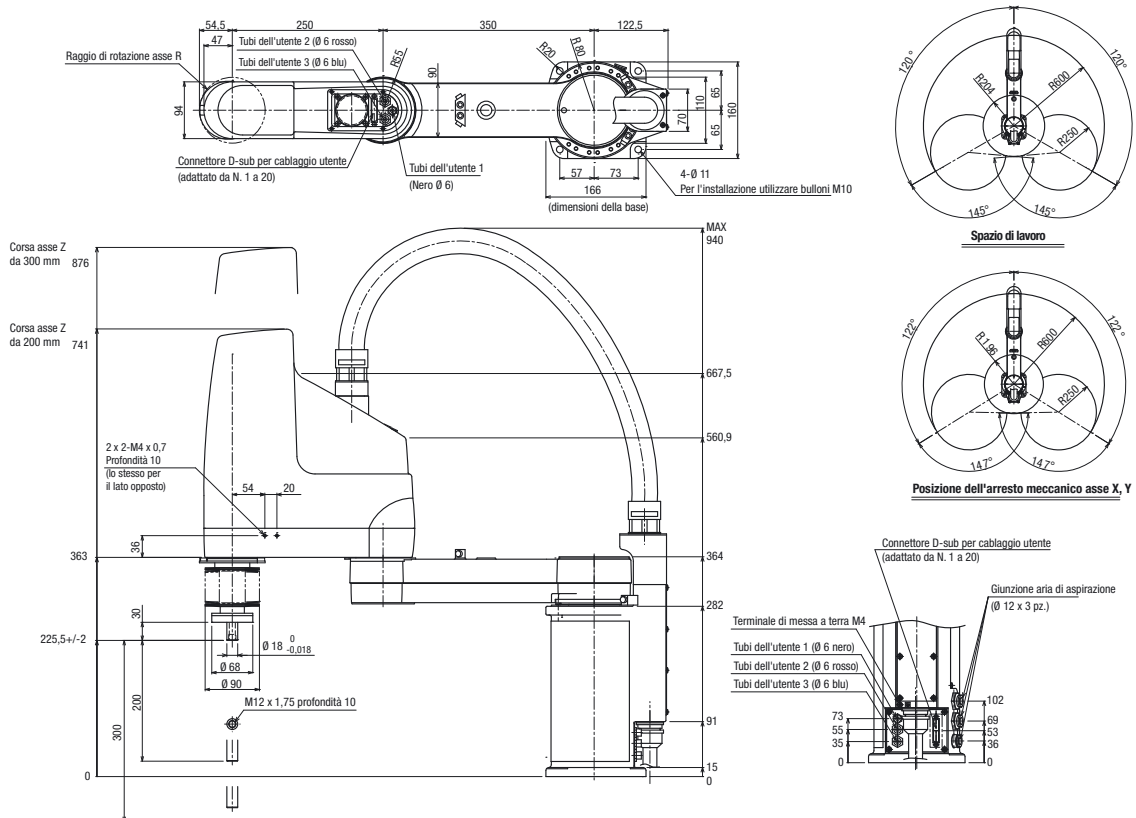
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	1.500	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 10 kg, classe di protezione: C10	R6YXC600200YRCR2
Raggio di azione dello SCARA: 600 mm, corsa verticale: 300 mm, carico utile max: 10 kg, classe di protezione: C10	R6YXC600300YRCR2

## Dimensioni



# R6YXC700 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	700			
Massimo carico utile (kg)	20			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	350	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-145	----
Uscita c.a. servomotore (W)	800	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	6,7		1,7	600
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,32			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg)	57			
Grado di pulizia	CLASSE 10 <sup>*4</sup>			
Preso d'aria (N l/min)	60 <sup>*5</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Per 1 cf (base da 0,1 micron), quando si utilizza la soffiante di aspirazione.
- \*5 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

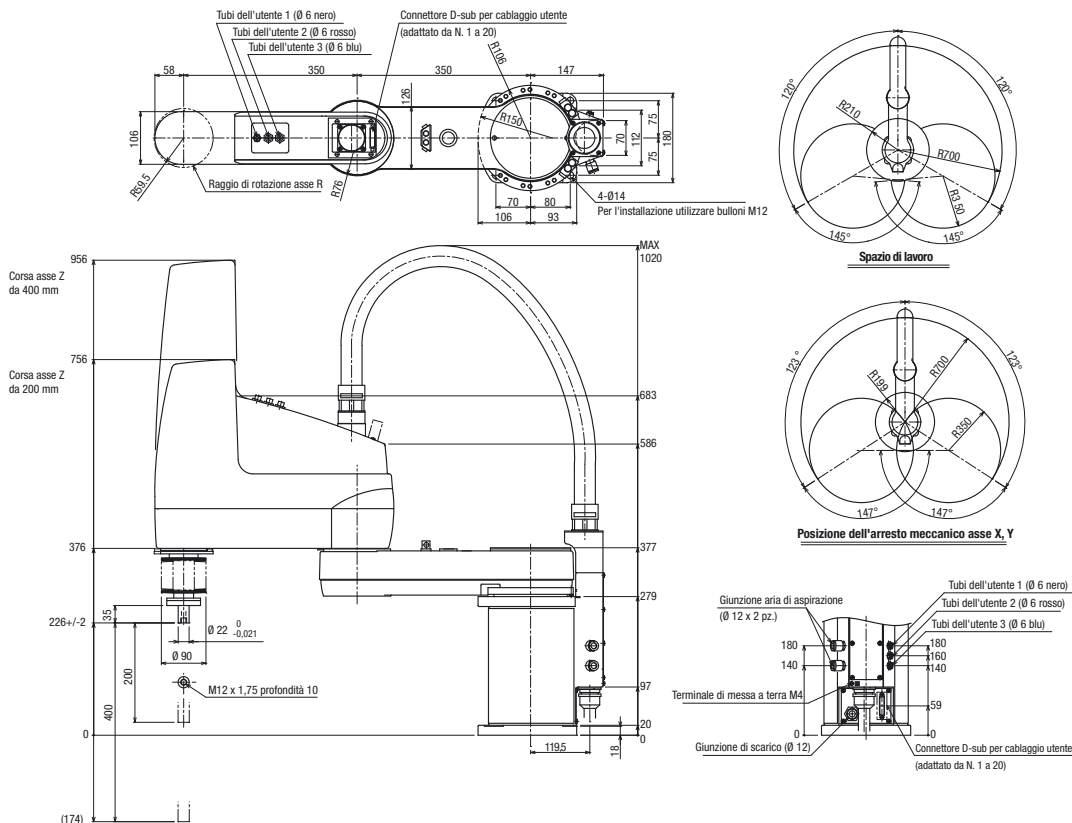
## Controllore

Controllore	Absorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC700200YRCR2
Raggio di azione dello SCARA: 700 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC700400YRCR2

## Dimensioni





# R6YXC800 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	800			
Massimo carico utile (kg)	20			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	450	350	200
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-145	----
Uscita c.a. servomotore (W)	800	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	7,3		1,7	600
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,57			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,32			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tubo utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg)	58			
Grado di pulizia	CLASSE 10 <sup>*4</sup>			
Presenza d'aria (N l/min)	60 <sup>*5</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Per 1 cf (base da 0,1 micron), quando si utilizza la soffiante di aspirazione.
- \*5 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

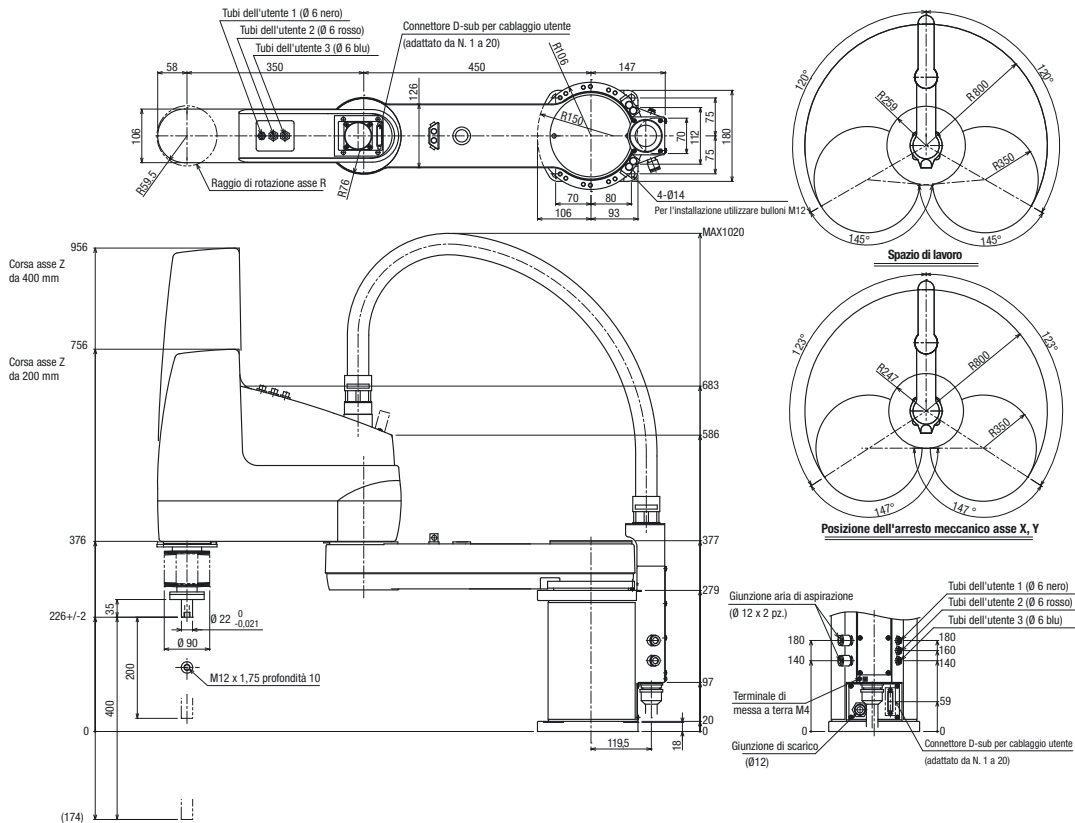
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC800200YRCR2
Raggio di azione dello SCARA: 800 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC800400YRCR2

## Dimensioni



# R6YXC1000 PER CAMERA BIANCA

## Caratteristiche

	Asse X	Asse Y	Asse Z	Asse R
Raggio di azione (mm)	1000			
Massimo carico utile (kg)	20			
Ripetibilità <sup>*1</sup> (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Caratteristiche asse	Lunghezza del braccio (mm)	550	200	400
	Intervallo di rotazione (°)	+/-120	+/-145	----
Uscita c.a. servomotore (W)	800	400	400	200
Velocità massima (XYZ:m/s) (R:°/s)	8		1,7	600
Tempo di ciclo standard: con carico utile da 2 kg <sup>*2</sup> (s)	0,6			
Momento di inerzia consentito per asse R <sup>*3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	0,32			
Cablaggio utente (sq x pz)	0,2 x 20			
Tube utente (diametro esterno)	Ø 6 x 3			
Impostazione limite movimento	1. Limite soft 2. Arresto meccanico (asse X, Y, Z)			
Lunghezza cavo robot (m)	Standard: 3,5 opzionale: 5, 10			
Peso (kg)	59			
Grado di pulizia	CLASSE 10 <sup>-4</sup>			
Preso d'aria (N l/min)	60 <sup>*5</sup>			

- \*1 Valore a una temperatura ambiente costante. (assi X, Y)
- \*2 Con movimento reciproco in verticale da 25 mm e in orizzontale da 300 mm.
- \*3 Esistono limiti per l'impostazione del coefficiente di accelerazione.
- \*4 Per 1 cf (base da 0,1 micron), quando si utilizza la soffiante di aspirazione.
- \*5 La presa necessaria varia in funzione dell'ambiente e delle condizioni di utilizzo.

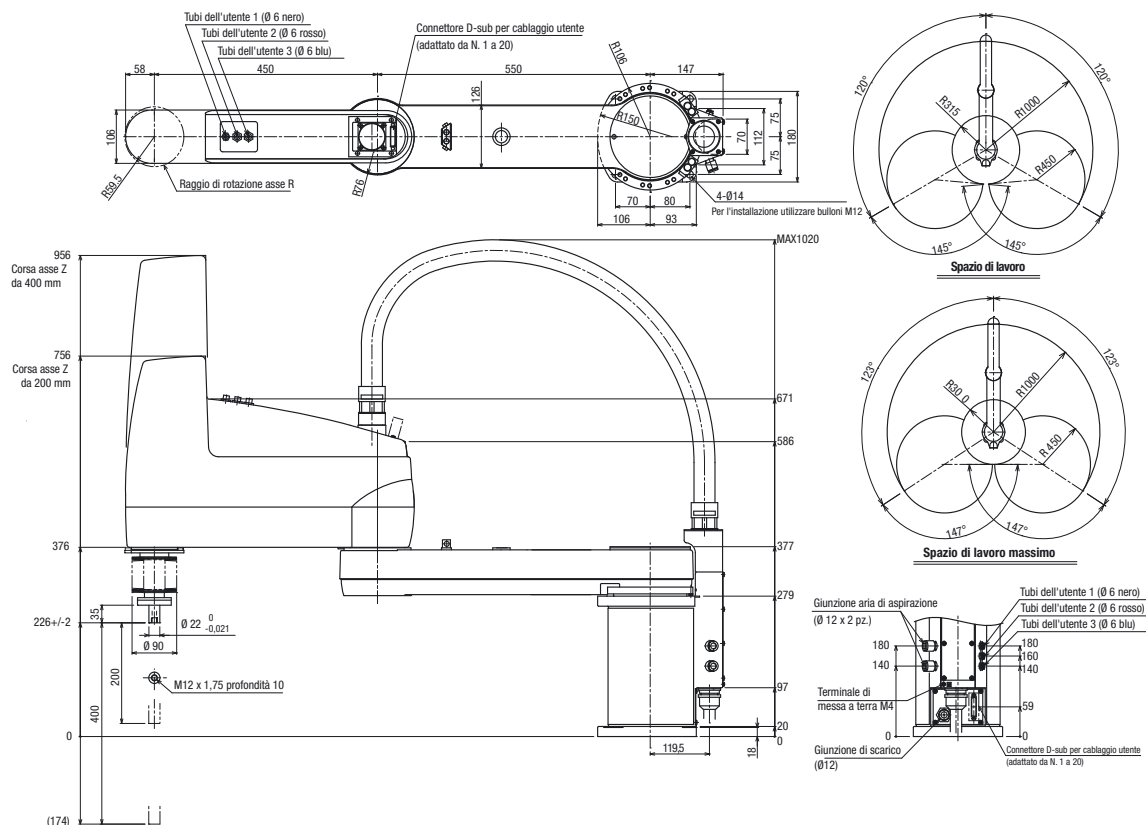
## Controllore

Controllore	Assorbimento(VA)	Metodo di funzionamento
YRC	2.000	Programmazione / Monitoraggio I/O / Comando remoto / Funzionamento tramite comunicazione RS-232C

## Modelli disponibili

Descrizione	Modello
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 200 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC1000200YRCR2
Raggio di azione dello SCARA: 1000 mm, corsa verticale: 400 mm, carico utile max: 20 kg, classe di protezione: C10	R6YXC1000400YRCR2

## Dimensioni



# Robot SCARA

## Modelli disponibili

### Serie XG - Tipo standard

R6Y	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot				
					Robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile		
					Codice articolo robot	Adattatore flangia	Open Shaft						
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRCR0	ND	ND	ND	2.0	R6YACCX002T1	ND		
									3.5	R6YACCX003T1	ND		
									5.0	R6YACCX005T1	ND		
									10.0	R6YACCX010T1	ND		
		150	50	1	R6YXG15050YRCR0	ND	ND	ND	ND	2.0	R6YACCX002T1	ND	
										3.5	R6YACCX003T1	ND	
										5.0	R6YACCX005T1	ND	
										10.0	R6YACCX010T1	ND	
		180	50	1	R6YXG18050YRCR0	ND	ND	ND	ND	2.0	R6YACCX002T1	ND	
										3.5	R6YACCX003T1	ND	
										5.0	R6YACCX005T1	ND	
										10.0	R6YACCX010T1	ND	
	220	100	1	R6YXG220100YRCR0	ND	ND	ND	ND	3.5	R6YACCX003T2	ND		
									5.0	R6YACCX005T2	ND		
									10.0	R6YACCX010T2	ND		
	XGL	XGL	250	150	5	R6YXGL250150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
			350	150	5	R6YXGL350150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●
											5.0	R6YACCX005XGX	●
											10.0	R6YACCX010XGX	●
			400	150	5	R6YXGL400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●
											5.0	R6YACCX005XGX	●
10.0											R6YACCX010XGX	●	
500			150	5	R6YXGL500150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
600		150	5	R6YXGL600150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●		
									5.0	R6YACCX005XGX	●		
									10.0	R6YACCX010XGX	●		
XG		XG	500	200	10	R6YXG500200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
			300	10	R6YXG500300YRCR3	ND	ND	RGU3	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●
											5.0	R6YACCX005XGX	●
											10.0	R6YACCX010XGX	●
		600	200	10	R6YXG600200YRCR3	ND	ND	RGU3	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●
											5.0	R6YACCX005XGX	●
											10.0	R6YACCX010XGX	●
	XGH	XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
400		20	R6YXGH600400YRCR3	ND	ND	RGU3	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●		
									5.0	R6YACCX005XGX	●		
									10.0	R6YACCX010XGX	●		
XG	XG	700	200	20	R6YXG700200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●		
									5.0	R6YACCX005XGX	●		
									10.0	R6YACCX010XGX	●		
		400	20	R6YXG700400YRCR3	ND	ND	RGU3	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
	800	XG	800	200	20	R6YXG800200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	
		400	20	R6YXG800400YRCR3	ND	ND	RGU3	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGX	●	
										5.0	R6YACCX005XGX	●	
										10.0	R6YACCX010XGX	●	



R6Y	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot		
					Codice articolo robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile
						Adattatore flangia	Open Shaft				
XG	900	200	20	20	R6YXG900200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●
									5.0	R6YACCX005XGX	●
									10.0	R6YACCX010XGX	●
		400	20	20	R6YXG900400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●
									5.0	R6YACCX005XGX	●
									10.0	R6YACCX010XGX	●
	1000	200	20	20	R6YXG1000200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●
									5.0	R6YACCX005XGX	●
									10.0	R6YACCX010XGX	●
	400	20	20	20	R6YXG1000400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGX	●
									5.0	R6YACCX005XGX	●
									10.0	R6YACCX010XGX	●

Serie XG - Modello con montaggio a parete

R6Y	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot										
					Codice articolo robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile								
						Adattatore flangia	Open Shaft												
XGSW	300	150	5	5	R6YXGSW300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	3.5	R6YACCX003XGS	ND								
									5.0	R6YACCX005XGS	ND								
									10.0	R6YACCX010XGS	ND								
									400	150	5	5	R6YXGSW400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	3.5	R6YACCX003XGS	ND
																	5.0	R6YACCX005XGS	ND
																	10.0	R6YACCX010XGS	ND
					500	200	10	10	R6YXGSW500200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND				
													5.0	R6YACCX005XGS	ND				
													10.0	R6YACCX010XGS	ND				
						300	10	10	10	R6YXGSW500300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND			
														5.0	R6YACCX005XGS	ND			
														10.0	R6YACCX010XGS	ND			
		600	200	10	10	R6YXGSW600200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND							
										5.0	R6YACCX005XGS	ND							
										10.0	R6YACCX010XGS	ND							
			300	10	10	10	R6YXGSW600300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND						
											5.0	R6YACCX005XGS	ND						
											10.0	R6YACCX010XGS	ND						
		700	200	20	20	R6YXGSW700200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND							
										5.0	R6YACCX005XGS	ND							
										10.0	R6YACCX010XGS	ND							
			400	20	20	20	R6YXGSW700400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND						
											5.0	R6YACCX005XGS	ND						
											10.0	R6YACCX010XGS	ND						
	800	200	20	20	R6YXGSW800200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND								
									5.0	R6YACCX005XGS	ND								
									10.0	R6YACCX010XGS	ND								
		400	20	20	20	R6YXGSW800400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND							
										5.0	R6YACCX005XGS	ND							
										10.0	R6YACCX010XGS	ND							
	900	200	20	20	R6YXGSW900200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND								
									5.0	R6YACCX005XGS	ND								
									10.0	R6YACCX010XGS	ND								
		400	20	20	20	R6YXGSW900400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND							
										5.0	R6YACCX005XGS	ND							
										10.0	R6YACCX010XGS	ND							
	1000	200	20	20	R6YXGSW1000200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND								
									5.0	R6YACCX005XGS	ND								
									10.0	R6YACCX010XGS	ND								
		400	20	20	20	R6YXGSW1000400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND							
										5.0	R6YACCX005XGS	ND							
										10.0	R6YACCX010XGS	ND							

**Serie XG - Modello con montaggio inverso a parete**

	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot		
					Codice articolo robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile
						Adattatore flangia	Open Shaft				
R6Y	XGSU	300	150	5	R6YXGSU300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
		400	150	5	R6YXGSU400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	ND	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
		500	200	10	R6YXGSU500200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
			300	10	R6YXGSU500300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
		600	200	10	R6YXGSU600200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
			300	10	R6YXGSU600300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
		700	200	20	R6YXGSU700200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
			400	20	R6YXGSU700400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND
									5.0	R6YACCX005XGS	ND
									10.0	R6YACCX010XGS	ND
800	200	20	R6YXGSU800200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		
	400	20	R6YXGSU800400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		
900	200	20	R6YXGSU900200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		
	400	20	R6YXGSU900400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		
1000	200	20	R6YXGSU1000200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		
	400	20	R6YXGSU1000400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGS	ND		
							5.0	R6YACCX005XGS	ND		
							10.0	R6YACCX010XGS	ND		

**Serie XG - Per camera bianca**

	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot		
					Codice articolo robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile
						Adattatore flangia	Open Shaft				
R6Y	XGLC	250	150	4	R6YXGLC250150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		350	150	4	R6YXGLC350150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		400	150	4	R6YXGLC400150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		500	150	4	R6YXGLC500150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		600	150	4	R6YXGLC600150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND

Serie XG – Con protezione contro il gocciolamento e anti-polvere

	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Robot			RGU	Cavo del robot			
					Codice articolo robot	Accessori			Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile	
						Adattatore flangia	Open Shaft					
R6Y	XGLP	250	150	4	R6YXGLP250150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND	
		350	150	4	R6YXGLP350150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
										5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
										10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		400	150	4	R6YXGLP400150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
										5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
										10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
		500	150	4	R6YXGLP500150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND
										5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND
										10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND
	600	150	4	R6YXGLP600150YRCR0	R6YACXGLF	ND	ND	ND	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND	
	XGP	500	200	8	R6YXGP500200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND	
		300	8	R6YXGP500300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
								10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND		
		600	200	8	R6YXGP600200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
									10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND	
		300	8	R6YXGP600300YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
								10.0	R6YACCX010XGCXGP	ND		
	XGHP	600	200	18	R6YXGHP600200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
		400	18	R6YXGHP600400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
	XGP	700	200	18	R6YXGP700200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
			400	18	R6YXGP700400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
									5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND	
		800	200	18	R6YXGP800200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND	
5.0									R6YACCX005XGCXGP	ND		
400			18	R6YXGP800400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
900		200	18	R6YXGP900200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
		400	18	R6YXGP900400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND		
								5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND		
1000	200	18	R6YXGP1000200YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND			
							5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND			
	400	18	R6YXGP1000400YRCR3	ND	ND	RGU3	3.5	R6YACCX003XGCXGP	ND			
							5.0	R6YACCX005XGCXGP	ND			

Serie X - Carico elevato

	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Codice articolo robot	RGU	Cavo del robot		
							Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile
R6Y	XX	1200	400	50	R6YXX1200400YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XGX	●
							5.0	R6YACCX005XGX	●
							10.0	R6YACCX010XGX	●

Serie XC - Per camera bianca

R6Y	Serie	Raggio di azione (mm)	Corsa asse Z (mm)	Carico utile (kg)	Codice articolo robot	RGU	Cavo del robot		
							Lunghezza (m)	Codice articolo	Rimovibile
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRCR0	ND	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
		220	100	1	R6YXC220100YRCR0	ND	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
		500	200	10	R6YXC500200YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
			300	10	R6YXC500300YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
		600	200	10	R6YXC600200YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
			300	10	R6YXC600300YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
		700	200	20	R6YXC700200YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
			400	20	R6YXC700400YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
		800	200	20	R6YXC800200YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND
							5.0	R6YACCX005XSXC	ND
							10.0	R6YACCX010XSXC	ND
400	20		R6YXC800400YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND		
					5.0	R6YACCX005XSXC	ND		
					10.0	R6YACCX010XSXC	ND		
1000	200	20	R6YXC1000200YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND		
					5.0	R6YACCX005XSXC	ND		
					10.0	R6YACCX010XSXC	ND		
	400	20	R6YXC1000400YRCR2	RGU2	3.5	R6YACCX003XSXC	ND		
					5.0	R6YACCX005XSXC	ND		
					10.0	R6YACCX010XSXC	ND		

TUTTE LE DIMENSIONI INDICATE SONO ESPRESSE IN MILLIMETRI.

Per convertire i millimetri in pollici, moltiplicare per 0,03937. Per convertire i grammi in once, moltiplicare per 0,03527.