

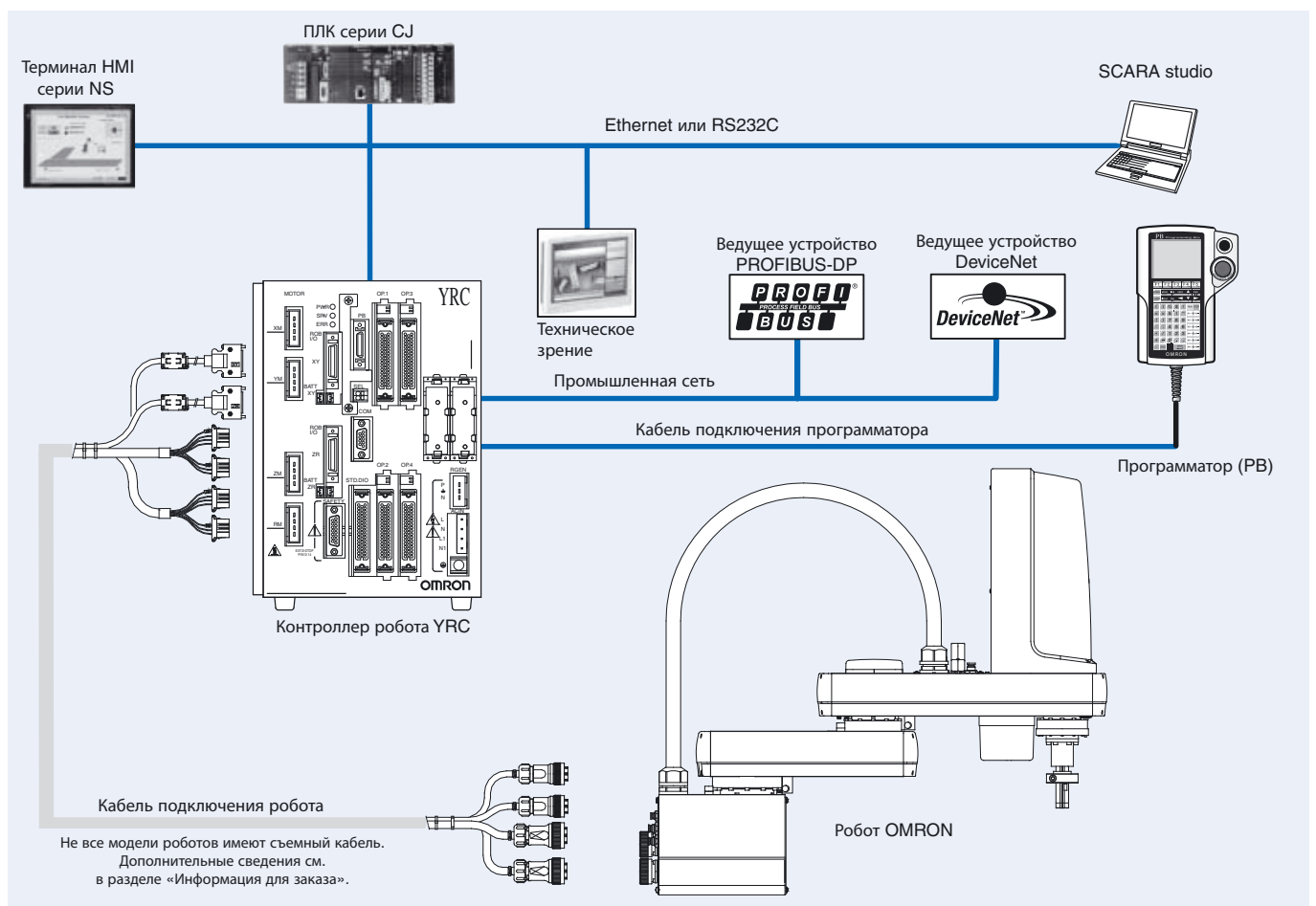
Роботы SCARA

Роботы SCARA для применения в промышленности

- Повышенная надежность (серия XG без ременной передачи, подвижные узлы без электронных элементов)
- Более высокая точность и скорость работы
- Минимальная необходимость в техобслуживании
- Более простая эксплуатация
- Повышенная прочность
- Очень компактная конструкция



Конфигурация системы



YRC Контроллер робота

Технические характеристики

Параметр		Описание		
YRC		Контроллер робота YRC		
Основные характеристики	Количество управляемых осей	Максимум 4 оси (одновременное управление: 4 оси)		
	Тип управляемых роботов	Роботы SCARA		
	Максимальная потребляемая мощность	2500 ВА		
	Мощность подключаемого двигателя	1600 Вт		
	Габариты (Ш x В x Г)	180 x 250 x 235 мм		
	Масса	6,5 кг		
	Входное напряжение питания	Питание цепей управления	Однофазное, 200...230 В~ +/-10 % максимум (50/60 Гц)	
Питание двигателя		Однофазное, 200...230 В~ +/-10 % максимум (50/60 Гц)		
Управление осями	Способ управления	Полностью цифровое управление серводвигателем переменного тока		
	Способ определения положения	Резольвер с функцией резервного копирования данных, магнитный датчик линейного положения		
	Тип управления	Позиционное (поточечное) перемещение, линейная интерполяция, круговая интерполяция, перемещение по дуге		
	Система координат	Относительные координаты, Декартовы координаты		
	Единицы для указания положения	Импульсы, мм (миллиметры), град (градусы)		
	Задание скорости	1 %...100 % (с дискретностью 1 %; при использовании команды DRIVE для управления одной осью скорость задается с дискретностью 0,01 %)		
	Задание разгона	1. Автоматическая настройка разгона с учетом модели робота и заданной массы концевой точки. 2. Настройка с учетом параметра разгона и торможения (с дискретностью 1 %).		
	Разрешение	16384 имп/об, 1 мкм		
	Способ поиска исходного положения	Инкрементный, абсолютный, частично абсолютный		
Программа	Язык программирования	BASIC-подобный язык (соответствует языку SLIM стандарта JIS B8439)		
	Многозадачность	Максимум 8 задач		
	Последовательная программа	1 программа		
	Способ ввода координат точек	Ввод данных вручную (ввод данных о координатах), прямое обучение, воспроизведение записанной программы		
Память	Объем памяти	364 Кбайт (в сумме для программы и координат) (при использовании максимально возможного числа точек координат для программы доступен объем 84 Кбайт)		
	Программы	Максимум 100 программ; максимальное число строк в одной программе: 9 999; максимальный объем программы: 98 Кбайт		
	Количество точек координат	Максимальное количество точек координат: 10000		
	Батарея для автономной подпитки памяти	Литиевая батарея (срок службы 4 года при температуре от 0°C до 40°C)		
Входы и выходы для внешних сигналов	Разъем «STD.DIO»	Входы	16 входов общего назначения; 10 входов специального назначения (NPN или PNP по выбору)	
		Выходы	8 выходов общего назначения, 11 выходов специального назначения	
	Разъем «SAFETY»	Вход аварийного останова (контакт реле), вход режима обслуживания (NPN или PNP, зависит от типа, выбранного для разъема «STD.DIO»)		
	Выход управления тормозом	Контакт реле		
	Вход датчика исходного положения	Датчик с нормально замкнутым контактом, для напряжения 24 В=.		
	Интерфейсы связи	RS232C: 1 порт (гнездо D-SUB9); RS422: 1 порт (для программатора)		
	Дополнительные устройства	Количество разъемов	4	
			Тип	Дополн. входы/выходы (NPN/PNP): 24 входа общего назначения/16 выходов общего назначения
		CC-Link: 16 входов специального назначения, 16 выходов специального назначения, 96 входов общего назначения, 96 выходов общего назначения (занимает 4 разъема)		
		DeviceNet: 16 входов специального назначения, 16 выходов специального назначения, 96 входов общего назначения, 96 выходов общего назначения		
		Profibus: 16 входов специального назначения, 16 выходов специального назначения, 96 входов общего назначения, 96 выходов общего назначения		
		Ethernet: IEEE802.3, 10 Мбит/с (10BASE-T)		
		IVY: вход камеры (2 канала), вход запуска камеры, вход для подключения ПК		
Слежение: входы каналов А и В, вход запуска подсветки, вход/выход питания подсветки				
Управление подсветкой	Управление подсветкой: вход запуска подсветки, вход/выход питания подсветки			
	Программатор	Консоль программирования (с выключателем разрешения/блокировки)		
Дополнительно	Программное обеспечение для ПК	SCARA STUDIO		
	Рабочая температура	0°C...40°C		
Общие технические характеристики	Температура хранения	-10°C...65°C		
	Рабочая влажность	Отн. влажн. 35 %...85 % (без конденсации)		
	Аккумулятор питания энергонезависимой памяти	Литиевый аккумулятор: 3,6 В, 5400 мАч (2700 мАч x 2)		
	Время хранения данных в энергонезависимой памяти	1 год (при отсутствии внешнего электропитания)		
	Помехозащитенность	IEC61000-4-4, уровень 3		
	Степень защиты	IP10		

YRC: Модуль дополнительных входов/выходов (PNP/NPN)

Параметр	Описание/характеристика
R6YACMD241 (NPN) R6YACMD242 (PNP)	Модуль дополнительных входов/выходов ^{*1}
Дополнительные входы/выходы (NPN/PNP)	24 входа общего назначения, 16 выходов общего назначения

*1 Для каждого модуля дополнительных входов/выходов следует заказывать один дополнительный разъем входов/выходов (YKIOCONNECTOR).

YRC: Модуль ведомого устройства DeviceNet

Параметр	Описание/характеристика
R6YACDRTO1	Модуль ведомого устройства DeviceNet
Совместимые контроллеры	YRC
Применимые спецификации DeviceNet	Том 1, выпуск 2.0; том 2, выпуск 2.0
Имя профиля устройства	Generic Device (устройство общего назначения) (номер устройства 0)
Число занимаемых каналов ^{*1}	Нормальная конфигурация: 24 канала для входов + 24 канала для выходов; компактная конфигурация: 2 канала для входов + 2 канала для выходов
Настройка MAC-адреса	0...63
Настройка скорости передачи данных	500 Кбит/с, 250 Кбит/с, 125 Кбит/с (устанавливается DIP-переключателем на плате)
DeviceNet Входы/выходы ^{*2}	Нормальная конфигурация
	Компактная конфигурация
Параллельный внешний ввод/вывод	Возможно управление модулем ведущего устройства и четырьмя (максимум) портами независимо от программы робота с помощью функции псевдопреобразования в последовательную форму
Сеть: длина	Общая длина ^{*3}
	Длина ответвления/общая длина всех ответвлений
Светодиодные индикаторы	MS (состояние модуля), NS (состояние сети)

*1 Конфигурация (нормальная или компактная) выбирается с помощью параметра робота.

*2 Обновление состояний входов и выходов контроллера происходит с периодом в 10 мс.

*3 Приведенные значения действительны при использовании кабеля с жилами большого сечения. При использовании кабеля со всеми или хотя бы несколькими жилами малого сечения допустимое расстояние меньше.

YRC: Модуль ведомого устройства Profibus

Параметр	Описание/характеристика
R6YACPRTO1	Модуль ведомого устройства Profibus
Совместимые контроллеры	YRC
Профиль связи	Ведомое устройство Profibus-DP
Число занимаемых узлов	1 узел
Настройка адреса станции	1...99 (устанавливается поворотным переключателем на плате)
Настройка скорости передачи данных	9,6 Кбит/с; 19,2 Кбит/с; 93,75 Кбит/с; 187,5 Кбит/с; 500 Кбит/с; 1,5 Мбит/с; 3 Мбит/с; 6 Мбит/с; 12 Мбит/с (автоматическое распознавание)
Входы/выходы Profibus ^{*1}	96 входов общего назначения, 96 выходов общего назначения, 16 входов специального назначения, 16 выходов специального назначения
Параллельный внешний ввод/вывод	Возможно управление модулем ведущего устройства и четырьмя (максимум) портами независимо от программы робота с помощью функции псевдопреобразования в последовательную форму
Общая длина	100 м/3, 6 и 12 Мбит/с; 200 м/1,5 Мбит/с; 400 м/500 Кбит/с; 1000 м/187,5 Кбит/с; 1200 м/9,6, 19,2 и 93,75 Кбит/с
Светодиодные индикаторы	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

*1 Минимальный период обновления входов/выходов контроллера составляет 10 мс, однако фактическое время обновления входов/выходов варьируется в зависимости от длительности полного цикла связи с ведущим устройством.

YRC: Модуль интерфейса Ethernet

Параметр	Описание/характеристика
R6YACETNO1	Модуль интерфейса Ethernet
Совместимые контроллеры	YRC
Спецификация сети	В соответствии со стандартом Ethernet (IEEE802.3)
Тип разъема	Разъем RJ-45 (8-конт. модульный разъем), 1 порт
Скорость передачи	10 Мбит/с (10BASE-T)
Режим связи	Полудуплекс
Сетевой протокол	Прикладной уровень: TELNET; транспортный уровень: TCP/IP Сетевой уровень: IP, ICMP, ARP; канальный уровень: CSMA/CD Физический уровень: 10BASE-T
Количество одновременно действующих входов регистрации	1
Настройка IP-адреса и др. параметров	С помощью программатора
Светодиодные индикаторы	Run (работа), Collision (конфликт), Link (соединение), Transmit (передача), Receive (прием)

YRC: Модуль интерфейса EtherNet/IP

Параметр	Описание/характеристика
R6YACEIP01	Модуль интерфейса EtherNet/IP
Совместимые контроллеры	YRC версии 1.64M или более поздней
Спецификация сети	Соответствует стандарту Ethernet (IEEE 802.3)
Применимые спецификации EtherNet/IP	Том 1: общий промышленный протокол (CIP™) 3.8; том 2: EtherNet/IP Adaption Edition 1.9
Тип устройства	Generic Device (устройство общего назначения) (номер устройства 43)
Объем блока данных	48 байт для входов и 48 байт для выходов
Скорость передачи	10 Мбит/с/100 Мбит/с
Тип разъема	Разъем RJ-45 (8-конт. модульный разъем), 1 порт
Параллельный внешний ввод	Возможно управление модулем ведущего устройства и четырьмя (максимум) портами независимо от программы робота с помощью функции эмуляции синхронизации
Макс. длина кабеля	100 м
Светодиодные индикаторы	Activity (активность), Network status (состояние сети), Link (соединение), Module Status (состояние модуля)

YRC: Плата технического зрения, основные характеристики

Параметр	Описание/характеристика	
R6YACV101	Плата технического зрения	
Основные характеристики	Совместимый контроллер	YRC
	Число пикселей	640 (гор.) x 480 (верт.) (300000 пиксель, VGA)
	Кол-во задаваемых типов частей деталей	40 типов частей деталей
	Кол-во подключаемых камер	Максимум 2 модуля*1
	Типы камер	Аналоговая камера с поддержкой удвоенной скорости
	Память	128 Мбайт (SDRAM), 256 Мбайт (карта памяти miniSD)
	Внешний интерфейс	Ethernet (100BASE-TX)
Метод поиска	Распознавание границ (корреляционный фильтр выделения границ, фильтр Собеля)	
Считывание изображения	Сигнал запуска	Программный сигнал запуска, аппаратный сигнал запуска, внутренний синхросигнал камеры
	Внешний вход запуска	2 входа
Функции	Функция поиска	Смещение положения, автоматическая регистрация данных о точках
Вспомогательные функции настройки		Калибровка, функция сохранения изображений*2 (все изображения/указанное изображение)

*1 Если подключаются два модуля, они должны быть одной модели.

*2 Требуется ПК с ОС Windows.

Дополнительные принадлежности для платы технического зрения серии YRC

Параметр	Описание/характеристика
R6YACS1	Камера с ПЗС-матрицей
R6YACCV003	Кабель камеры, длина 3,5 м
R6YACCV006	Кабель камеры, длина 6 м
R6YACCV009	Кабель камеры, длина 9,5 м (3,5 м + 6 м)
R6YACLE008	Объектив, 8 мм
R6YACLE012	Объектив, 12 мм
R6YACLE016	Объектив, 16 мм
R6YACLE025	Объектив, 25 мм
R6YACLR005	Кольцо для макросъемки, 0,5 мм
R6YACLR010	Кольцо для макросъемки, 1,0 мм
R6YACLR020	Кольцо для макросъемки, 2,0 мм
R6YACLR050	Кольцо для макросъемки, 5,0 мм

YRC: Плата слежения, основные характеристики

Параметр	Описание/характеристика		
R6YACTR01	Плата слежения		
Основные характеристики	Совместимый контроллер	YRC	
	Секция управления подсветкой	Кол-во подключаемых модулей подсветки	До 2 модулей
		Система регулирования света	Регулирование на основе ШИМ (0...100 %) (несущая частота 60 кГц) Стробоскоп (10...33000 мкс)
		Запуск	Программный сигнал запуска, аппаратный сигнал запуска
		Внешний вход запуска	2 входа
		Вход питания подсветки	12 В= или 24 В= (поступает от внешнего источника, общее для двух каналов)
		Выход питания подсветки	При входном напряжении 12 В=: меньше 30 Вт в сумме на двух каналах При входном напряжении 24 В=: меньше 60 Вт в сумме на двух каналах
	Секция импульсных входов	Кол-во подключаемых модулей энкодера	До 2 модулей
		Источник питания энкодера	5 В= (менее 500 мА в сумме на двух каналах) (поступает от контроллера)
		Поддерживаемый энкодер	Линейный, эквивалентный 26LS31 или 26C31 (соответствующий стандарту RS422)
		Входы каналов	A, \bar{A} , B, \bar{B} , Z, \bar{Z}
		Максимальная частота отклика	2 МГц
		Счетчик/умножение числа импульсов	0...65535/умножение на 2 и 4
		Прочее	Встроенная функция обнаружения обрыва провода

Примечание. Плата слежения требуется при использовании функции слежения.

Дополнительные принадлежности для платы слежения серии YRC

Параметр	Описание/характеристика
R6YACSR005	Кабель энкодера для слежения, 10 м

YRC: Плата управления подсветкой, основные характеристики

Параметр	Описание/характеристика	
R6YACLI01	Плата управления подсветкой	
Основные характеристики	Совместимый контроллер	YRC
	Кол-во подключаемых модулей подсветки	До 2 модулей
	Система регулирования света	Регулирование на основе ШИМ (0...100 %) (несущая частота 60 кГц) Стробоскоп (10...33000 мкс)
	Запуск	Программный сигнал запуска, аппаратный сигнал запуска
	Внешний вход запуска	2 входа
	Вход питания подсветки	12 В= или 24 В= (поступает от внешнего источника, общее для двух каналов)
	Выход питания подсветки	При входном напряжении 12 В=: меньше 30 Вт в сумме на двух каналах При входном напряжении 24 В=: меньше 60 Вт в сумме на двух каналах

Дополнительные принадлежности для программатора серии YRC

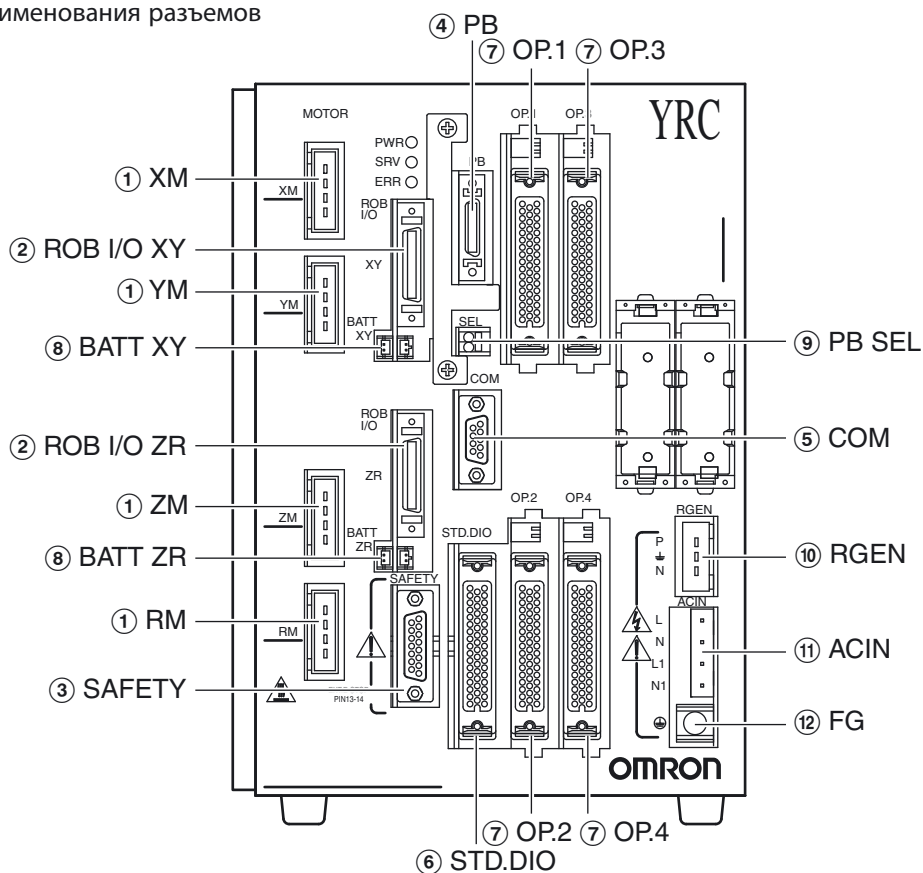
Параметр	Описание/характеристика
R6YACPB005E	Кабель программатора, 5 м
R6YACPB012E	Кабель программатора, 12 м

Дополнительные принадлежности для ПО SCARA Studio для серии YRC

Параметр	Описание/характеристика
R6YACSSC1	Программное обеспечение SCARA Studio
R6YACCC005	Кабель связи, 9-9 pin.
R6YACUSB005	USB-кабель

YRC: Название частей и обозначения

Наименования разъемов

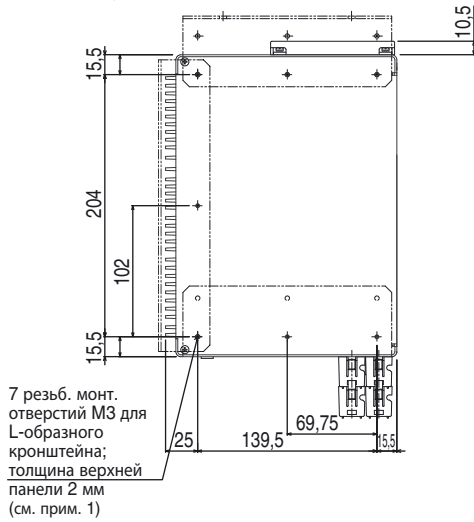


	Наименование разъема	Назначение
①	XM/YM/ZM/RM	Разъемы для подключения серводвигателей
②	ROB I/O [XY/ZR]	Разъемы для сигналов обратной связи от серводвигателей и сигналов датчиков
③	SAFETY	Разъем для входных/выходных сигналов безопасности, например сигнала аварийного останова.
④	PB	Разъем для программатора
⑤	COM	Разъем интерфейса связи RS-232C
⑥	STD.DIO	Разъем для входов/выходов специального и общего назначения
⑦	OP.1 ,2, 3, 4	Разъемы для подключения дополнительных плат расширения входов/выходов
⑧	BATT [XY/ZR]	Разъем для аккумулятора автономной подпитки абсолютного энкодера
⑨	PB SEL	Переключатель выбора программатора
⑩	RGEN [P/±/N]	Разъем для тормозного блока
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Клеммный блок для кабеля электропитания. Следует использовать кабель, оконцованный кольцевыми наконечниками.
⑫	FG	Клемма заземления (⊥). Должно быть выполнено заземление класса D (100 Ом или меньше).

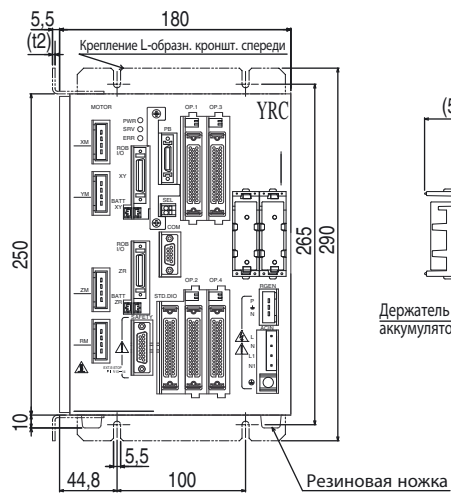
Размеры

YRC в стандартном исполнении

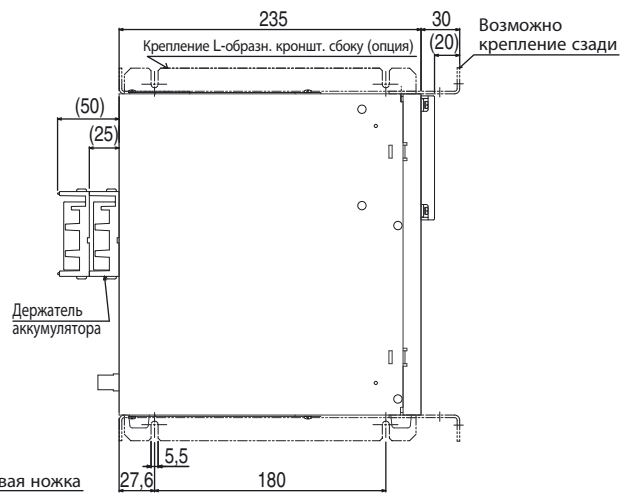
Вид сверху



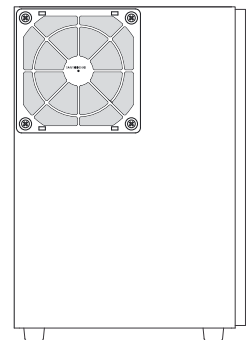
Вид спереди



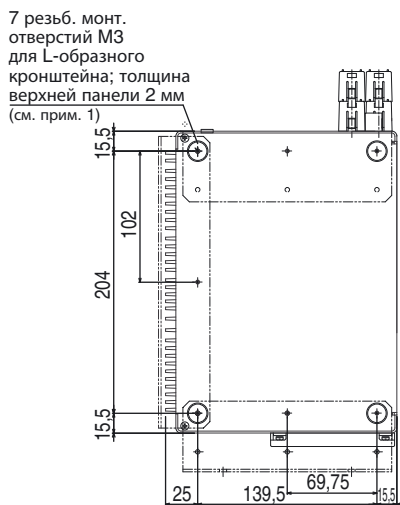
Вид сбоку



Вид сзади



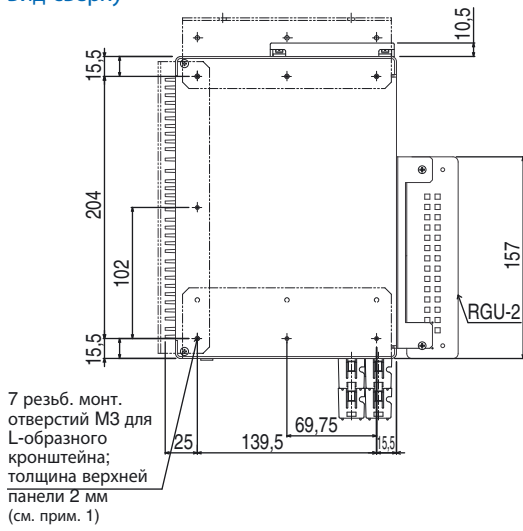
Вид снизу



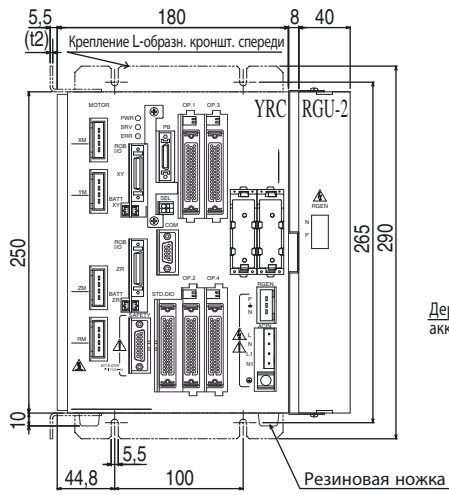
Прим. 1. В случае монтажа данного контроллера с использованием прилагаемых L-образных кронштейнов следует снять резиновые ножки с основания контроллера.

YRC с установленным дополнительным модулем RGU2

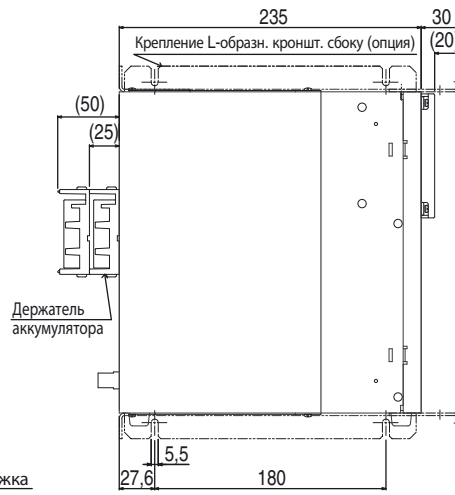
Вид сверху



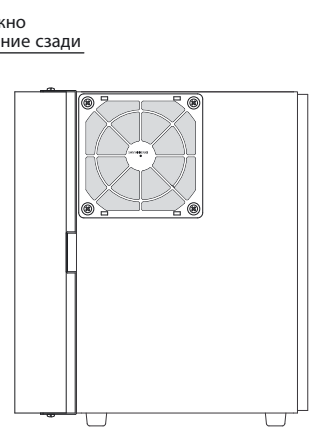
Вид спереди



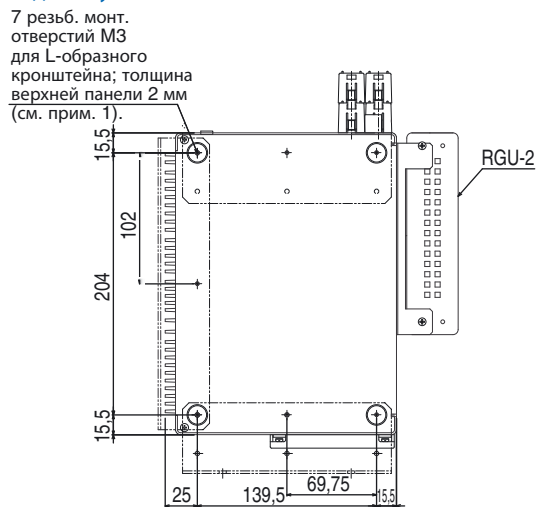
Вид сбоку



Вид сзади

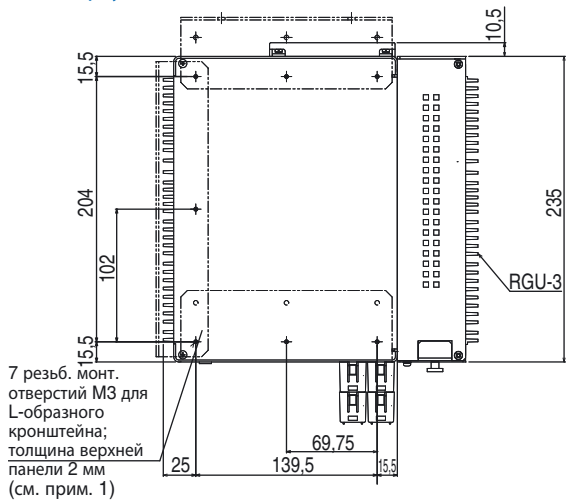


Вид снизу

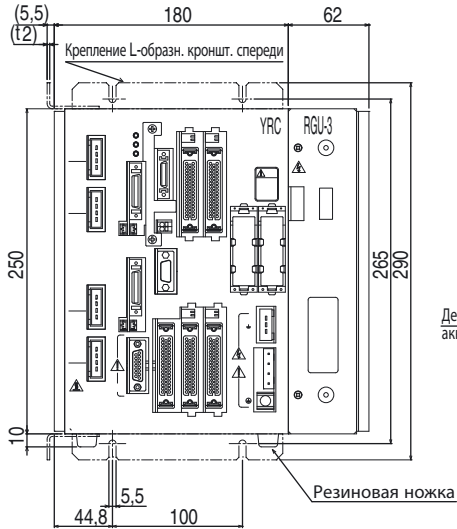


YRC с установленным дополнительным модулем RGU-3

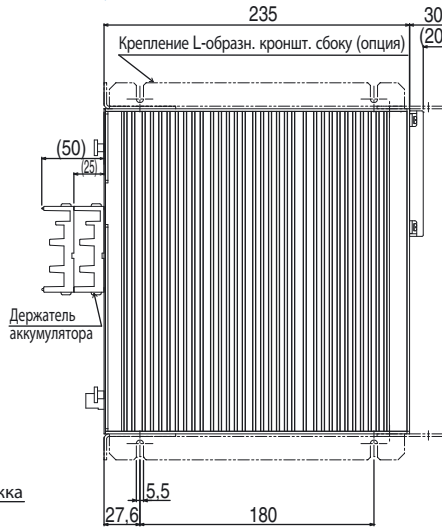
Вид сверху



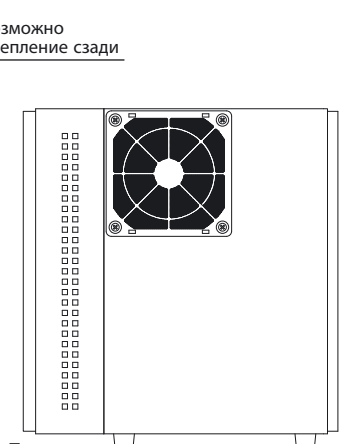
Вид спереди



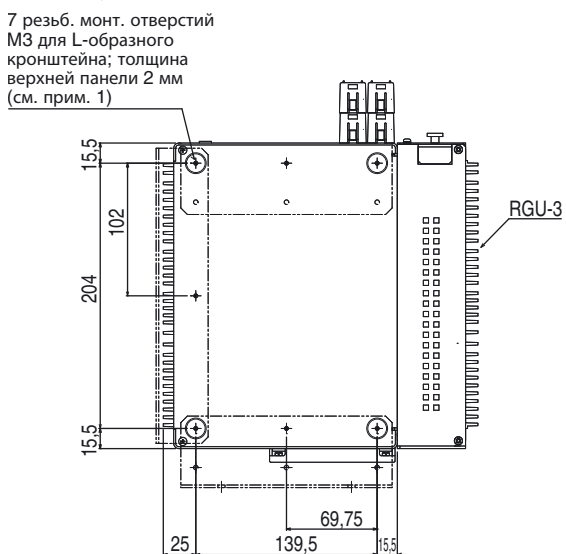
Вид сбоку



Вид сзади



Вид снизу



R6YXG120 Серия TINY

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		120			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		1			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	45	75	50	----
	Диапазон вращения (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		30	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		3,3		0,9	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг*2 (с)		0,33			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м²)		0,01			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,1 х 8			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 2			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 2 Опция: 3,5, 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)*4		3,9			
Масса кабеля робота		0,9 кг (2 м) 1,5 кг (3,5 м) 2,1 кг (5 м) 4,2 кг (10 м)			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы самого робота и массы кабеля робота.

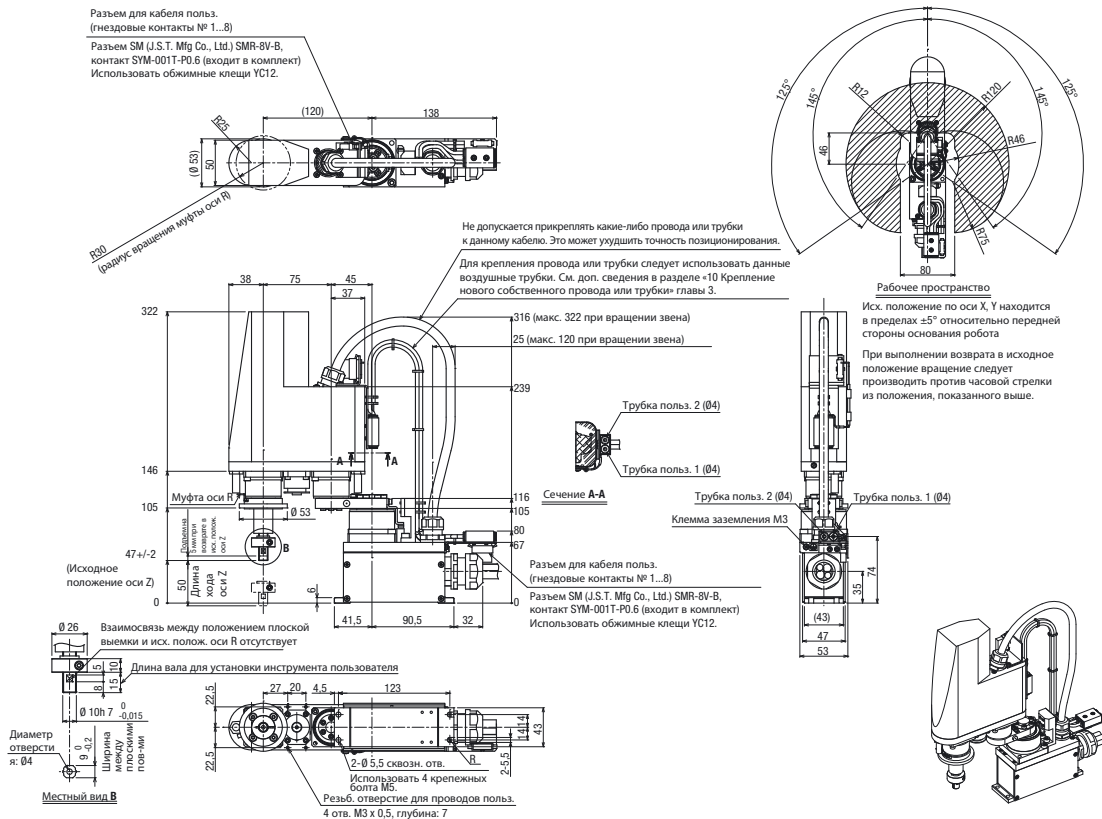
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	300	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 120 мм; длина хода по вертикали: 50 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг	R6YXG12050YRCR0

Размеры



R6YXG150 Серия TINY

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		150			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		1			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Оси характеристики	Длина плеча (мм)	75	75	50	---
	Диапазон вращения (°)	+/-125	+/-145	---	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		30	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		3,4		0,9	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг*2 (с)		0,33			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		0,01			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,1 x 8			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 2			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 2 Опция: 3,5, 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)*4		4			
Масса кабеля робота		0,9 кг (2 м) 1,5 кг (3,5 м) 2,1 кг (5 м) 4,2 кг (10 м)			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы самого робота и массы кабеля робота.

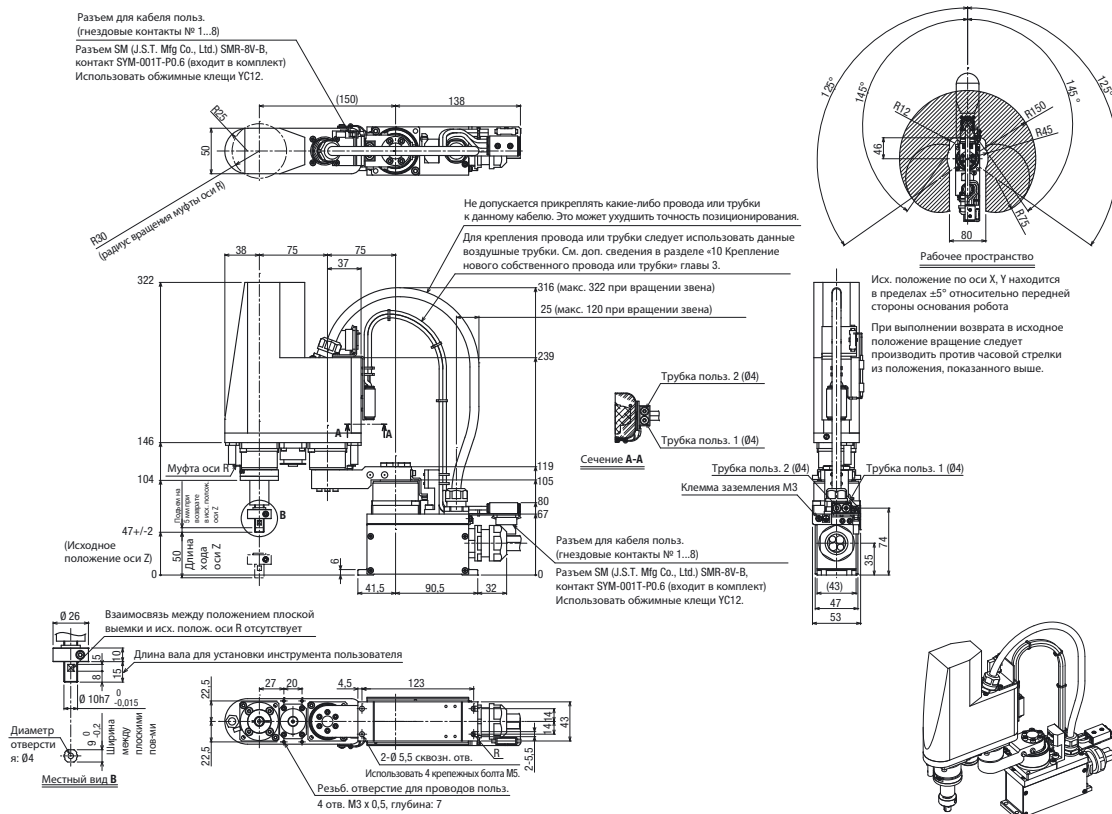
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	300	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 150 мм; длина хода по вертикали: 50 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг	R6YXG15050YRCR0

Размеры



R6YXG180 Серия TINY

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		180			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		1			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	105	75	50	----
	Диапазон вращения (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Непосредственное соединение			
		Редуктор—выход Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		30	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		3,3		0,9	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг*2 (с)		0,33			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м²)		0,01			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,1 х 8			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 2			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 2 Опция: 3,5, 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)*4		4,1			
Масса кабеля робота		0,9 кг (2 м) 1,5 кг (3,5 м) 2,1 кг (5 м) 4,2 кг (10 м)			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы самого робота и массы кабеля робота.

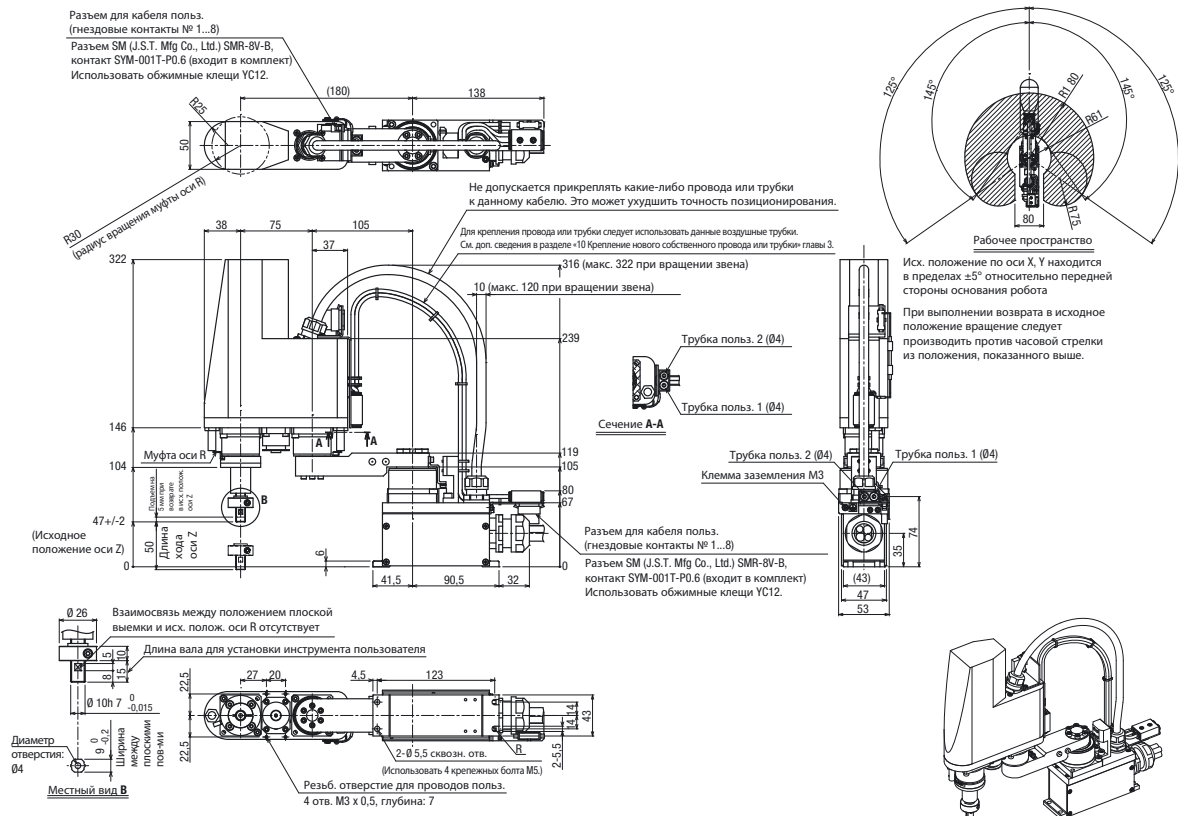
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 180 мм; длина хода по вертикали: 50 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг	R6YXG18050YRCR0

Размеры



R6YXG220 Серия TINY

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		220			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		1			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	111	109	100	----
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-140	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		50	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		3,4		0,7	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг*2 (с)		0,42			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		0,01			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,1 x 6			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø3 x 2			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)*4		5,5			
Масса кабеля робота		1,5 кг (3,5 м) 2,1 кг (5 м) 4,2 кг (10 м)			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы самого робота и массы кабеля робота.

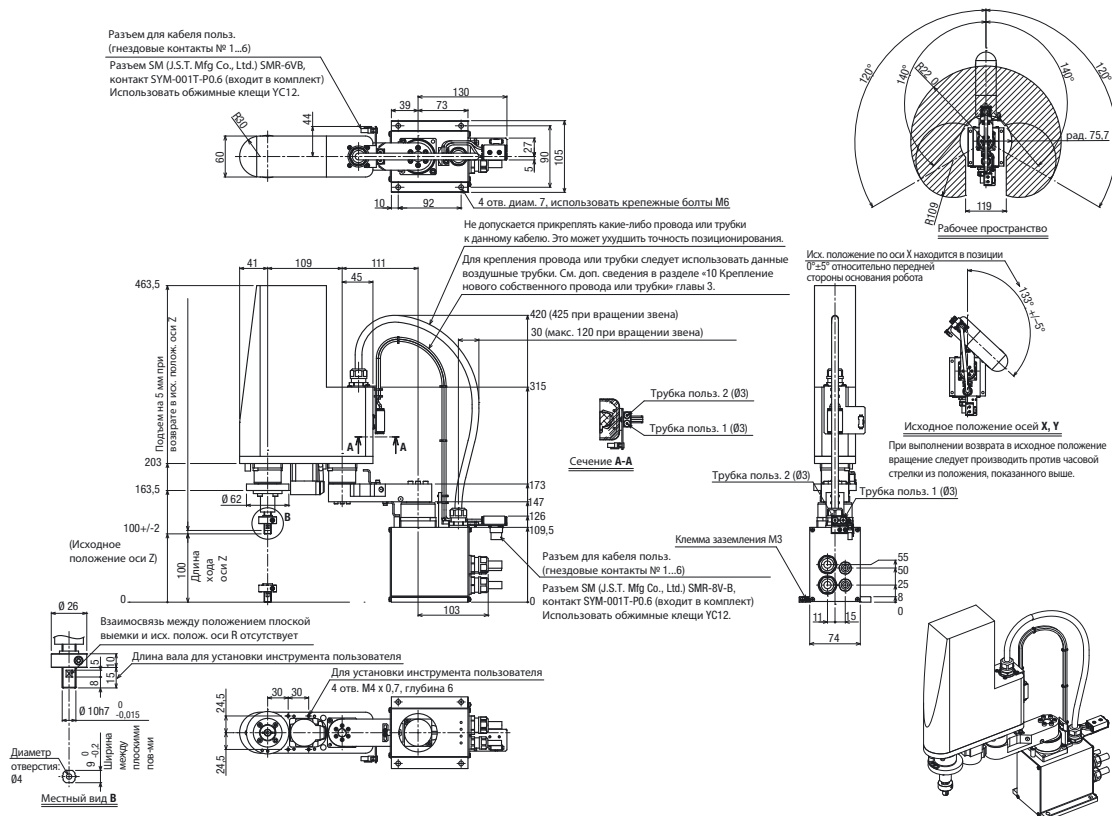
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 220 мм; длина хода по вертикали: 100 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг	R6YXG220100YRCR0

Размеры



R6YXGL250 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		250			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4) ^{*1}			
Точность позиционирования^{*2} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	100	150	150	
	Диапазон вращения (°)	+/-140	+/-144	----	
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
	Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		4,5		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*3} (с)		0,49			
Допустимый момент инерции оси R^{*4} (кг·м²)		0,05			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		14,5			

- *1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.
- *2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

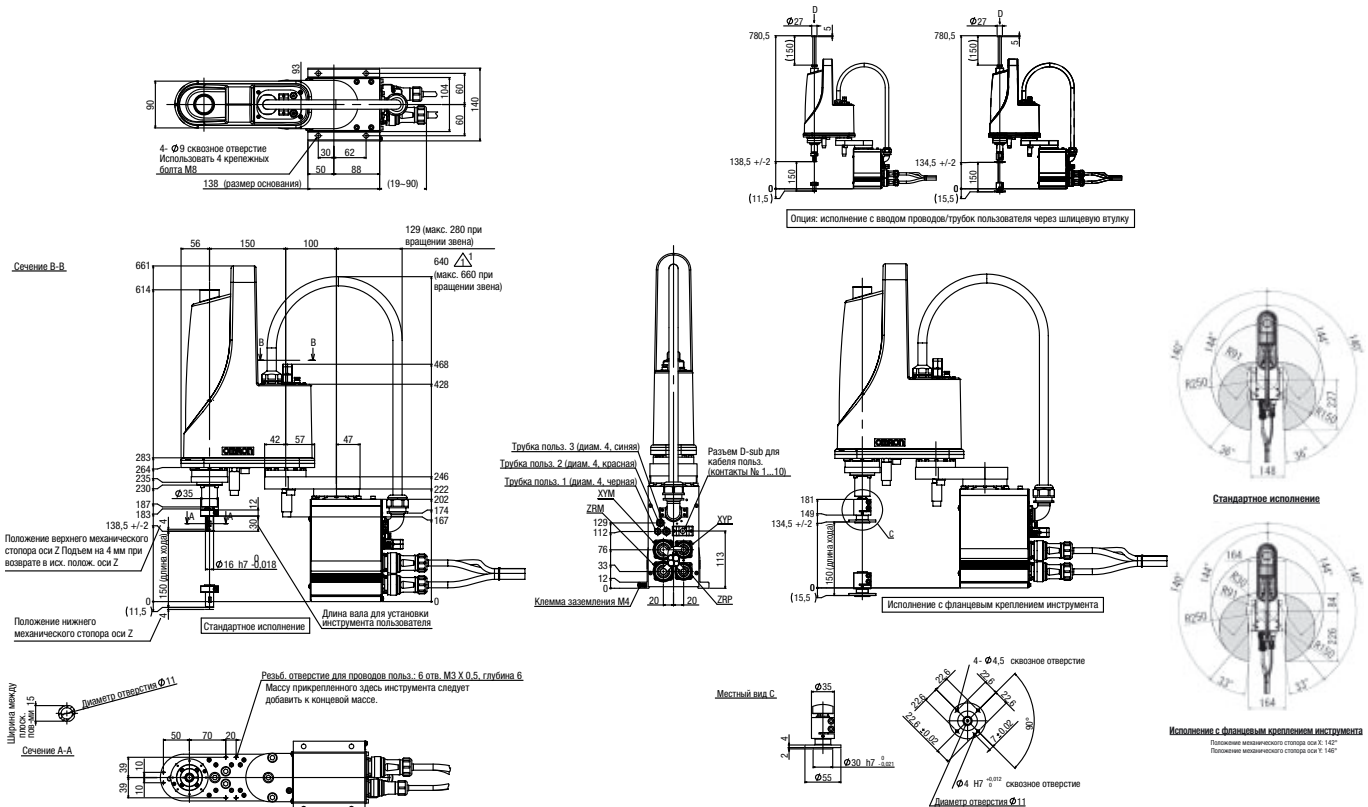
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
УРС	1100	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 250 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGL250150YRCR0

Размеры



R6YXGL350 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		350			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4)* ¹			
Точность позиционирования² (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01 +/-0,004	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		5,6		1,1 1020	
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг³ (с)		0,49			
Допустимый момент инерции оси R⁴ (кг·м²)		0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		15			

*1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.

*2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

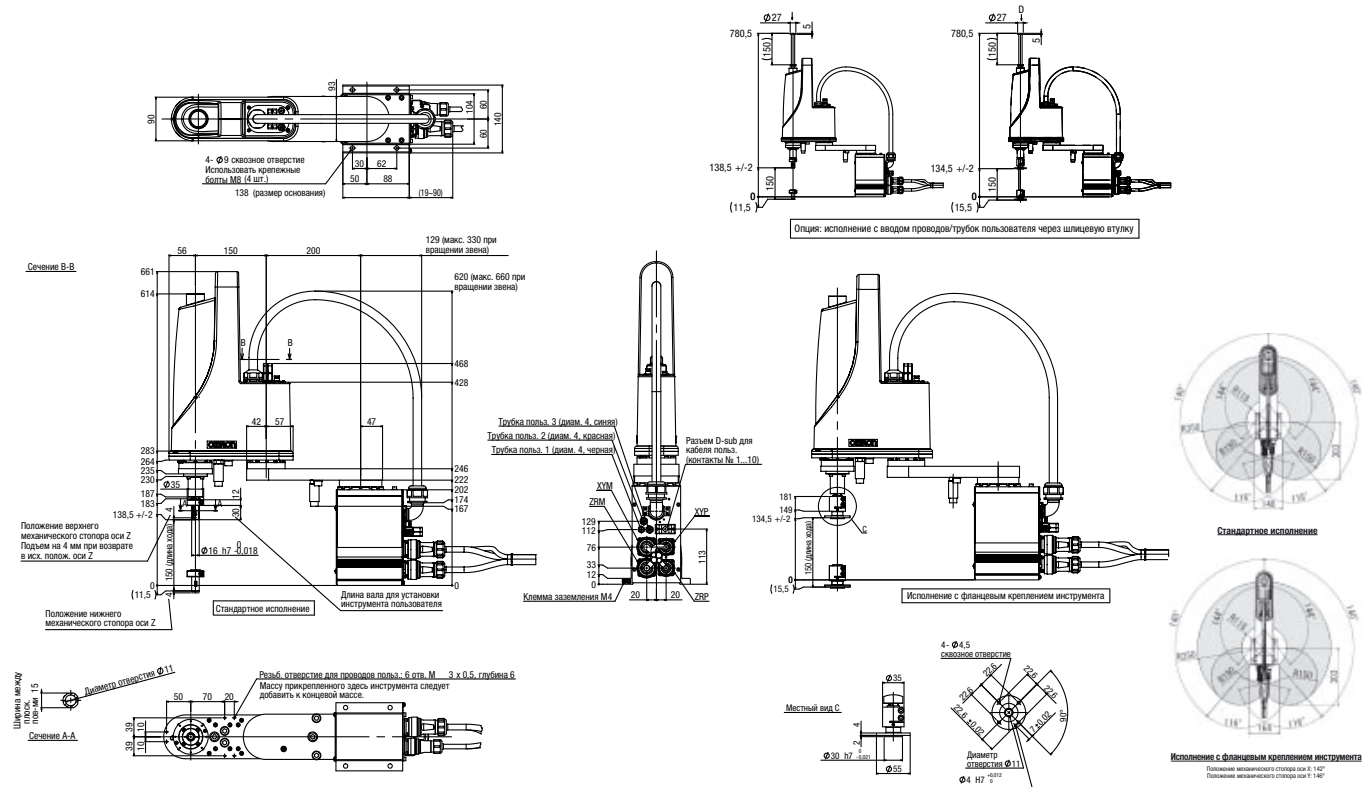
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1100	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 350 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGL350150YRCRO

Размеры



R6YXGL400 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		400			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4) ^{*1}			
Точность позиционирования^{*2} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		6,1			
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*3} (с)		0,49			
Допустимый момент инерции оси R^{*4} (кг·м²)		0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		15,5			

*1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.
 *2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y, Z).
 *3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
 *4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

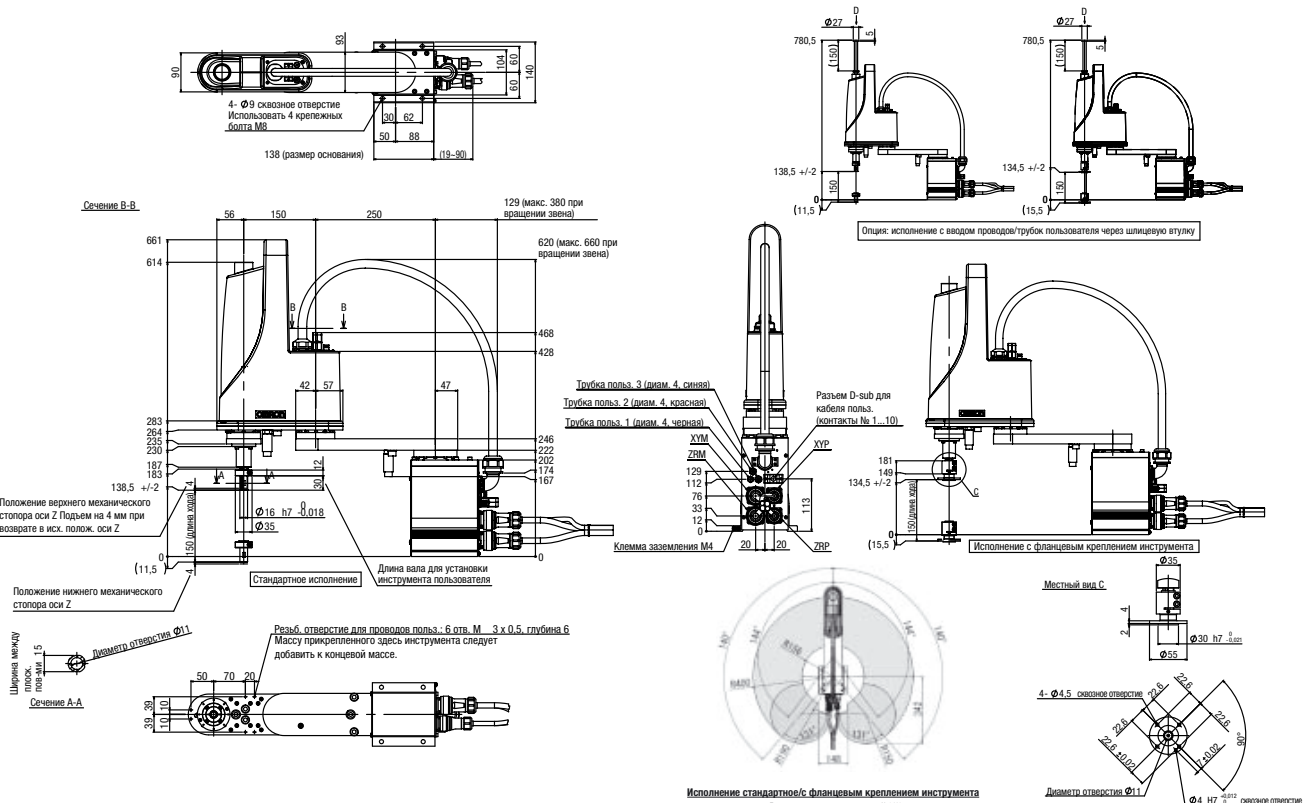
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
УРС	1100	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 400 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGL400150YRCR0

Размеры



R6YXGL500 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4) ^{*1}			
Точность позиционирования ^{*2} (XYZ: мм) (R: °)		±0,01		±0,01	±0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	250	150	---
	Диапазон вращения (°)	±140	±144	---	±360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение	
		Редуктор—выход		Непосредственное соединение	
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		5,1		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*3} (с)		0,59			
Допустимый момент инерции оси R ^{*4} (кг·м ²)		0,05			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		17			

*1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.

*2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

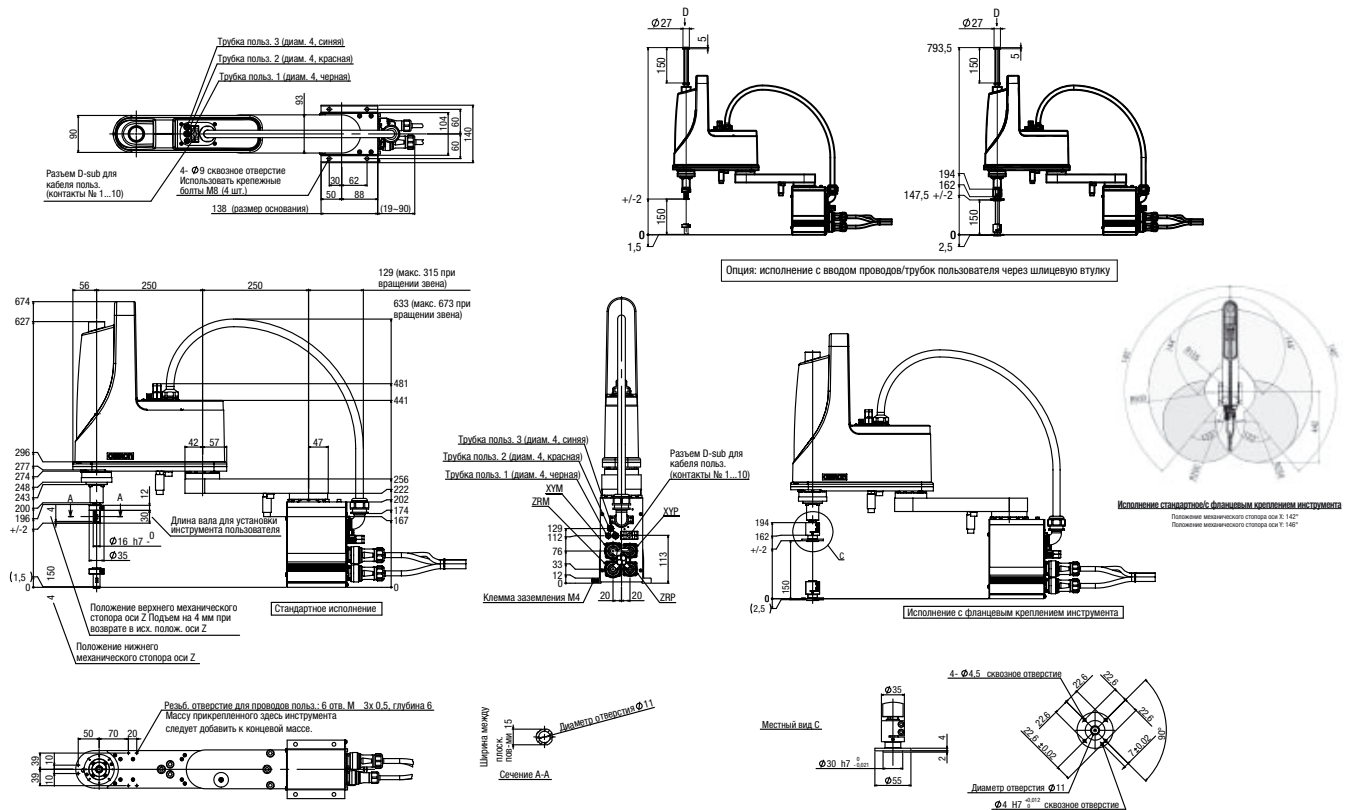
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1100	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGL500150YRCRO

Размеры



R6YXGL600 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4) ^{*1}			
Точность позиционирования*2 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	350	250	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
	Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		4,9		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*3} (с)		0,63			
Допустимый момент инерции оси R^{*4} (кг·м²)		0,05			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		18			

- *1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.
- *2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

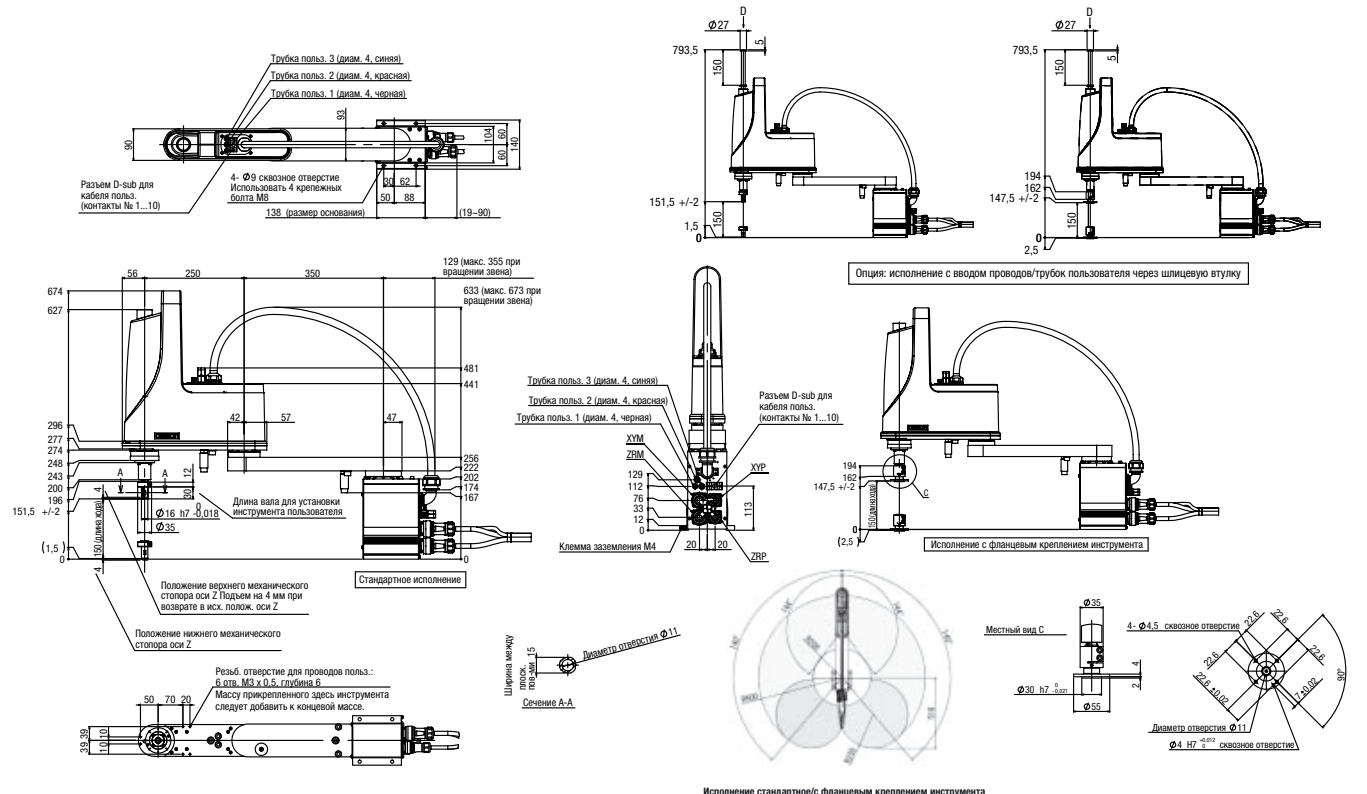
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
УРС	1100	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGL600150YRCR0

Размеры



R6YXG500 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		10			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	300	200	300
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-145	---	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
		Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		400	200	200	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		7,6		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,45			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		0,30			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		30			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

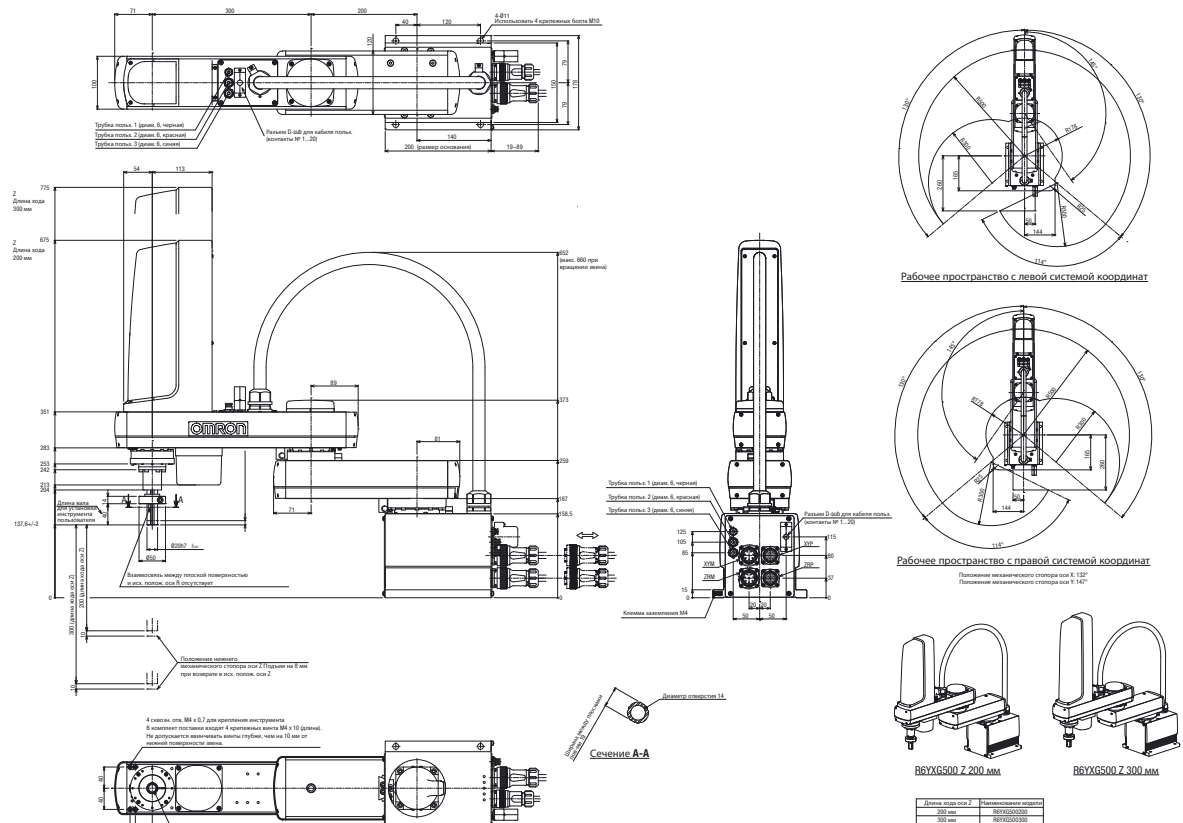
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1700	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXG500200YRCR3
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXG500300YRCR3

Размеры



R6YXG600 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		10			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	300	300	200	300
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		400	200	200	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		8,4		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,46			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		0,30			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		31			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

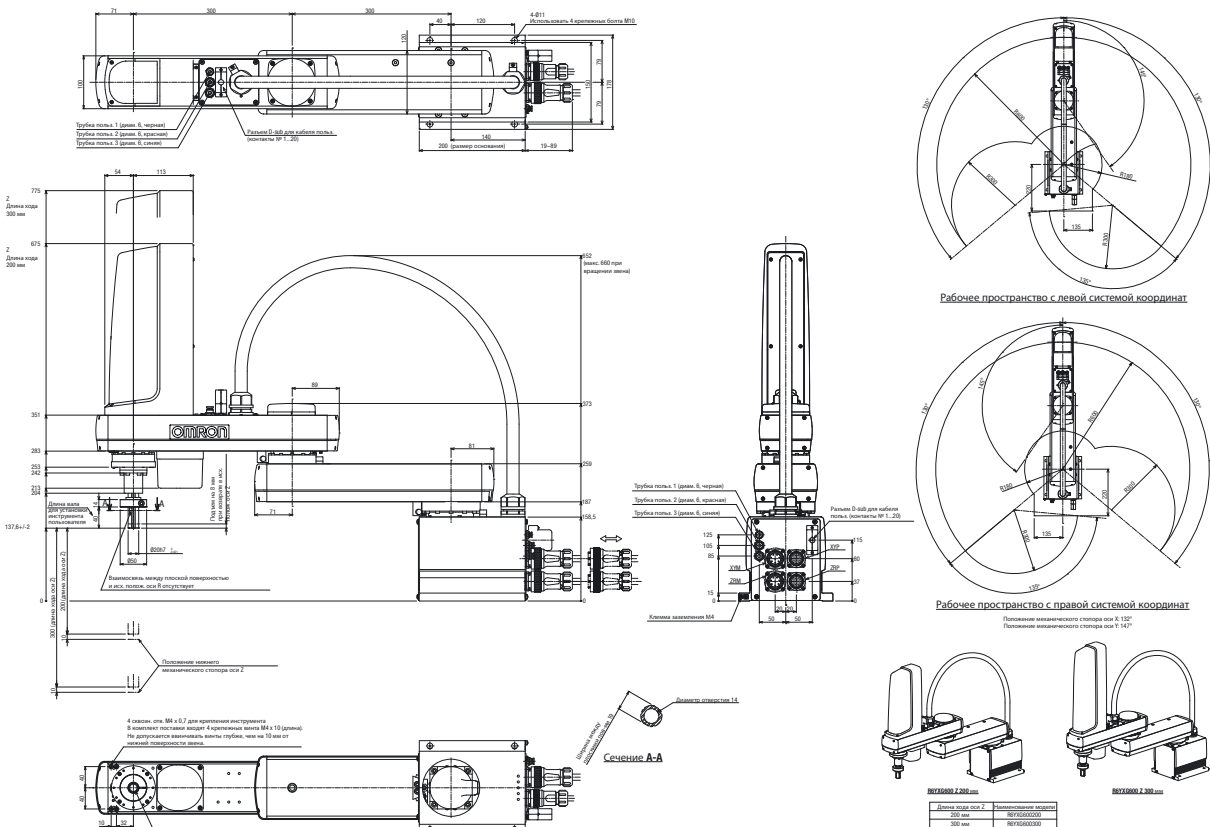
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1700	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXG600200YRCR3
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXG600300YRCR3

Размеры



R6YXGH600 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	---	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		7,7		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,47			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		1			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 48, ось Z 400 мм: 50			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

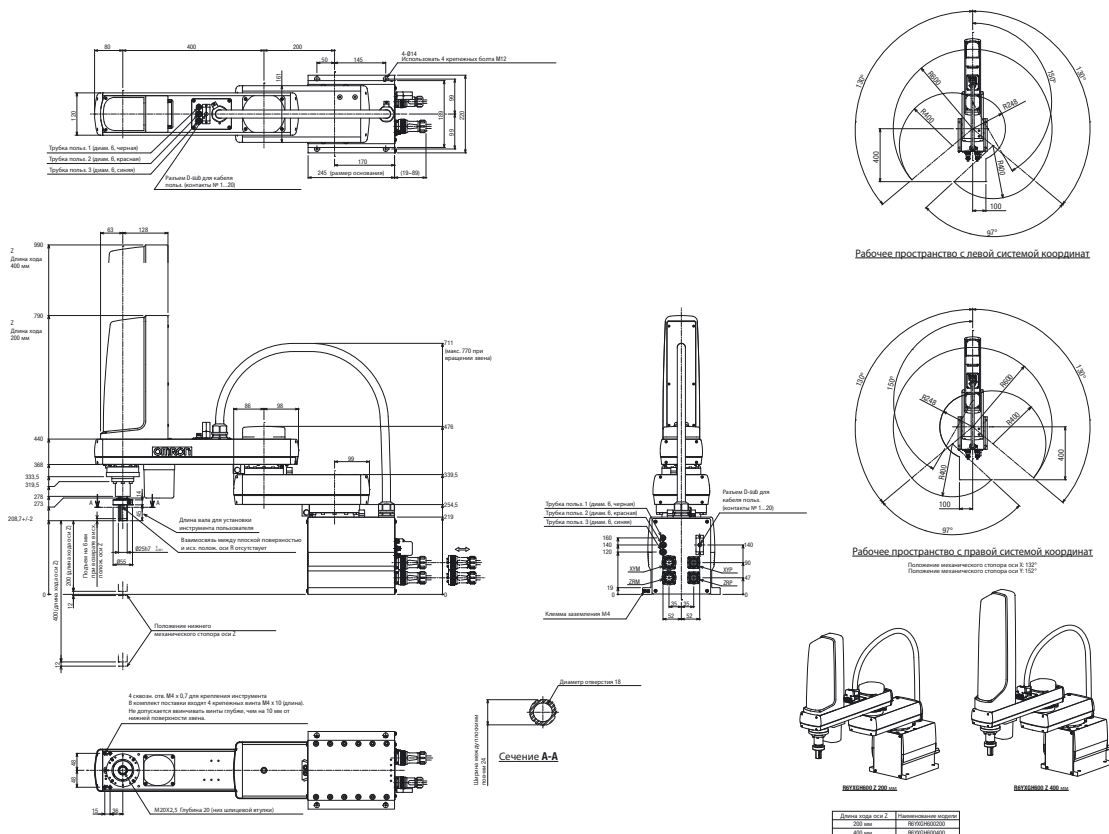
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGH600200YRCR3
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGH600400YRCR3

Размеры



R6YXG700 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		700			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	300	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		8,4		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)		0,42			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		1			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 50, ось Z 400 мм: 52			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
 *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
 *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

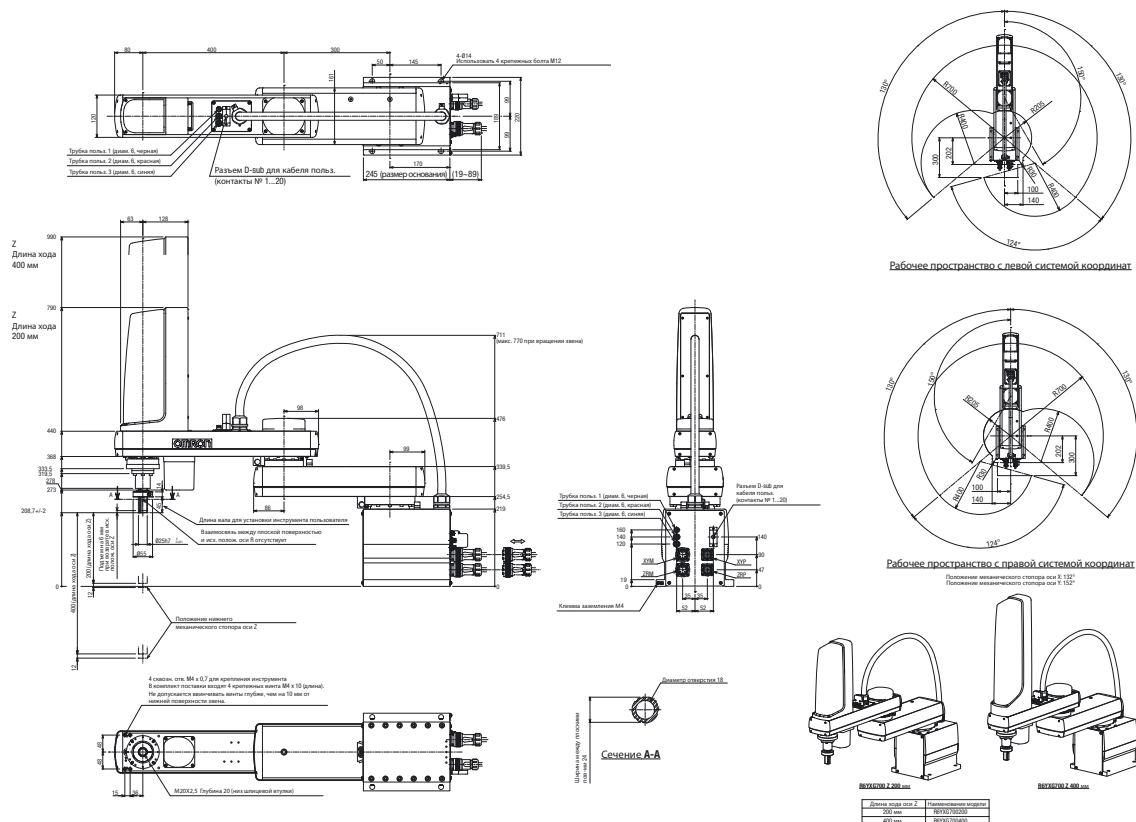
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG700200YRCR3
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG700400YRCR3

Размеры



R6YXG800 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		800			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	400	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	---	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Редуктор—выход			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		9,2		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)		0,48			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		1			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 52, ось Z 400 мм: 54			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

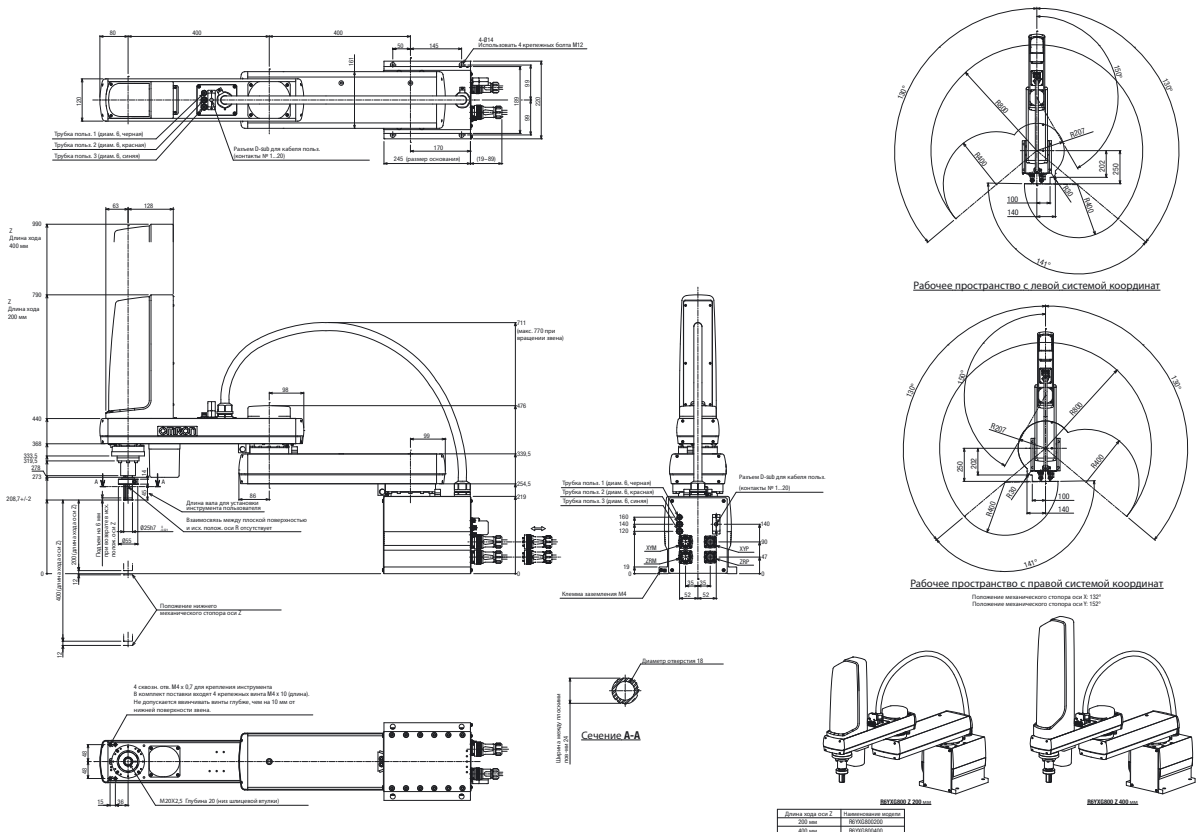
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG800200YRCR3
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG800400YRCR3

Размеры



R6YXG900 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		900			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	500	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение	
		Редуктор—выход		Непосредственное соединение	
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		9,9		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,49			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		1			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 54, ось Z 400 мм: 56			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

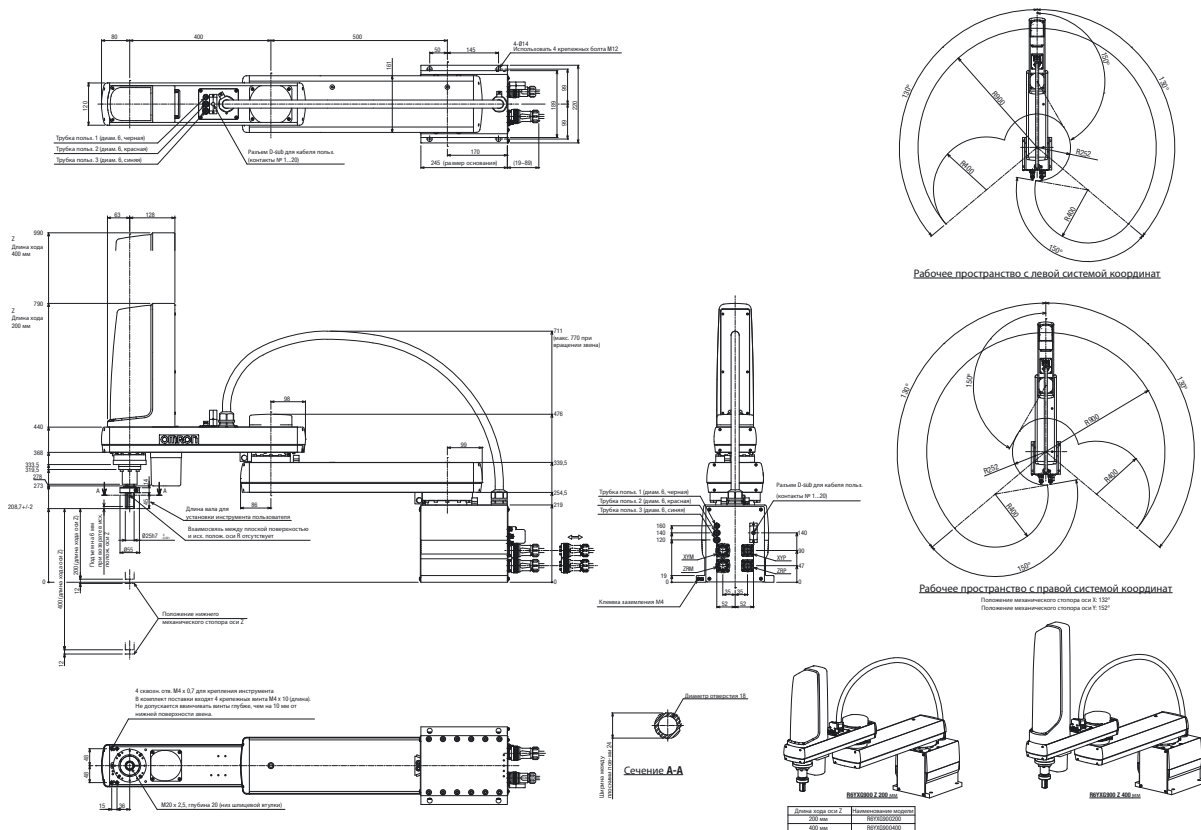
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG900200YRCR3
Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG900400YRCR3

Размеры



R6YXG1000 Серия XG

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		1000			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		±/-0,02		±/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	600	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	±/-130	±/-150	---	±/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарики-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		10,6		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)		0,49			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		1			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 56, ось Z 400 мм: 58			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

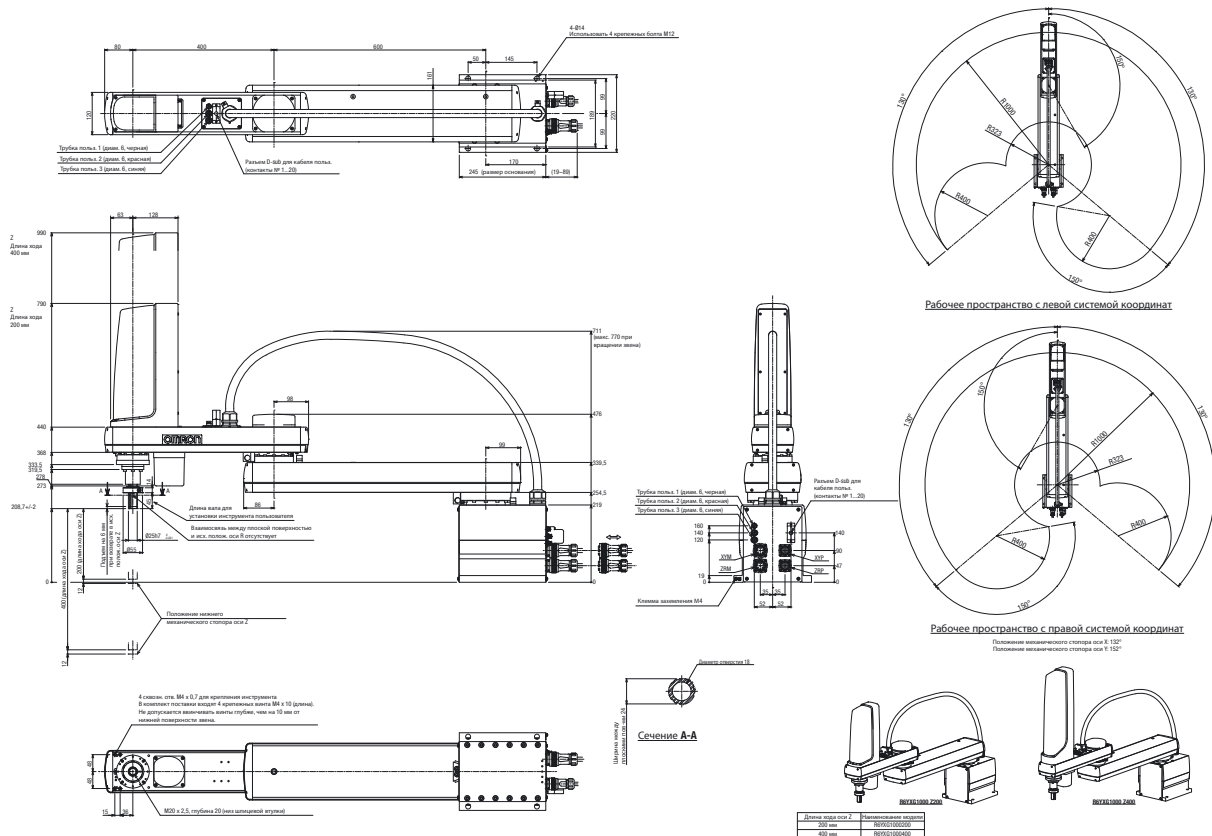
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG1000200YRCR3
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXG1000400YRCR3

Размеры



R6YXGSW300 Серия XG

R6YXGSU300 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
				Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)	300				
Максимальная полезная нагрузка (кг)	5 (4) ^{*1}				
Точность позиционирования ^{*2} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	150	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-130	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	200	150	50	100	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	4,4		1,0	1020	720
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*3} (с)	0,49				
Допустимый момент инерции оси R ^{*4} (кг·м ²)	0,05				
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 10				
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø4 x 3				
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
	Открытый вал	R6YACXGLS			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	15,5				

*1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.

*2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

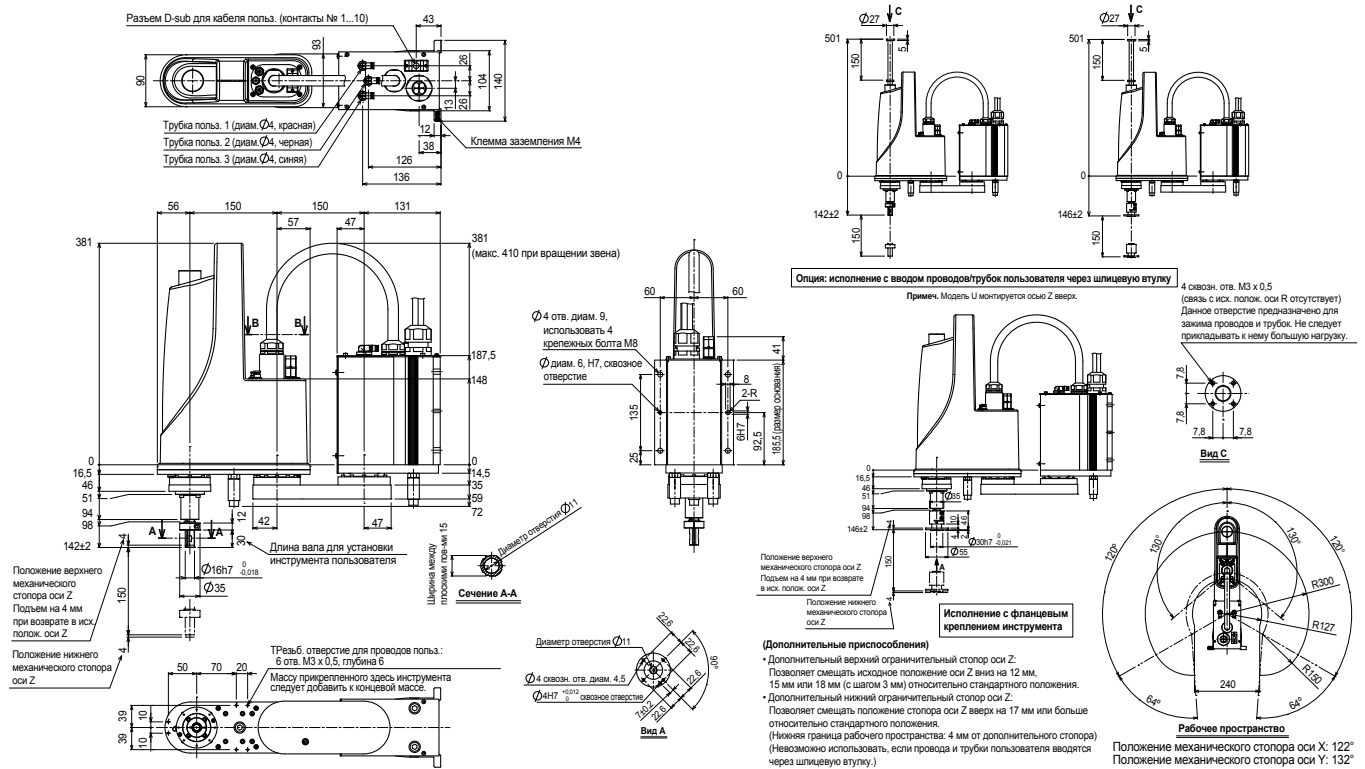
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 300 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGSW300150YRCR0
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 300 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGSU300150YRCR0

Размеры



R6YXGSW400 Серия XG

R6YXGSU400 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
					Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)		400				
Максимальная полезная нагрузка (кг)		5 (4)*1				
Точность позиционирования*2 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	150	150	----	
	Диапазон вращения (°)	+/-125	+/-144	----	+/-360	
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарики-винтовая передача	Волновая передача	
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход		Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		6,1		1,1	1020	720
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*3 (с)		0,49				
Допустимый момент инерции оси R*4 (кг·м ²)		0,05				
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 10				
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 3				
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF				
	Открытый вал	R6YACXGLS				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		16				

*1 С установленными доп. приспособлениями (фланцем для инструмента и полым валом) максимальная полезная нагрузка составляет 4 кг.

*2 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*3 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*4 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

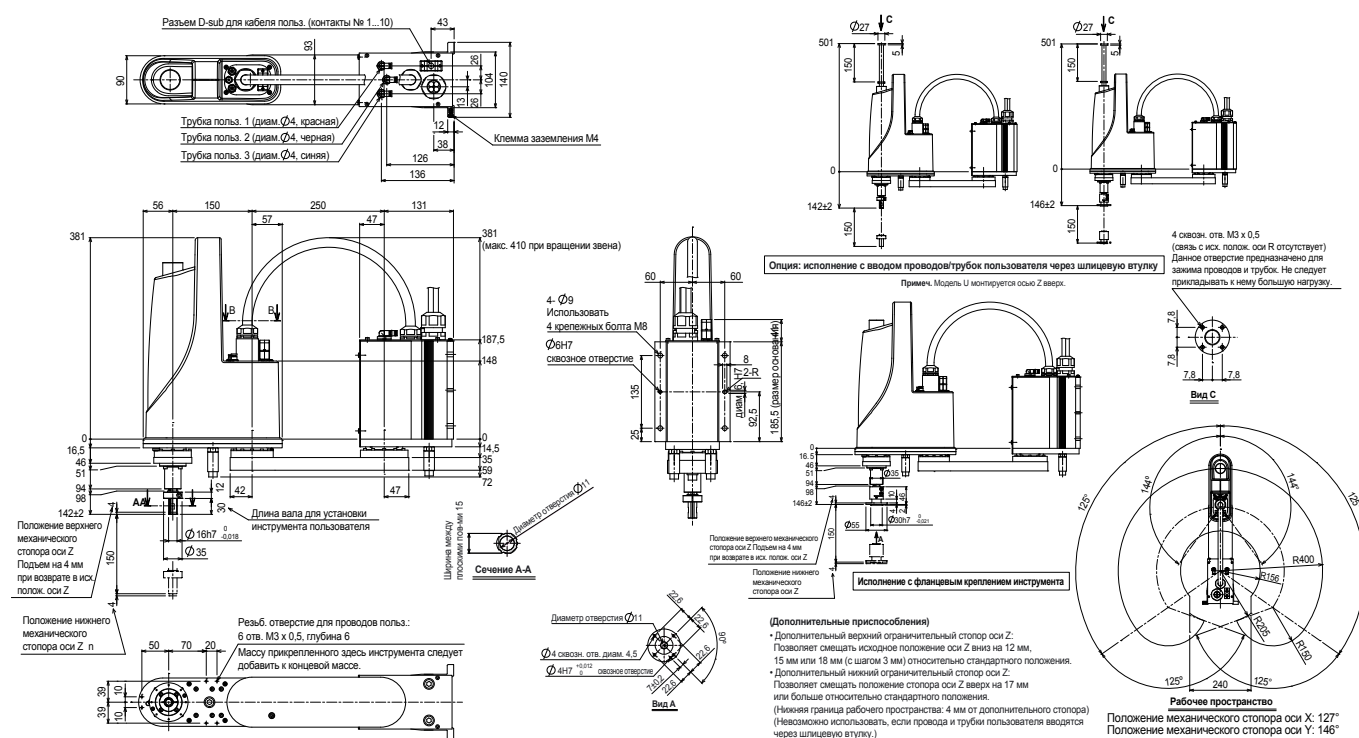
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 400 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGSW400150YRCR0
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 400 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 5 кг	R6YXGSU400150YRCR0

Размеры



R6YXGSW500 Серия XG R6YXGSU500 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
					Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)		500				
Максимальная полезная нагрузка (кг)		10				
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	300	200	300	
	Диапазон вращения (°)	+/-105	+/-125	----		+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача		Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход		Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		400		200		200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		7,6		2,3		1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)		0,45				
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)		0,3				
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20				
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3				
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		26				

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

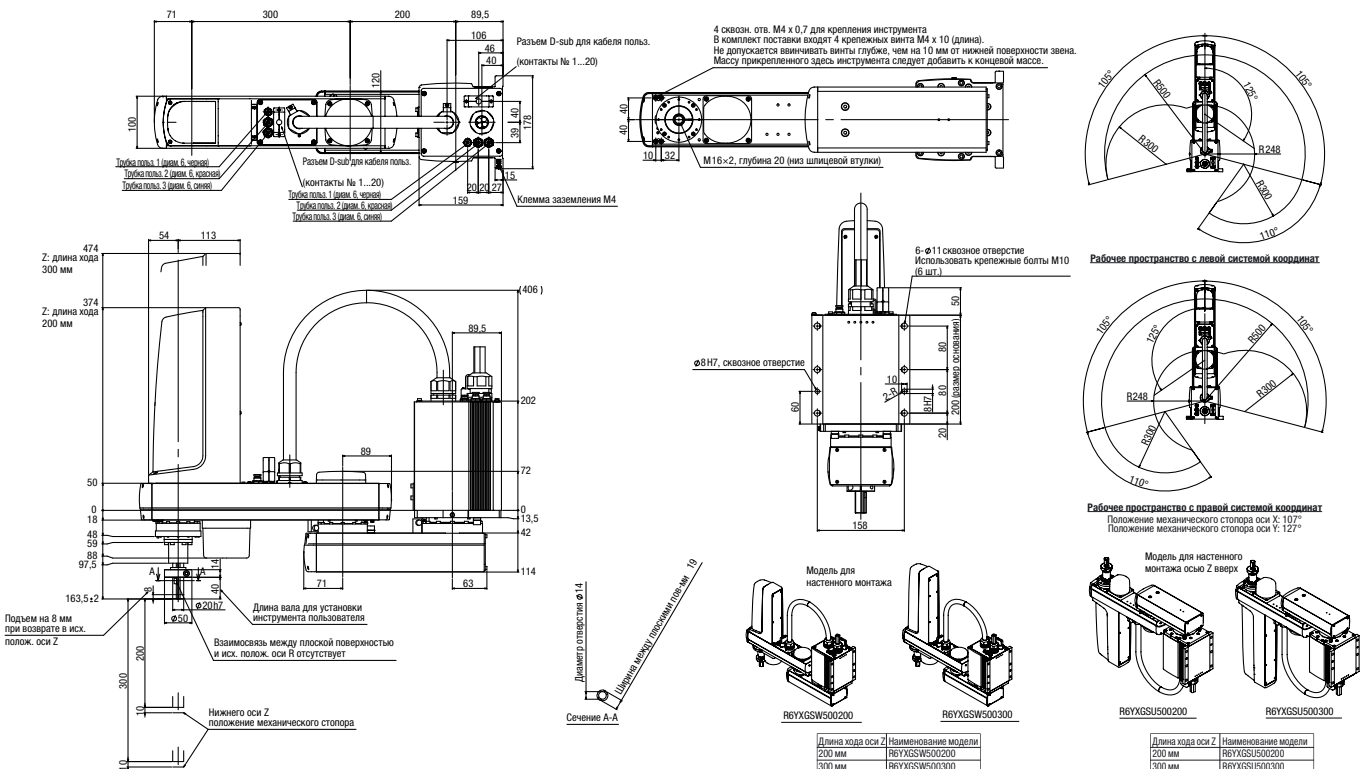
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
URS	2200	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSW500200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSW500300YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSU500200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSU500300YRCR3

Размеры



R6YXGSW600 Серия XG

R6YXGSU600 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

	Ось X		Ось Y		Ось Z		Ось R	
	Модель W		Модель U					
Радиус действия (мм)	600							
Максимальная полезная нагрузка (кг)	10							
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01				+/-0,01		+/-0,004	
Параметры оси	Длина плеча (мм)		300		200		300	
	Диапазон вращения (°)		+/-130		+/-145		+/-360	
Механизм уменьшения скорости	Редуктор		Волновая передача		Волновая передача		Шарико-винтовая передача	
	Тип передачи		Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение		Непосредственное соединение	
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	400		200		200		200	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	8,4				2,3		1,7	
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,46							
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,3							
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20							
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3							
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)							
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10							
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	27							

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

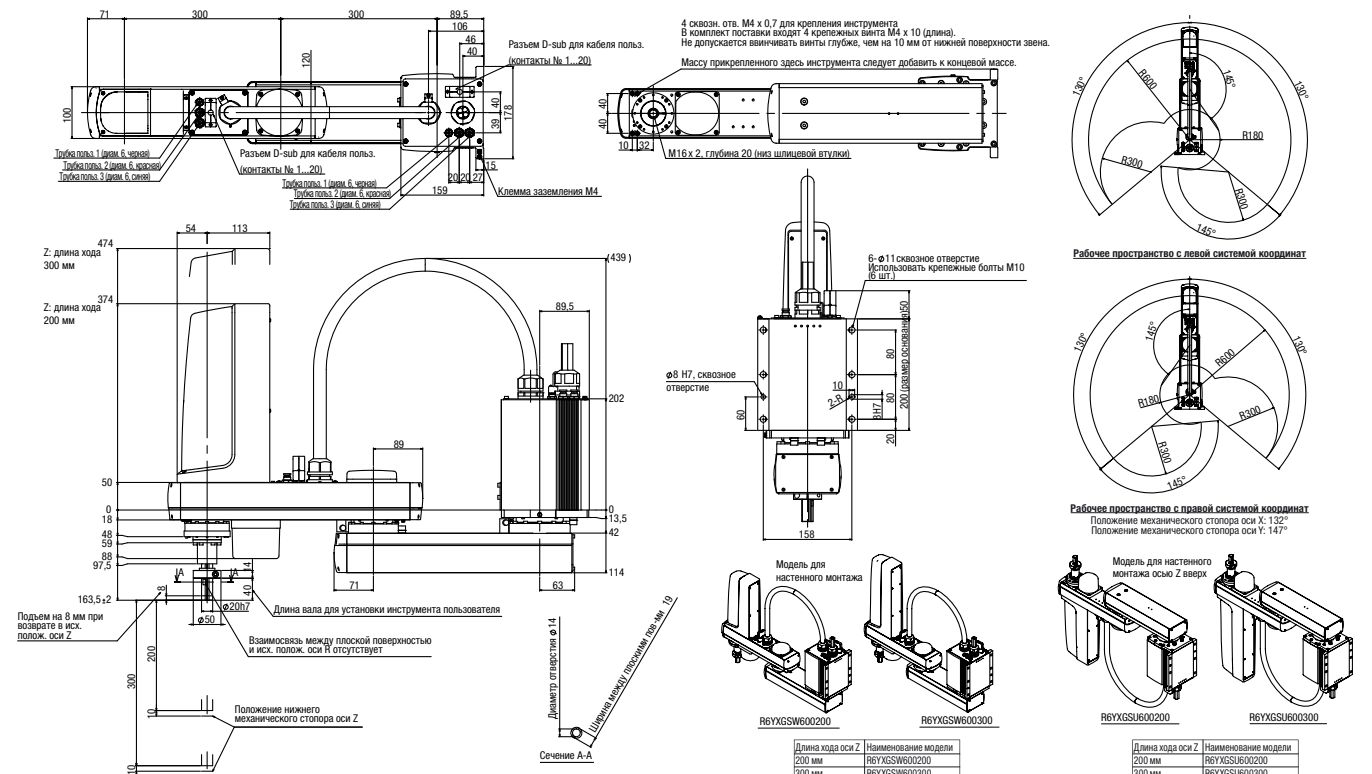
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2200	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSW600200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSW600300YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSU600200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг	R6YXGSU600300YRCR3

Размеры



R6YXGSW700 Серия XG R6YXGSU700 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

		Ось X		Ось Y		Ось Z		Ось R	
								Модель W Модель U	
Радиус действия (мм)		700							
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20							
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02				+/-0,01		+/-0,004	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	300		400		200 400		----	
	Диапазон вращения (°)	+/-130		+/-130		----		+/-360	
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача		Волновая передача		Шарико-винтовая передача		Волновая передача	
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение		Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750		400		400		200	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		8,4				2,3 1,7		920 480	
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)		0,42							
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м²)		1,0							
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20							
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3							
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)							
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10							
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		51							

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
 *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
 *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

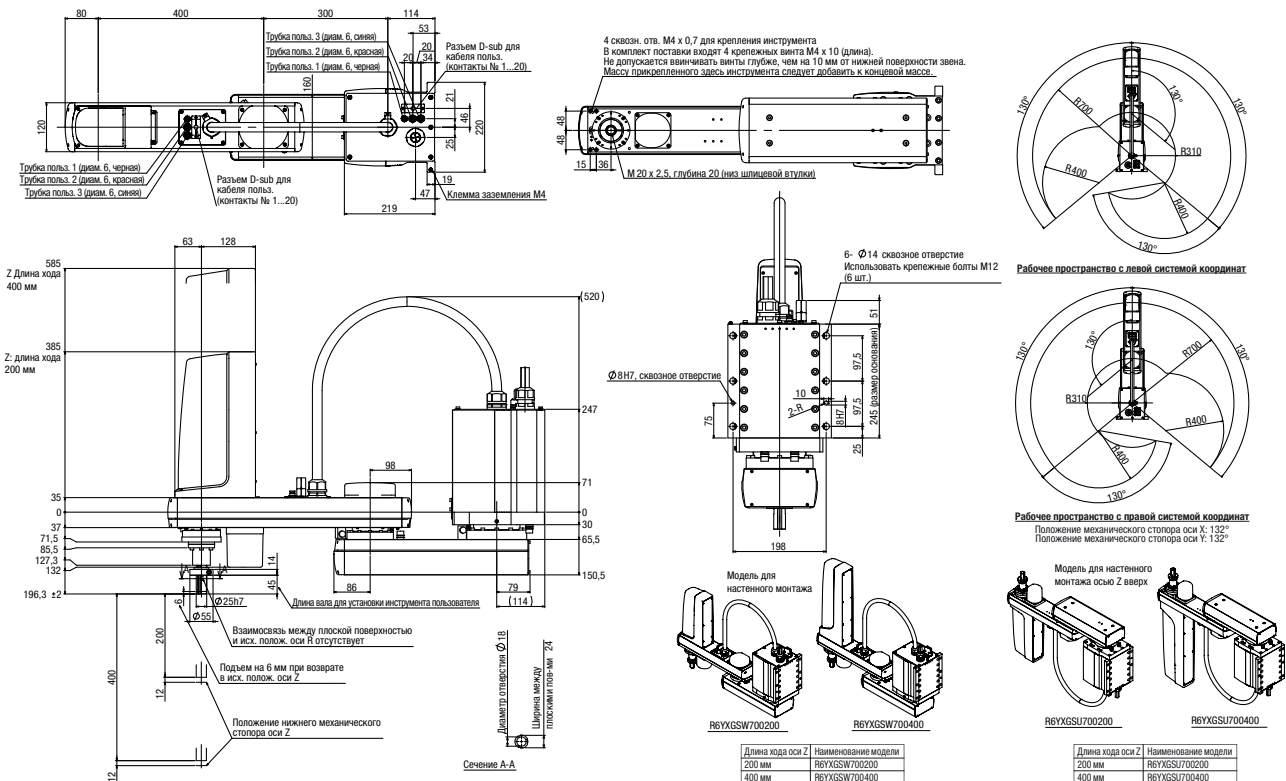
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
URS	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW700200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW700400YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU700200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU700400YRCR3

Размеры



R6YXGSW800 Серия XG R6YXGSU800 Модели для крепления на стену/осью Z вверх

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
				Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)	800				
Максимальная полезная нагрузка (кг)	20				
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	400	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Редуктор—выход			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	750	400	400	200	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	9,2		2,3	1,7	920 480
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,48				
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	1,0				
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20				
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3				
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	53				

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

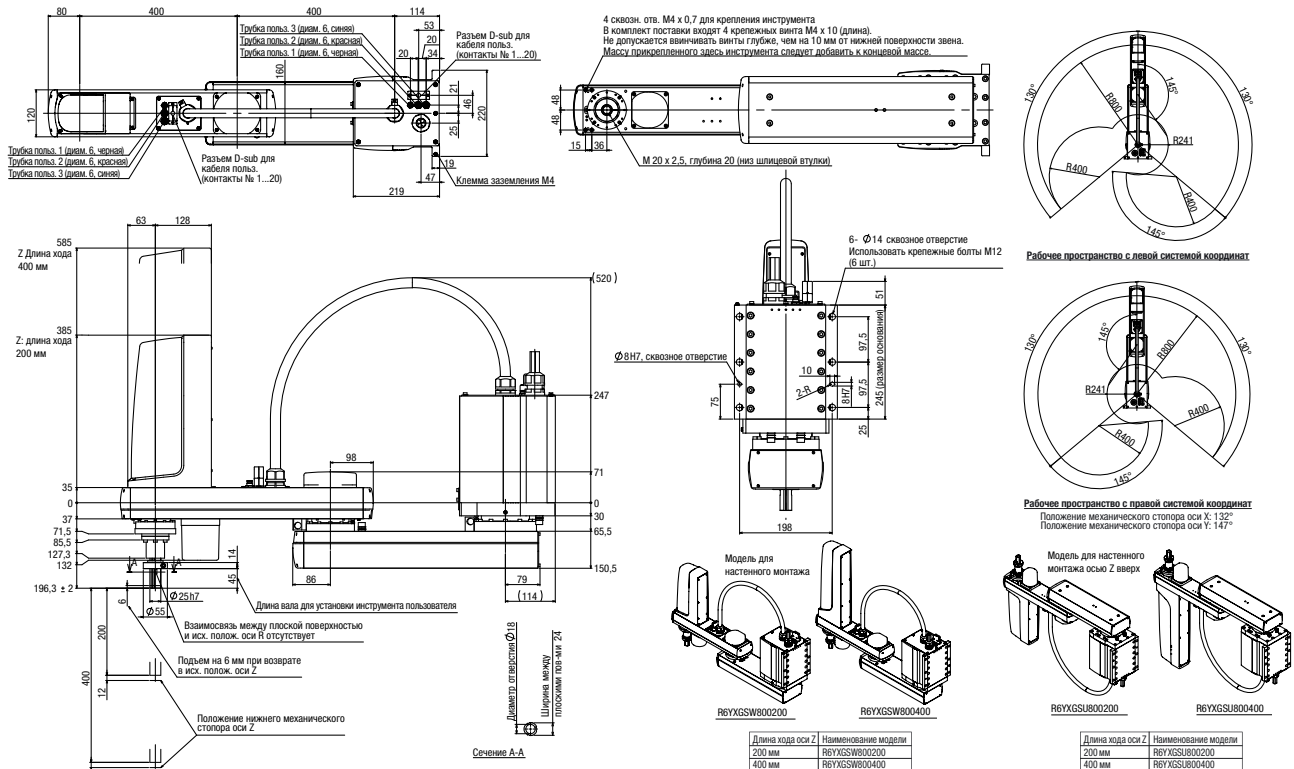
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW800200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW800400YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU800200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU800400YRCR3

Размеры



R6YXGSW900 Серия XG R6YXGSU900 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
					Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)		900				
Максимальная полезная нагрузка (кг)		20				
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	500	400	200	400	
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----		+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача		Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор		Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход		Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		9,9		2,3	1,7	920
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,49				
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		1,0				
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20				
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3				
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		55				

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

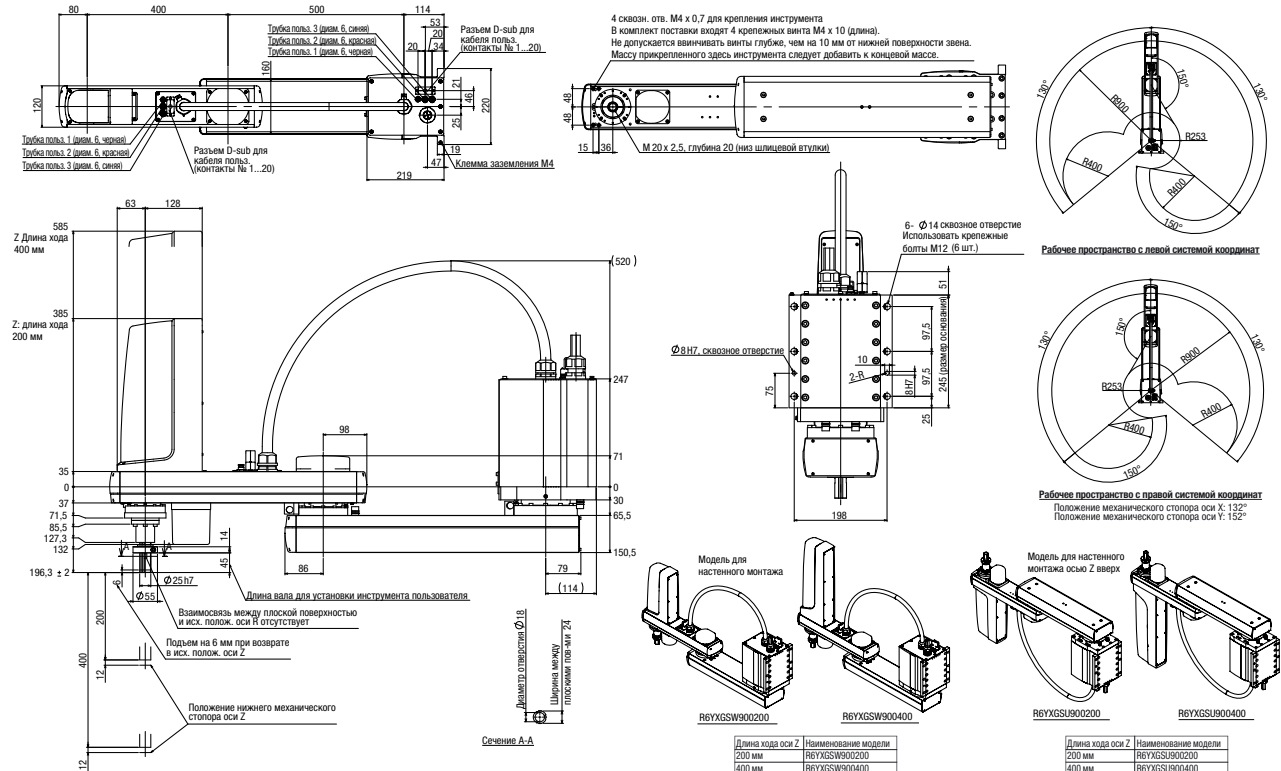
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW900200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW900400YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU900200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU900400YRCR3

Размеры



R6YXGSW1000 Серия XG

R6YXGSU1000 Модели для крепления на стену/ось Z вверх

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
				Модель W	Модель U
Радиус действия (мм)	1000				
Максимальная полезная нагрузка (кг)	20				
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	600	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Непосредственное соединение			
	Редуктор—выход Непосредственное соединение				
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	750	400	400	200	
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	10,6		2,3	1,7	920
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,49				
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	1,0				
Провода пользователя (сечение х кол-во)	0,2 х 20				
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 х 3				
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	57				

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

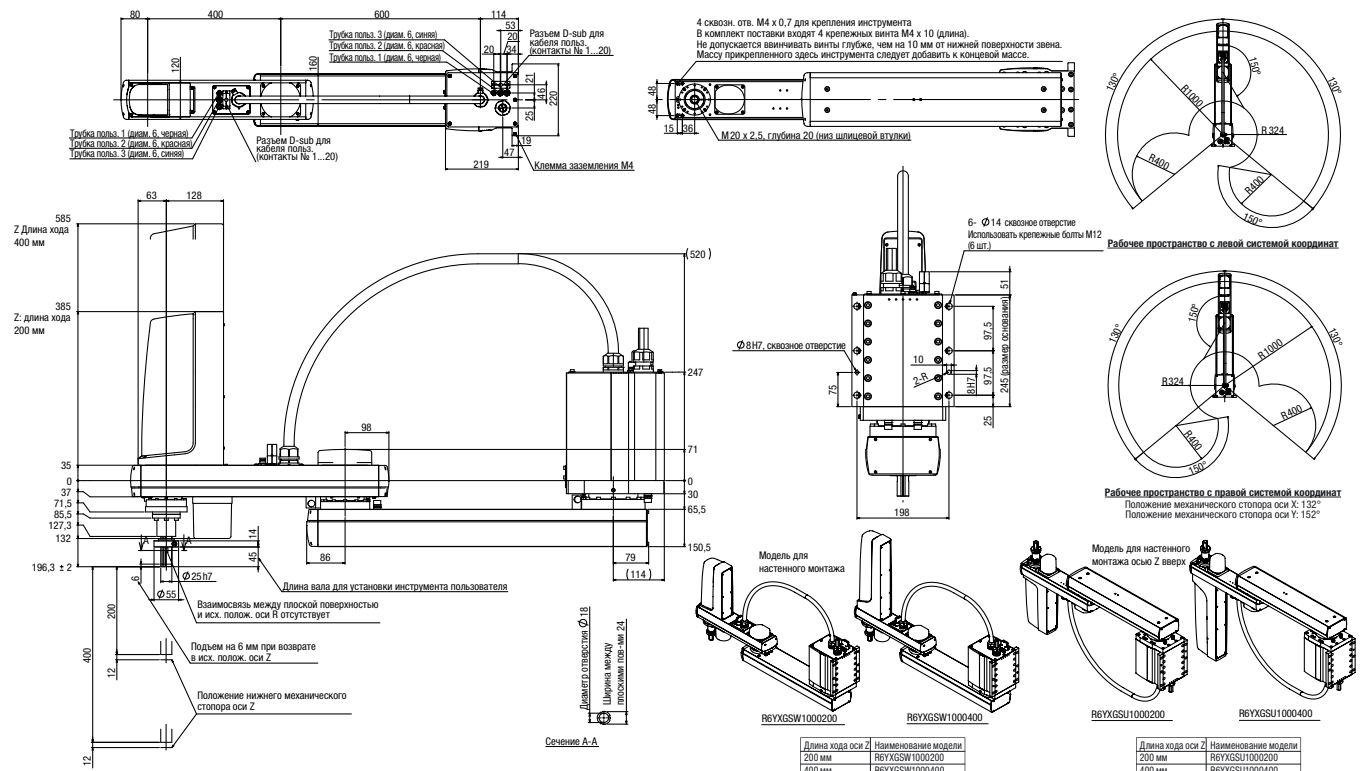
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Тип	Описание/характеристика	Модель
Модель для настенного монтажа	Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW1000200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSW1000400YRCR3
Модель для настенного монтажа осью Z вверх	Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU1000200YRCR3
	Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг	R6YXGSU1000400YRCR3

Размеры



R6YXGLC250 Серия XG, для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	250			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	4			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-134	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	4,5		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,57			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø4 x 4			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	17,5			
Класс чистоты	Класс 3 ISO (ISO 14644-1) ^{*4} + защита от электростатических разрядов ^{*5}			
Входящий воздух (л/мин)	30 ^{*6}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установочный коэффициент разгона.
- *4 Класс 10 (0,1 мкм), эквивалент FED-STD-209D.
- *5 Защита от электростатических разрядов является опцией. За дополнительной информацией следует обращаться в региональное представительство Omron.
- *6 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

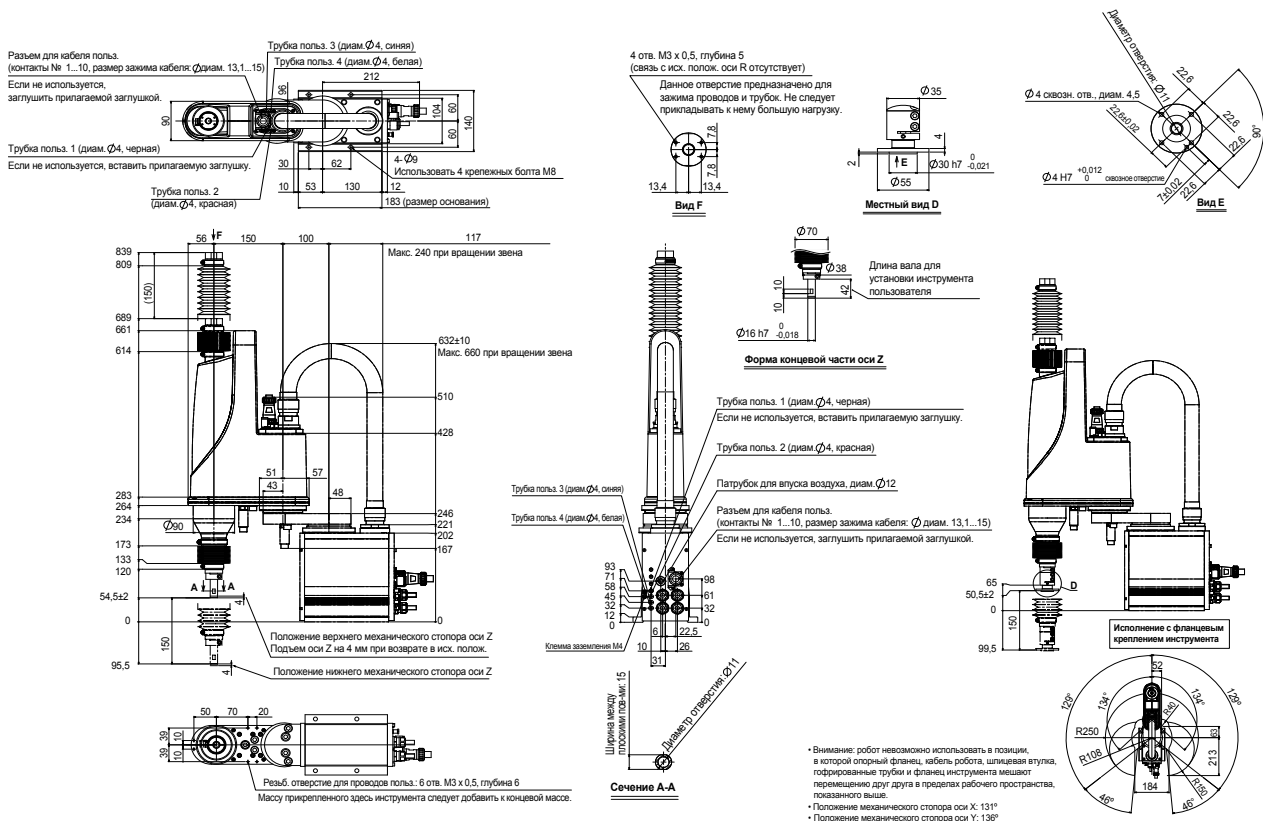
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 250 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг	R6YXGLC250150YRCRO

Размеры



R6YXGLC350 Серия XG, для чистых помещений

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		350			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		4			
Точность позиционирования^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		5,6		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*2} (с)		0,57			
Допустимый момент инерции оси R^{*3} (кг·м²)		0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 4			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		18			
Класс чистоты		Класс 3 ISO (ISO 14644-1) ^{*4} + защита от электростатических разрядов ^{*5}			
Входящий воздух (Н л/мин)		30 ^{*6}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Класс 10 (0,1 мкм), эквивалент FED-STD-209D.
- *5 Защита от электростатических разрядов является опцией. За дополнительной информацией следует обращаться в региональное представительство Omron.
- *6 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

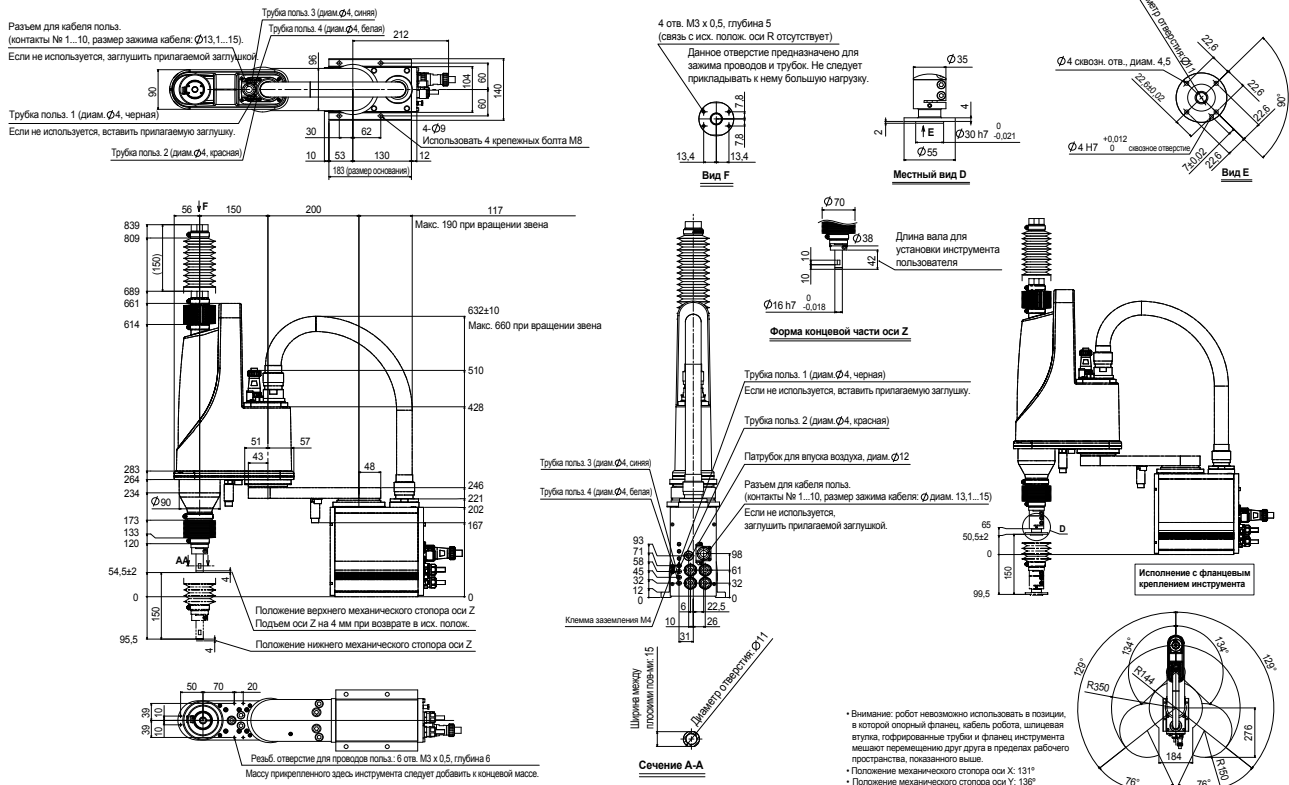
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 350 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг	R6YXGLC350150YRCR0

Размеры



R6YXGLC400 Серия XG, для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	400			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	4			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-144	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	6,1		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,57			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø4 x 4			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	18,5			
Класс чистоты	Класс 3 ISO (ISO 14644-1) ^{*4} + защита от электростатических разрядов ^{*5}			
Входящий воздух (Н л/мин)	30 ^{*6}			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
 *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
 *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
 *4 Класс 10 (0,1 мкм), эквивалент FED-STD-209D.
 *5 Защита от электростатических разрядов является опцией. За дополнительной информацией следует обращаться в региональное представительство Omron.
 *6 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

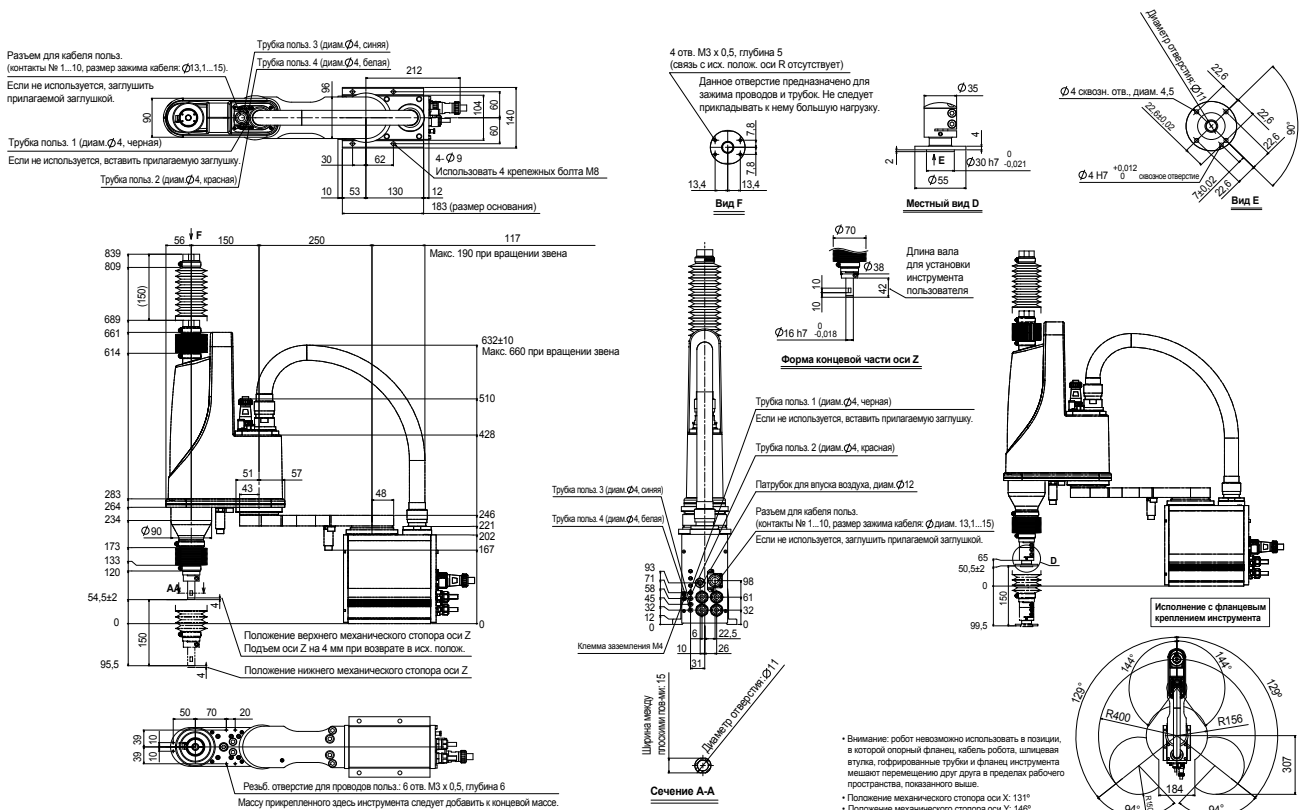
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 400 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг	R6YXGLC400150YRCRO

Размеры



R6YXGLC500 Серия XG, для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	4			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-144	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	5,1		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,74			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø4 x 4			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	21			
Класс чистоты	Класс 3 ISO (ISO 14644-1) ^{*4} + защита от электростатических разрядов ^{*5}			
Входящий воздух (Н л/мин)	30 ^{*6}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Класс 10 (0,1 мкм), эквивалент FED-STD-209D.
- *5 Защита от электростатических разрядов является опцией. За дополнительной информацией следует обращаться в региональное представительство Omron.
- *6 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

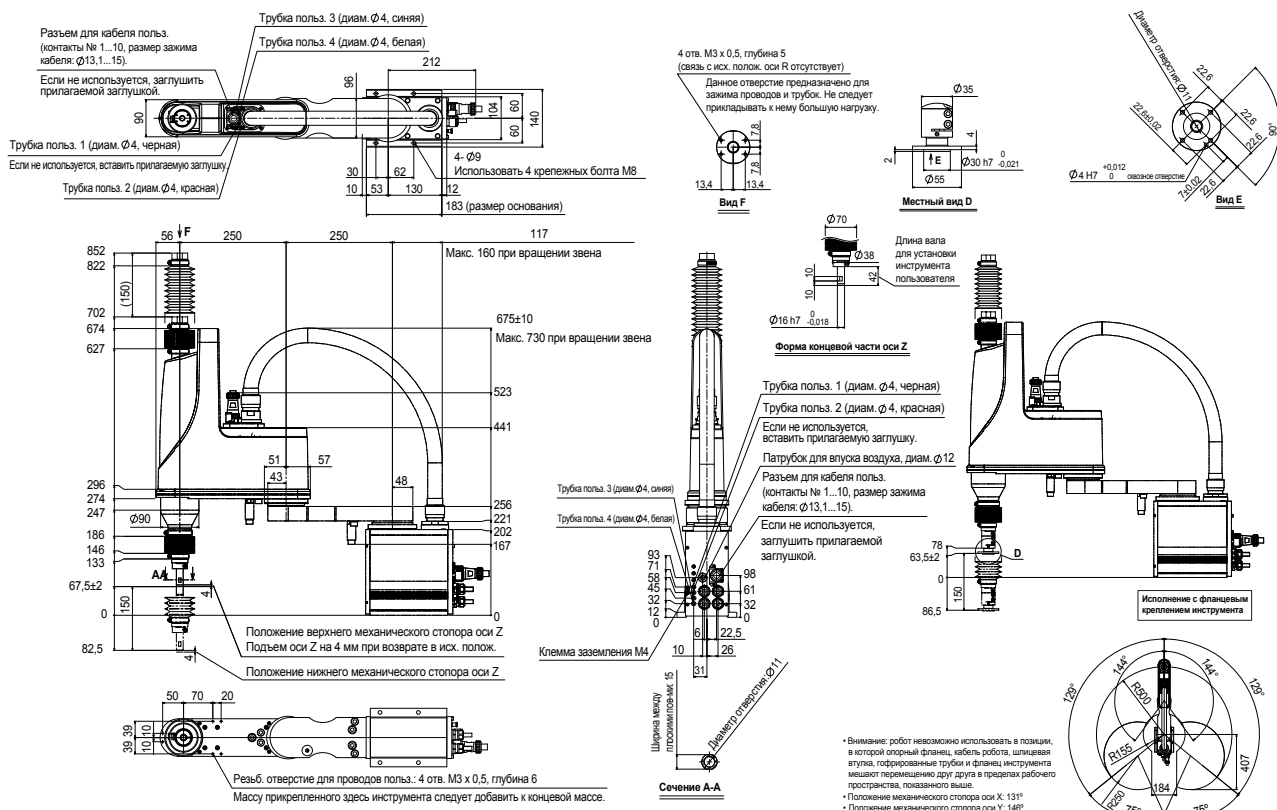
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./Вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг	R6YXGLC500150YRCR0

Размеры



R6YXGLC600 Серия XG, для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	4			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-144	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	4,9		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,74			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,05			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø4 x 4			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)	22			
Класс чистоты	Класс 3 ISO (ISO 14644-1) ^{*4} + защита от электростатических разрядов ^{*5}			
Входящий воздух (Н л/мин)	30 ^{*6}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Класс 10 (0,1 мкм), эквивалент FED-STD-209D.
- *5 Защита от электростатических разрядов является опцией. За дополнительной информацией следует обращаться в региональное представительство Omron.
- *6 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

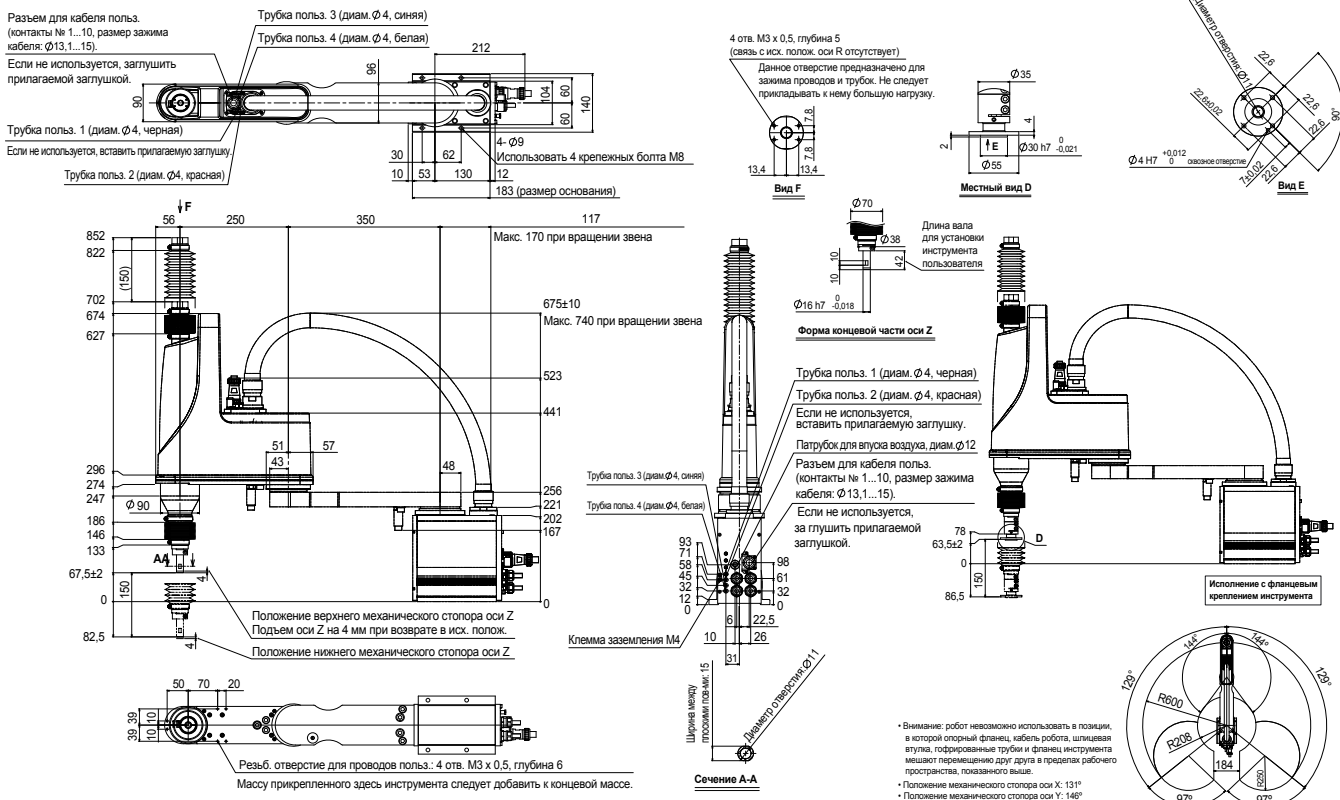
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг	R6YXGLC600150YRCRO

Размеры



R6YXGLP250 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		250			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		4			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	100	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Редуктор—выход Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		4,5		1,1	
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)		0,57			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		0,05			
Степень защиты ^{*4}		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 4			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления		Фланец для инструмента R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		17,5			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

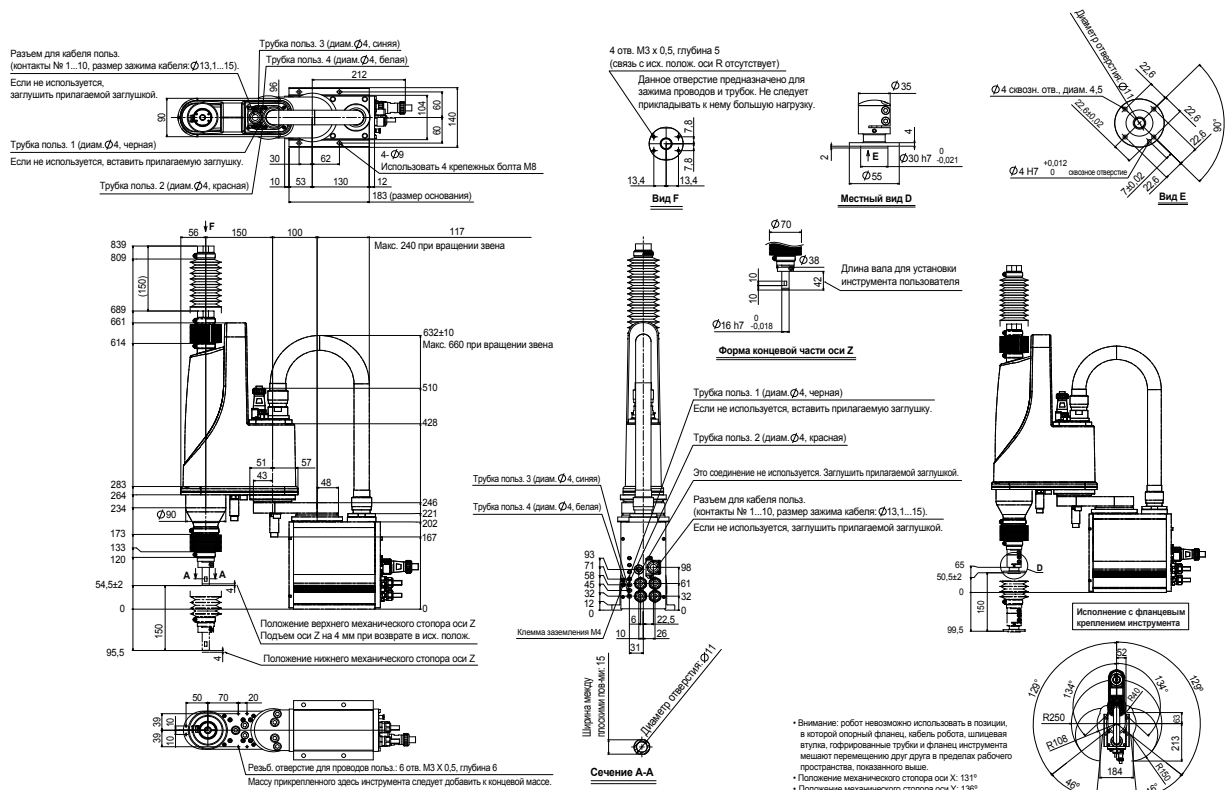
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 250 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг; степень защиты: IP65	R6YXGLP250150YRCR0

Размеры



R6YXGLP350 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R	
Радиус действия (мм)		350				
Максимальная полезная нагрузка (кг)		4				
Точность позиционирования¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01		
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200		150		
	Диапазон вращения (°)	+/-129		+/-134		
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача		Волновая передача		
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		Шарико-винтовая передача	
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200		150		
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		5,6		1,1		
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг² (с)		0,57				
Допустимый момент инерции оси R³ (кг·м²)		0,05				
Степень защиты⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)				
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 10				
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 х 4				
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)				
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10				
Дополнительные приспособления	Фланец для инструмента	R6YACXGLF				
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		18				

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

*4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Ompop.

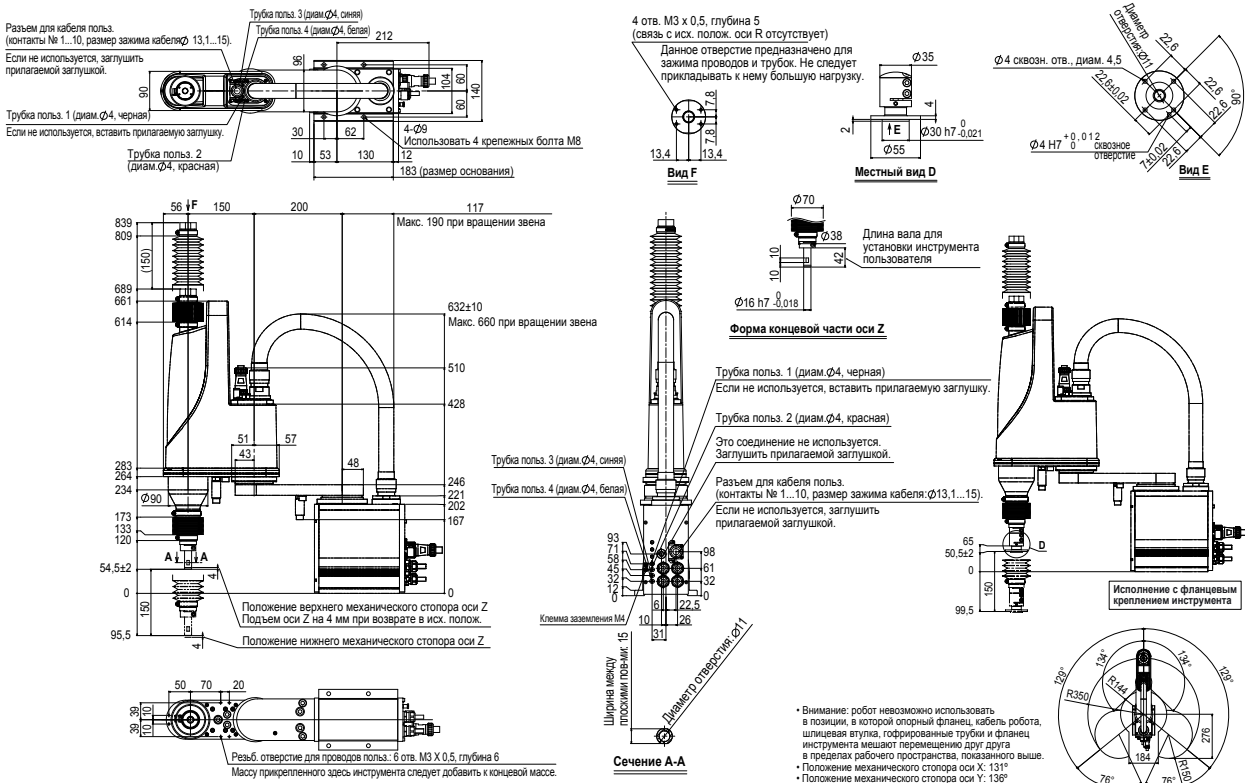
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 350 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг; степень защиты: IP65	R6YXGLP350150YRCR0

Размеры



R6YXGLP400 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		400			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		4			
Точность позиционирования^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	150	150	----
	Диапазон вращения (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор Непосредственное соединение			
		Редуктор—выход Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		6,1		1,1	
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*2} (с)		0,57			
Допустимый момент инерции оси R^{*3} (кг·м²)		0,05			
Степень защиты^{*4}		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 4			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления		Фланец для инструмента R6YACXGLF			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		18,5			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

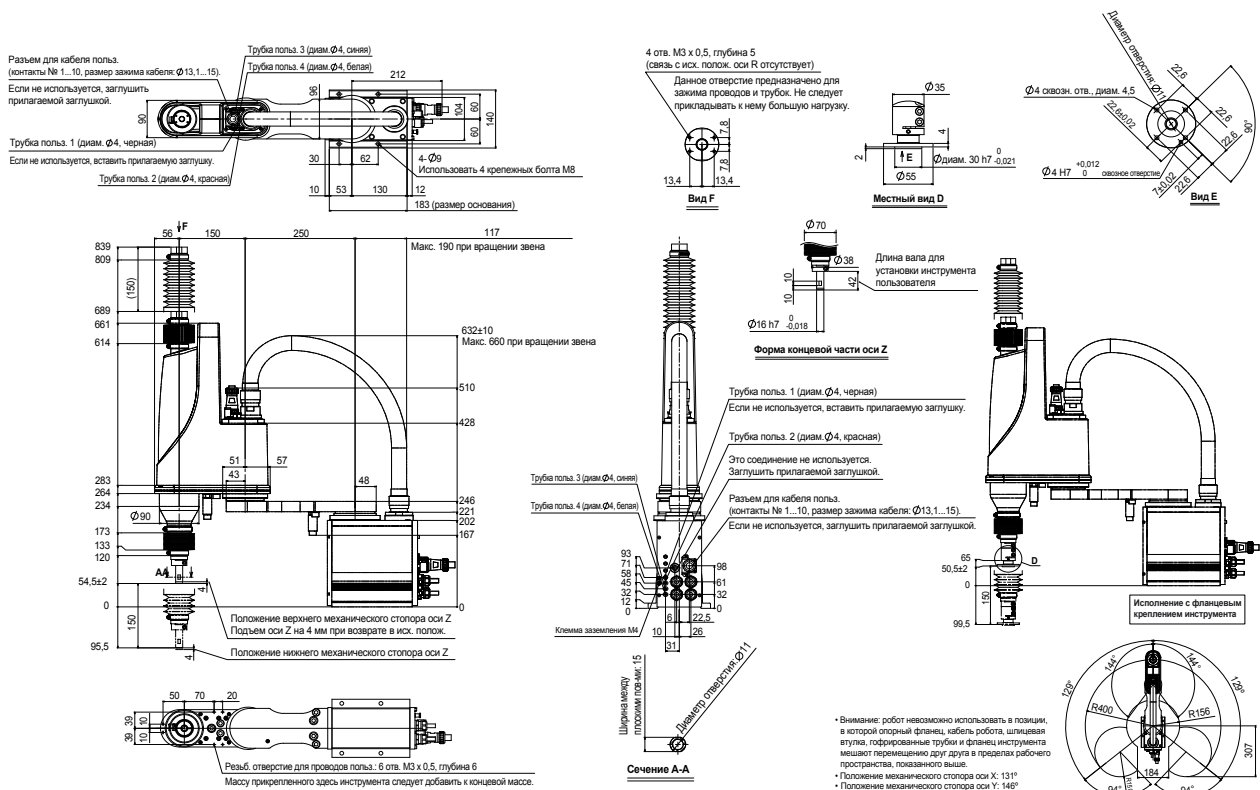
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 400 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг; степень защиты: IP65	R6YXGLP400150YRCR0

Размеры



R6YXGLP500 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		4			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250		150	
	Диапазон вращения (°)	+/-129		+/-144	
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		200	150	50	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		5,1		1,1	1020
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,74			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		0,05			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 x 10			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø4 x 4			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Дополнительные приспособления		Фланец для инструмента			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		21			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

*4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Ompop.

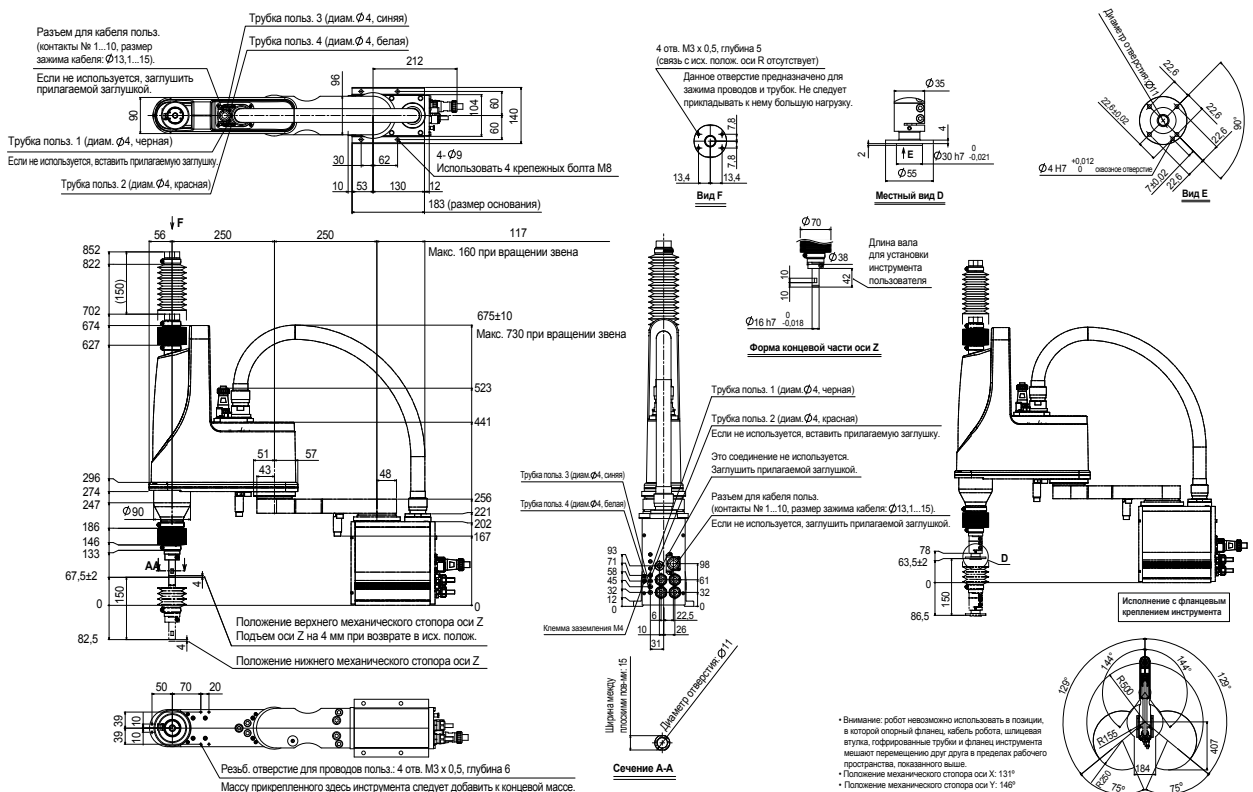
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 150 мм; макс. полезная нагрузка: 4 кг; степень защиты: IP65	R6YXGLP500150YRCR0

Размеры



R6YXGP500 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		8			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	200	300	300	----
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение			
	Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		400	200	200	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		7,6		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,55			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		0,3			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 28, ось Z 300 мм: 29			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

*4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1700	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

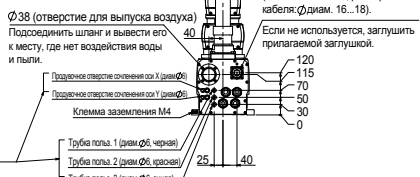
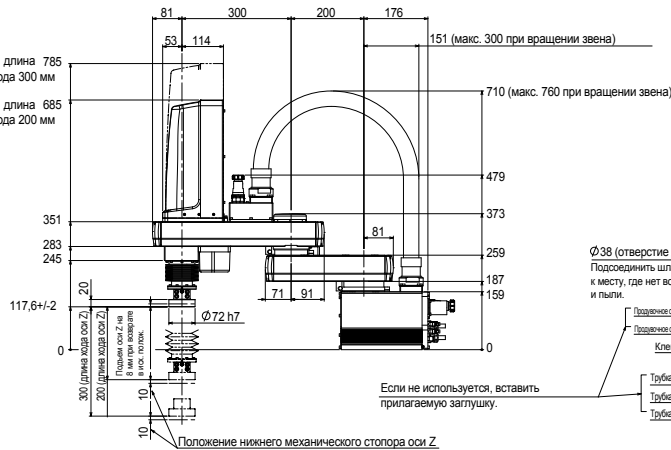
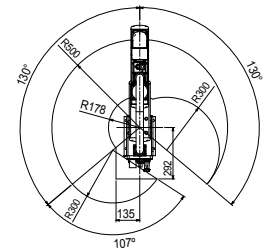
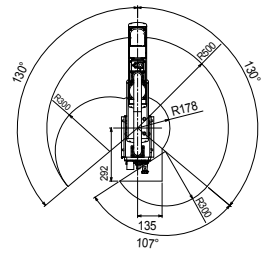
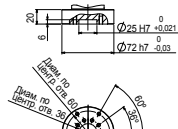
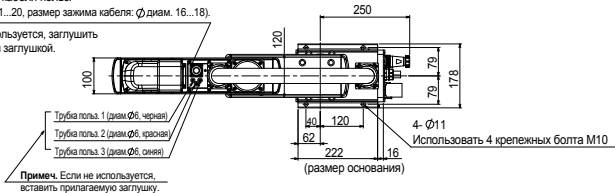
Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 8 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP500200YRCR3
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 8 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP500300YRCR3

Размеры

Разъем для кабеля польза.

(контакты № 1..20, размер зажима кабеля: Øдиам. 16..18).

Если не используется, заглушить прилагаемой заглушкой.



- Внимание: робот невозможно использовать в позиции, в которой опорный фланец, кабель робота, шлицевая втулка и гофрированные трубки мешают перемещению друг друга в пределах рабочего пространства, показанного выше.
- Положение механического стопора оси X: 132°
- Положение механического стопора оси Y: 147°

R6YXGP600 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		8			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,01		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	300	300	200	300
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
		Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		400	200	200	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		8,4		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,56			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		0,3			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 29, ось Z 300 мм: 30			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1700	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 8 кг; степень защиты: IP65	R6YXGP600200YRCR3
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 8 кг; степень защиты: IP65	R6YXGP600300YRCR3

Размеры

Разъем для кабеля польза.
(контакты № 1..20, размер зажима кабеля: Ø diam. 16...18).

Если не используется, заглушить прилагаемой заглушкой.

Трубка польза 1 (диам. Ø6, черная)
Трубка польза 2 (диам. Ø6, красная)
Трубка польза 3 (диам. Ø6, синяя)

Использовать 4 крепежных болта M10 (размер основания)

Форма концевой части оси Z

6 отв. M5 x 0,8, глубина 11
10 отв. M5 x 0,8, глубина 11

* Взаимосвязь между позициями кабели-либо на разв. отв. M5 и иск. полож. оси R отсутствует.

Рабочее пространство с левой системой координат

Рабочее пространство с правой системой координат

Разъем для кабеля польза.
(контакты № 1..20, размер зажима кабеля: Ø diam. 16...18).

Если не используется, заглушить прилагаемой заглушкой.

Ø38 (отверстие для выпуска воздуха)
Положить шланг и вывести его к месту, где нет воздействия воды и пыли.

Положение нижнего механического стопора оси Z

Если не используется, вставить прилагаемую заглушку.

Положение нижнего механического стопора оси Z

• Внимание: робот невозможно использовать в позиции, в которой опорный фланец, кабель робота, шлицевая втулка и гофрированные трубки мешают перемещению друг друга в пределах рабочего пространства, показанного выше.

• Положение механического стопора оси X: 132°

• Положение механического стопора оси Y: 147°

R6YXGP700 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		700			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		18			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	300	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
	Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		8,4		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,52			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		1,0			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 50, ось Z 400 мм: 52			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

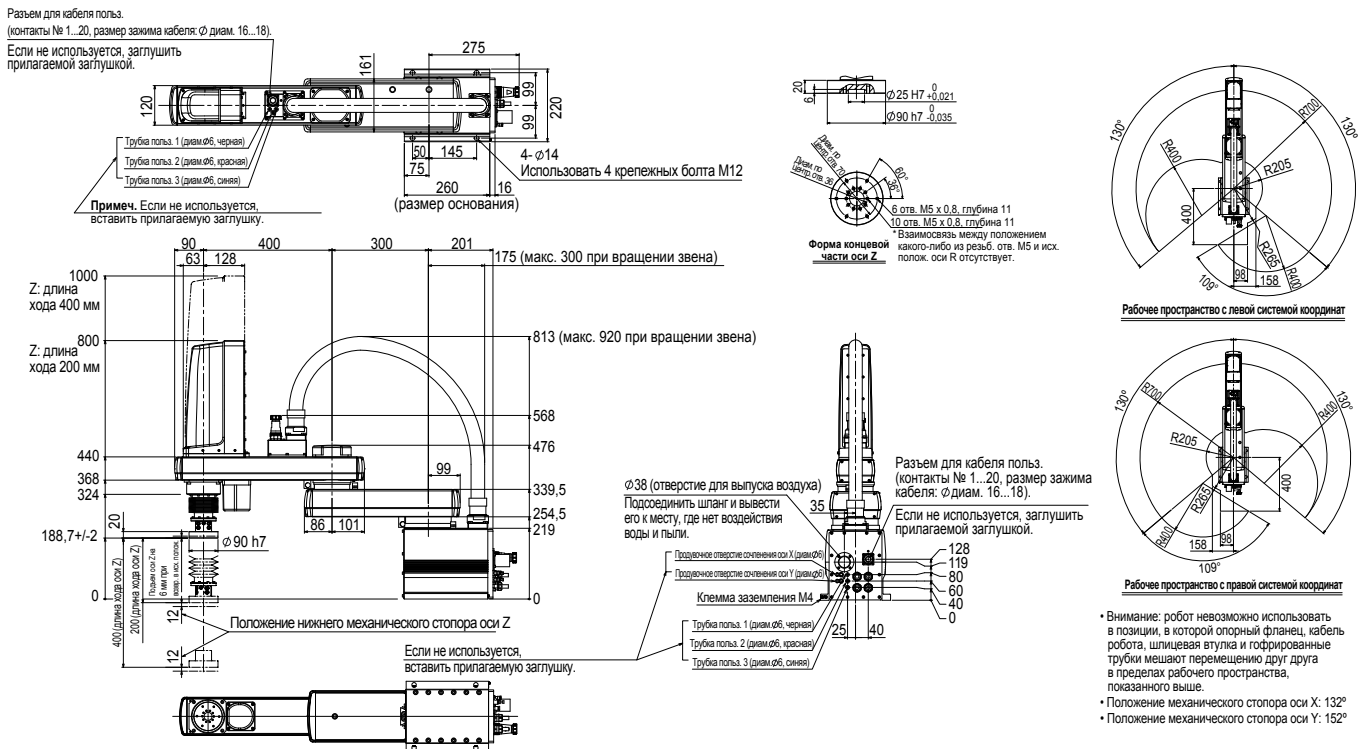
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP700200YRCR3
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP700400YRCR3

Размеры



R6YXGP800 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		800			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		18			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	400	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
		Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		9,2		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ⁻² (с)		0,58			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)		1,0			
Степень защиты ^{*4}		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 52, ось Z 400 мм: 54			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

*4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

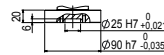
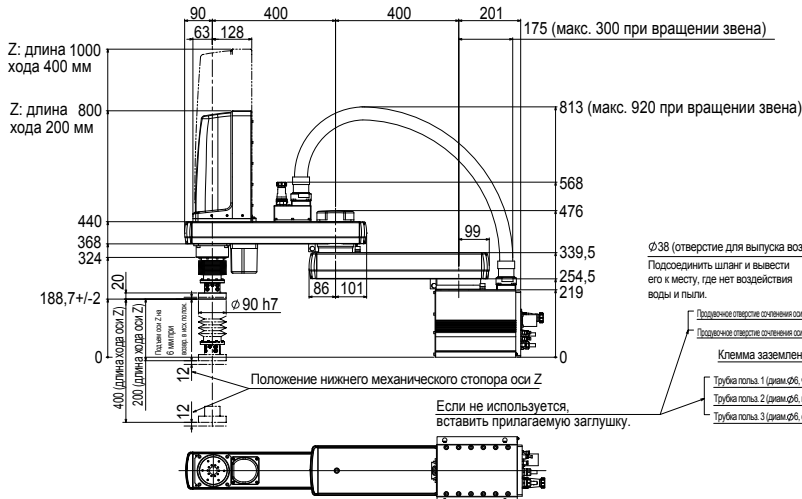
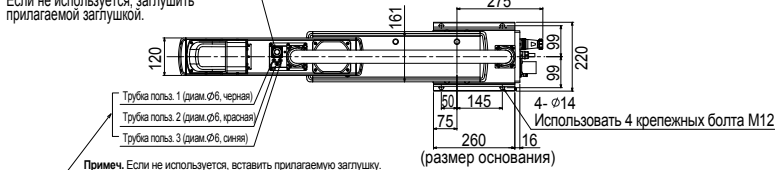
Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP800200YRCR3
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP800400YRCR3

Размеры

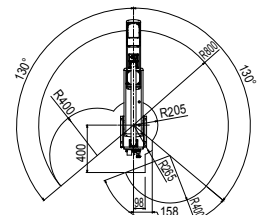
Разъем для кабеля польза.

(контакты № 1...20, размер зажима кабеля: Øдиам. 16...18).

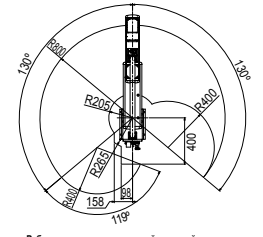
Если не используется, заглушить прилагаемой заглушкой.



Форма концевой части оси Z. Ø отв. M5 х 0,8, глубина 11 (Ø отв. M5 х 0,8, глубина 11). Взаимосвязь между положением какого-либо из резьб. отв. M5 и иск. полож. оси R отсутствует.



Рабочее пространство с левой системой координат



Рабочее пространство с правой системой координат

- Внимание: робот невозможно использовать в позиции, в которой опорный фланец, кабель робота, шлицевая втулка и гофрированные трубки мешают перемещению друг друга в пределах рабочего пространства, показанного выше.
- Положение механического стопора оси X: 132°
- Положение механического стопора оси Y: 152°

R6YXGP900 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		900			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		18			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	
Параметры оси	Длина плеча (мм)	500	400	400	----
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение			
	Редуктор—выход	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		9,9		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,59			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		1,0			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 54, ось Z 400 мм: 56			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

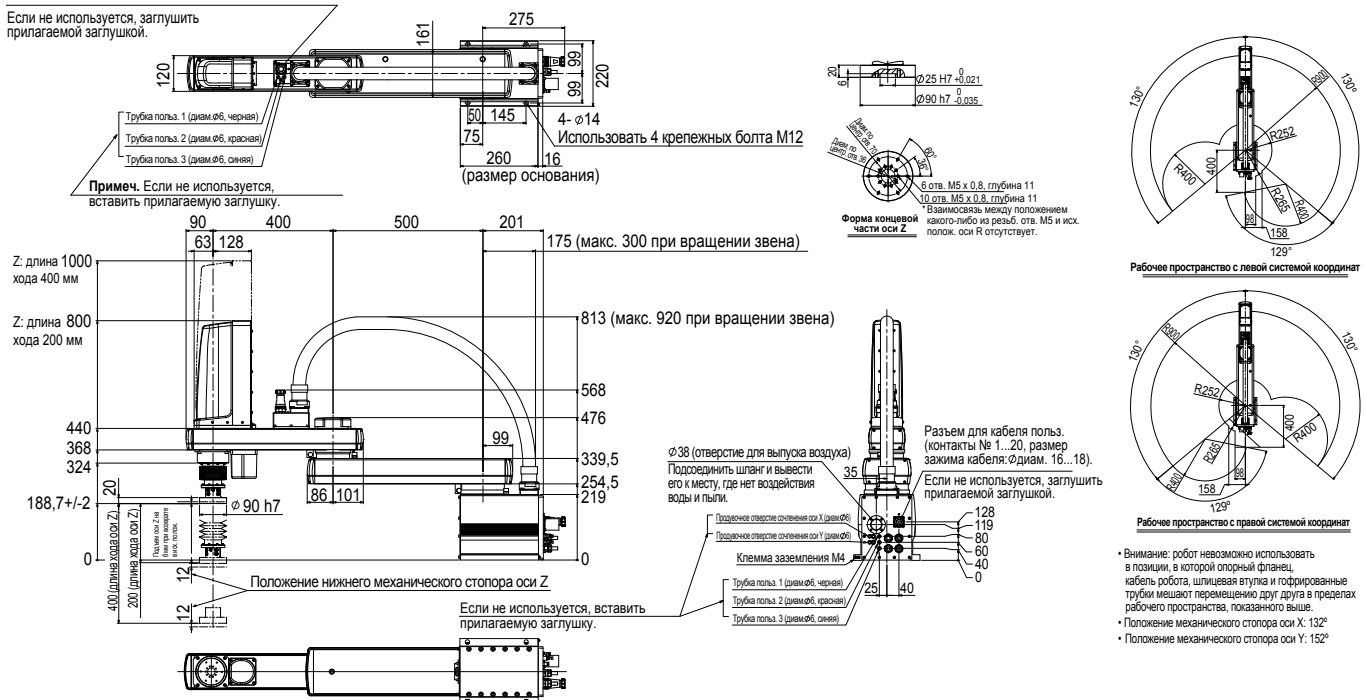
Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP900200YRCR3
Радиус действия SCARA: 900 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP900400YRCR3

Размеры

Разъем для кабеля польза.

(контакты № 1..20, размер зажима кабеля: Ø диам. 16...18).

Если не используется, заглушить прилагаемой заглушкой.



R6YXGP1000 Серия XG, пыле- и брызгозащищенная модель

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		1000			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		18			
Точность позиционирования ¹ (XYZ: мм) (R: °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	600	400	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Волновая передача	Волновая передача	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение			
		Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение		
		Редуктор—выход	Непосредственное соединение		
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		750	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		10,6		2,3	1,7
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ² (с)		0,59			
Допустимый момент инерции оси R ³ (кг·м ²)		1,0			
Степень защиты ⁴		Эквивалент IP65 (IEC 60529)			
Провода пользователя (сечение x кол-во)		0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 x 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		Ось Z 200 мм: 56, ось Z 400 мм: 58			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).

*2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.

*3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

*4 Не допускается использовать робот, когда секция гофрированных трубок находится под прямым воздействием струи воды. За информацией о брызгозащищенном исполнении, обеспечивающем защиту от других жидкостей (не воды), следует обращаться в региональное представительство Omron.

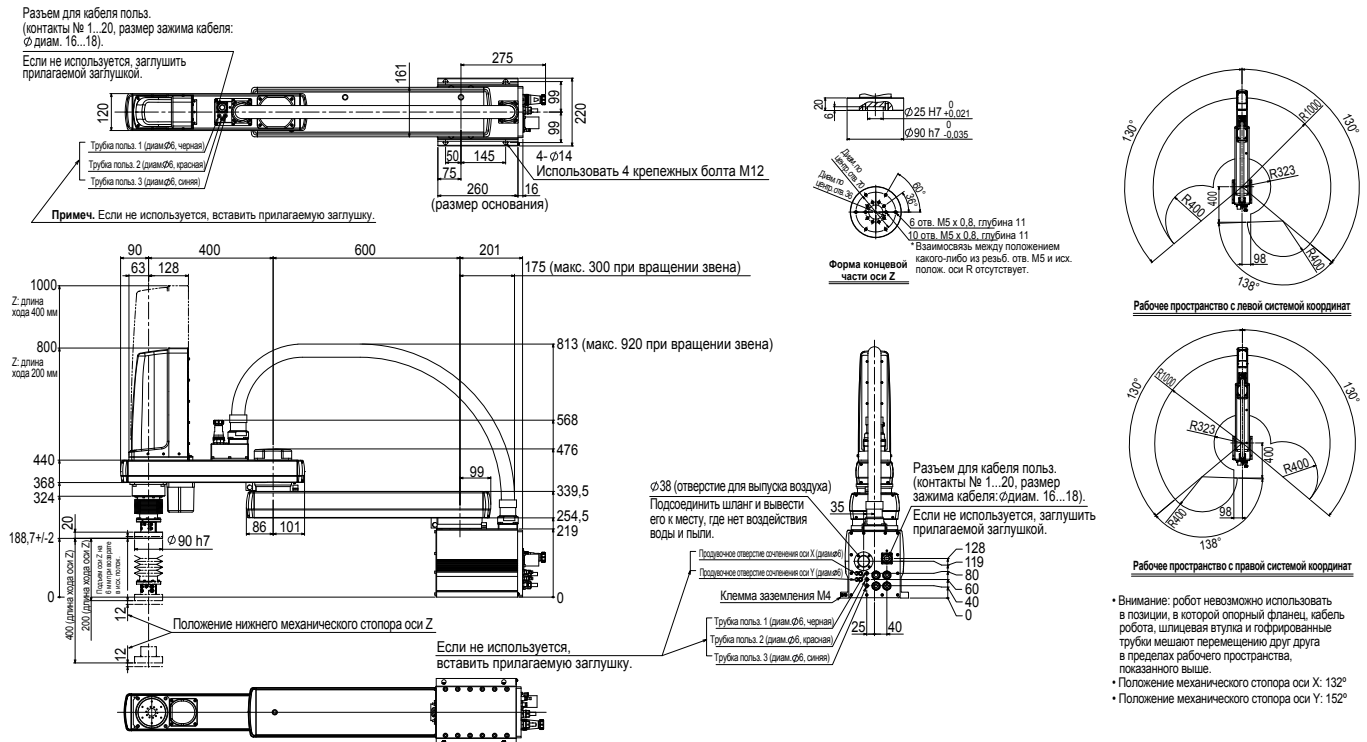
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP1000200YRCR3
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 18 кг, степень защиты: IP65	R6YXGP1000400YRCR3

Размеры



R6YXX1200 Серия X

Технические характеристики

		Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)		1200			
Максимальная полезная нагрузка (кг)		50			
Точность позиционирования^{*1} (XYZ: мм) (R: °)		±0,05		±0,02	±0,005
Оси характеристики	Длина плеча (мм)	600	600	400	----
	Диапазон вращения (°)	±125	±150	----	±360
Механизм уменьшения скорости	Редуктор	Планетарный редуктор	Планетарный редуктор	Шарико-винтовая передача	Волновая передача
	Тип передачи	Непосредственное соединение		Зубчато-ременная передача	Зубчато-ременная передача
	Двигатель—редуктор	Непосредственное соединение			
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)		900	800	600	400
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)		7,4		0,75	600
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг^{*2} (с)		0,91			
Допустимый момент инерции оси R^{*3} (кг·м²)		2,45			
Провода пользователя (сечение х кол-во)		0,2 х 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)		Ø6 х 3			
Ограничение перемещения		1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)		Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота)		124			

*1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
 *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
 *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.

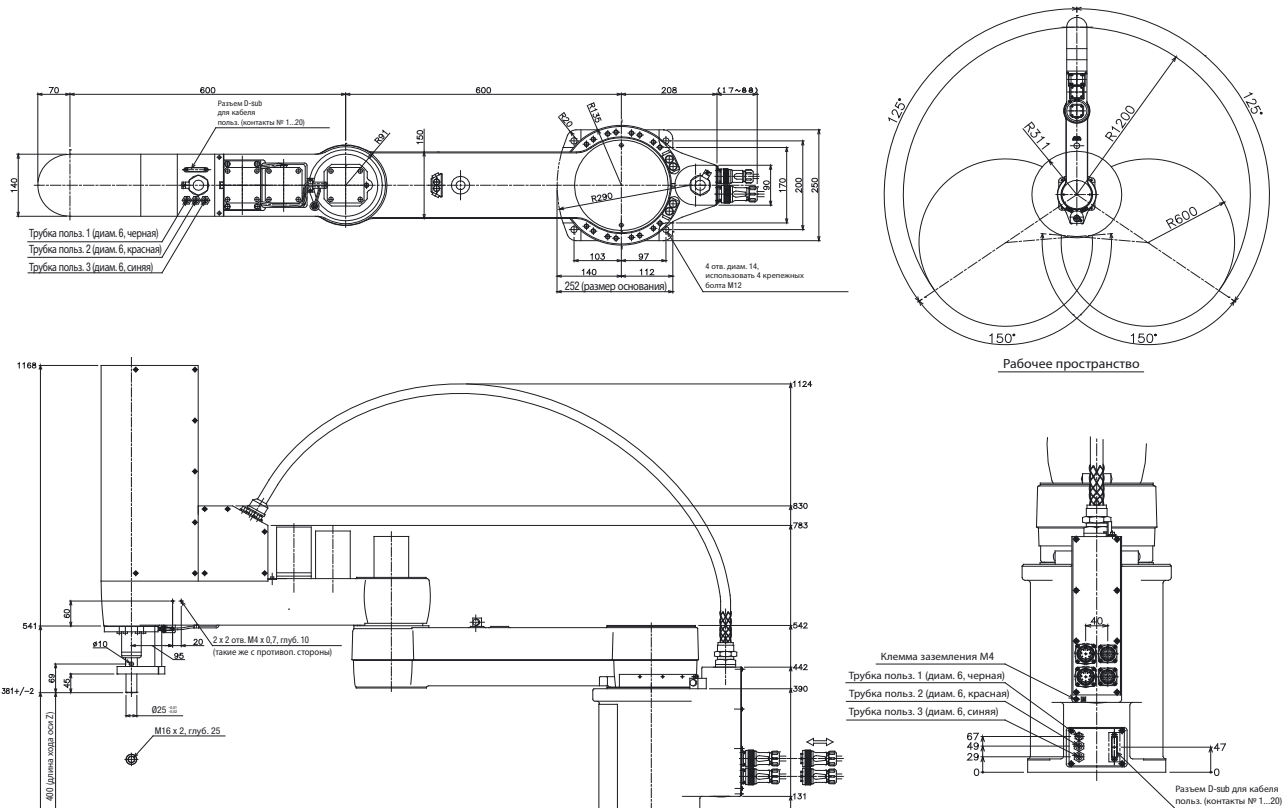
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 1200 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 50 кг	R6YXX1200400YRCR2

Размеры



R6YXC180 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	180			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	1			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	109	100	----
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-140	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	50	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	3,3		0,7	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг ^{*2} (с)	0,42			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,01			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,1 x 8			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø3 x 2			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота) ^{*4}	6,5			
Масса кабеля робота	1,5 кг (3,5 м), 2,1 кг (5 м), 4,2 кг (10 м)			
Класс чистоты	Класс 10 (базовый размер 0,1 мкм)			
Входящий воздух (Н л/мин)	30			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы корпуса робота и массы кабеля.

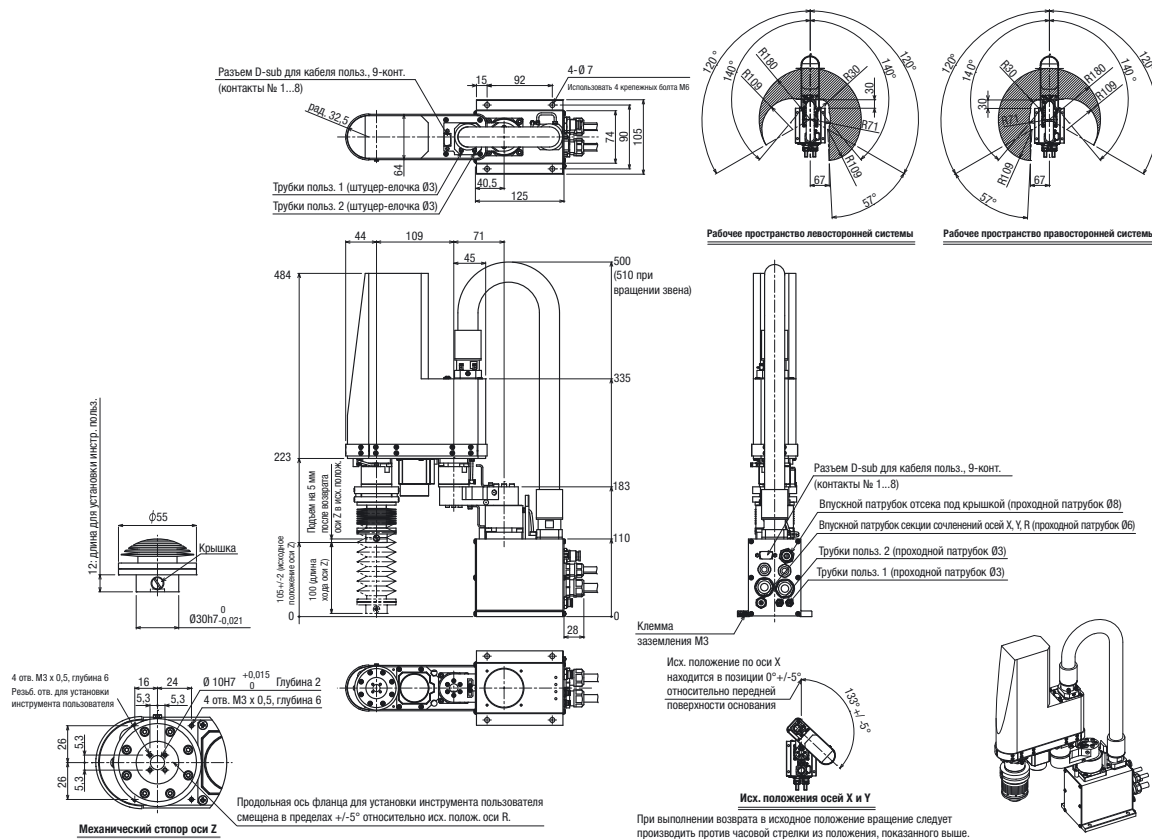
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 180 мм; длина хода по вертикали: 100 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг, класс защиты: C10	R6YXC180100YRCR0

Размеры



R6YXC220 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	220			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	1			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Параметры оси	Длина плеча (мм)	109	100	----
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-140	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	50	30	30	30
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	3,4		0,7	1700
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 0,1 кг ^{*2} (с)	0,45			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,01			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,1 x 8			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø3 x 2			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг) (без учета кабеля робота) ^{*4}	6,5			
Масса кабеля робота	1,5 кг (3,5 м), 2,1 кг (5 м), 4,2 кг (10 м)			
Класс чистоты	Класс 10 (базовый размер 0,1 мкм)			
Входящий воздух (Н л/мин)	30			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 100 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 Полная масса робота определяется как сумма массы корпуса робота и массы кабеля.

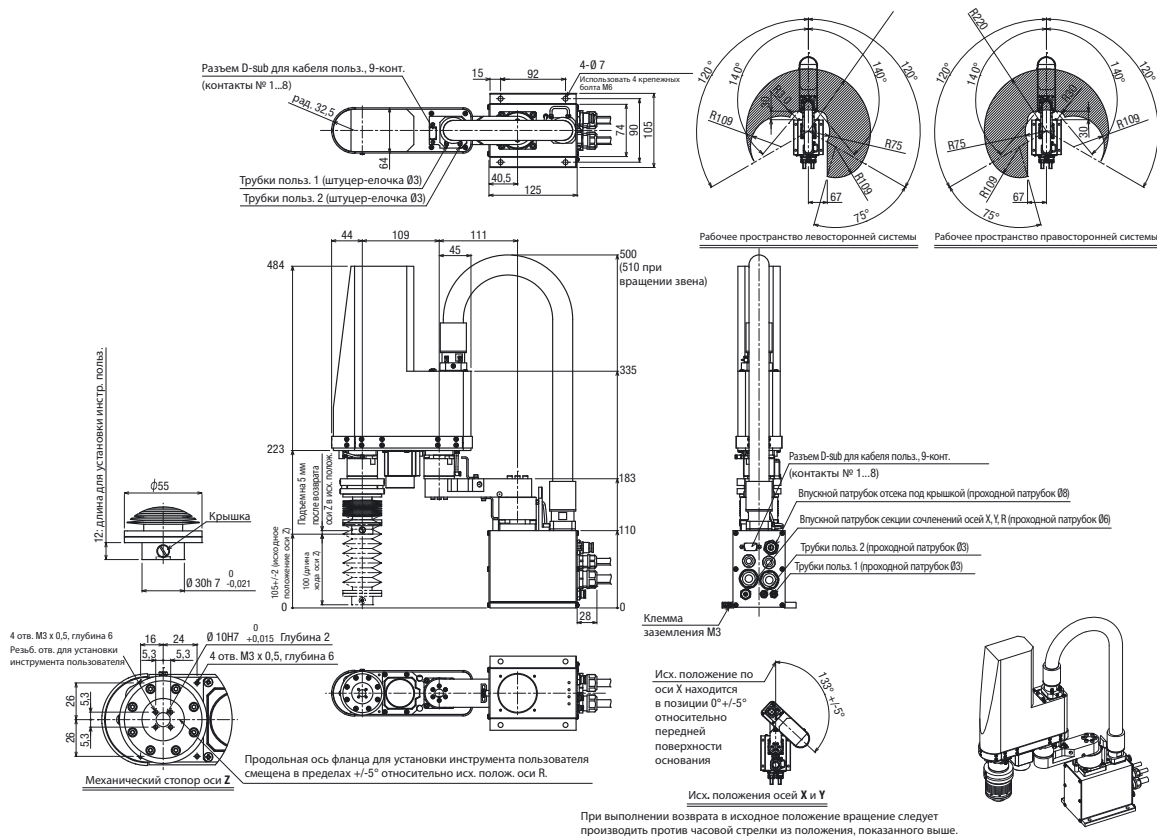
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 220 мм; длина хода по вертикали: 100 мм; макс. полезная нагрузка: 1 кг, класс защиты: C10	R6YXC220100YRCR0

Размеры



R6YXC500 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	500			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	10			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Параметры оси	Длина плеча (мм)	250	200	300
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-142	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	400	200	200	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	4,9		1,7	876
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,53			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,12			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг)	31			
Класс чистоты	Класс 10 ^{*4}			
Входящий воздух (Н л/мин)	60 ^{*5}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 На 1 куб. фут (базовый размер 0,1 мкм), при использовании приточного вентилятора.
- *5 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

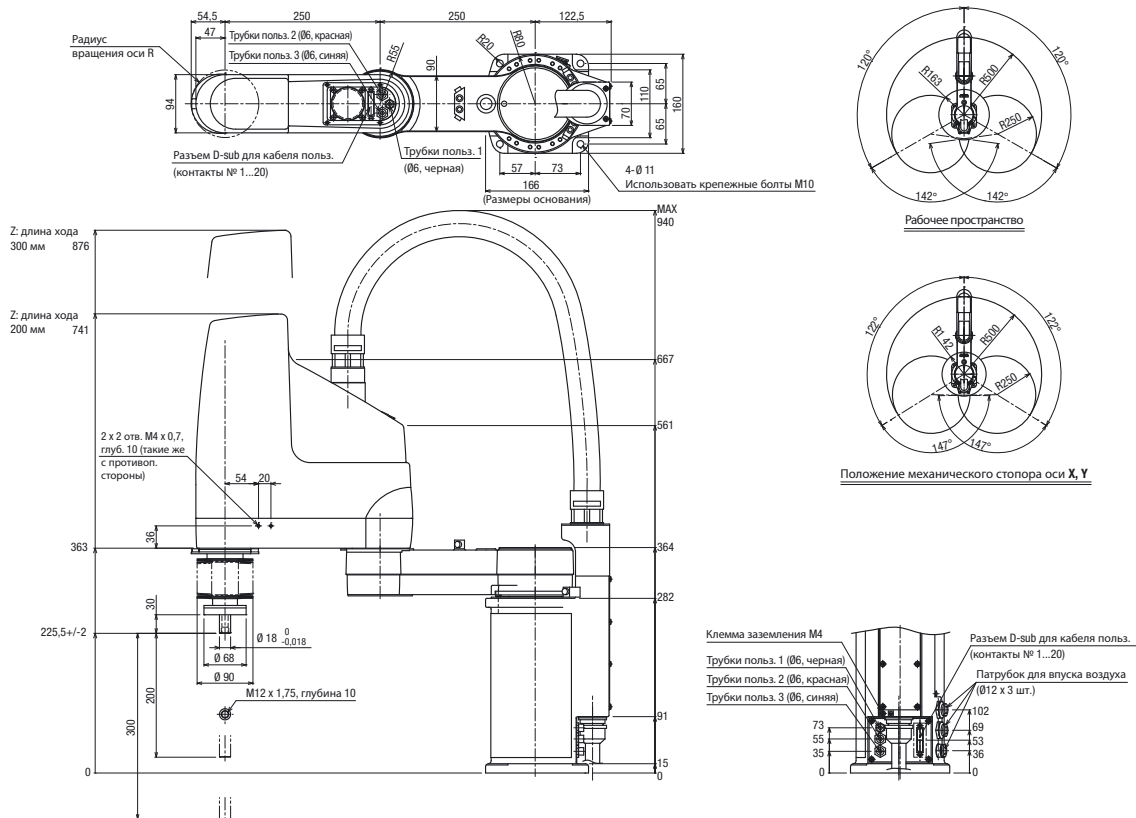
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг, класс защиты: C10	R6YXC500200YRCR2
Радиус действия SCARA: 500 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг, класс защиты: C10	R6YXC500300YRCR2

Размеры



R6YXC600 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	600			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	10			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Параметры оси	Длина плеча (мм)	350	200	300
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-145	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	400	200	200	100
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	5,6		1,7	876
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,56			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,12			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг)	33			
Класс чистоты	Класс 10 ⁻⁴			
Входящий воздух (л/мин)	60 ⁻⁵			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 На 1 куб. фут (базовый размер 0,1 мкм), при использовании приточного вентилятора.
- *5 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

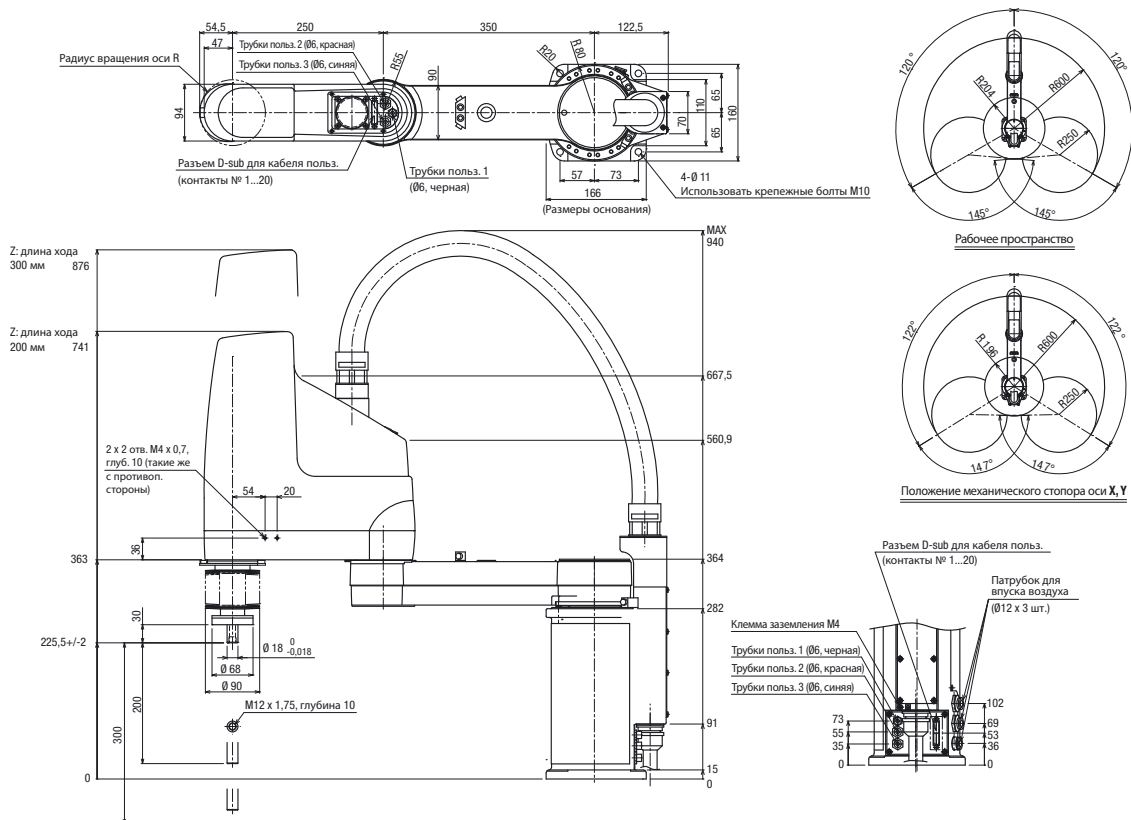
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	1500	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг, класс защиты: C10	R6YXC600200YRCR2
Радиус действия SCARA: 600 мм; длина хода по вертикали: 300 мм; макс. полезная нагрузка: 10 кг, класс защиты: C10	R6YXC600300YRCR2

Размеры



R6YXC700 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	700			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	20			
Точность позиционирования*1 (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Параметры оси	Длина плеча (мм)	350	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-145	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	800	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	6,7		1,7	600
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг*2 (с)	0,57			
Допустимый момент инерции оси R*3 (кг·м ²)	0,32			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг)	57			
Класс чистоты	Класс 10 ⁻⁴			
Входящий воздух (Н л/мин)	60 ⁻⁵			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 На 1 куб. фут (базовый размер 0,1 мкм), при использовании приточного вентилятора.
- *5 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

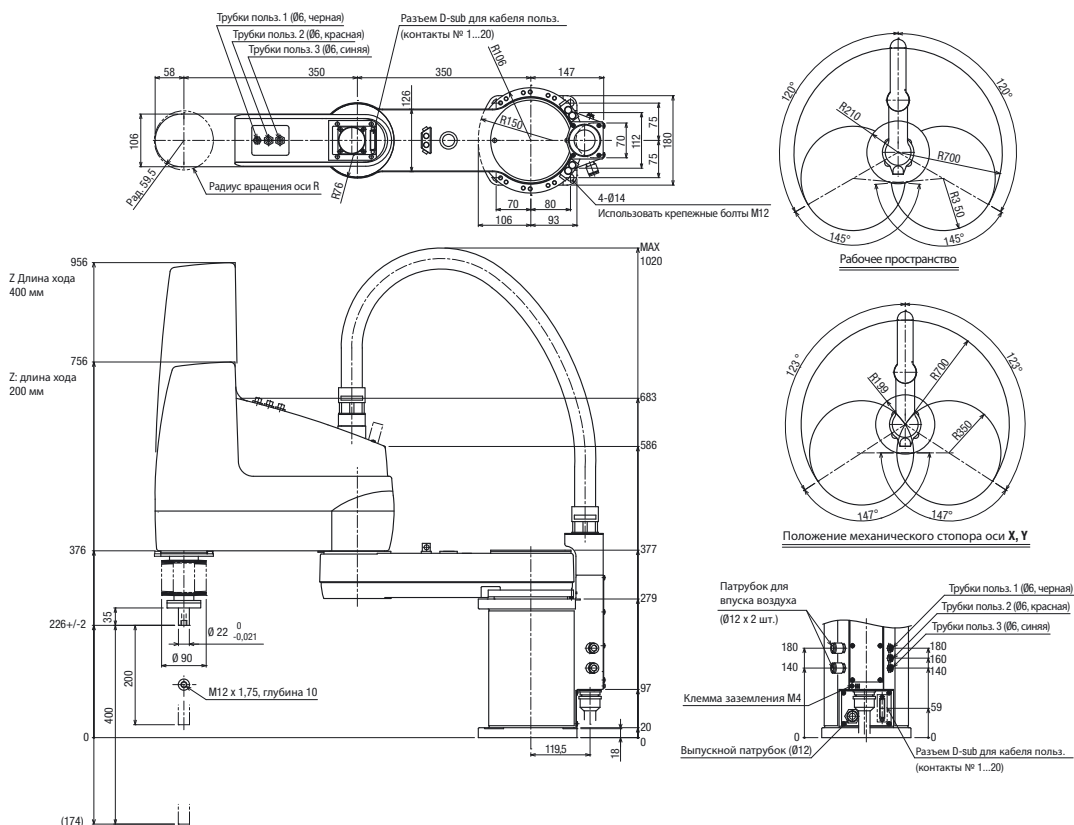
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: С10	R6YXC700200YRCR2
Радиус действия SCARA: 700 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: С10	R6YXC700400YRCR2

Размеры



R6YXC800 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	800			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	20			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Параметры оси	Длина плеча (мм)	450	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-145	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	800	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	7,3		1,7	600
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,57			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,32			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг)	58			
Класс чистоты	Класс 10 ⁻⁴			
Входящий воздух (л/мин)	60 ^{*5}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 На 1 куб. фут (базовый размер 0,1 мкм), при использовании приточного вентилятора.
- *5 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

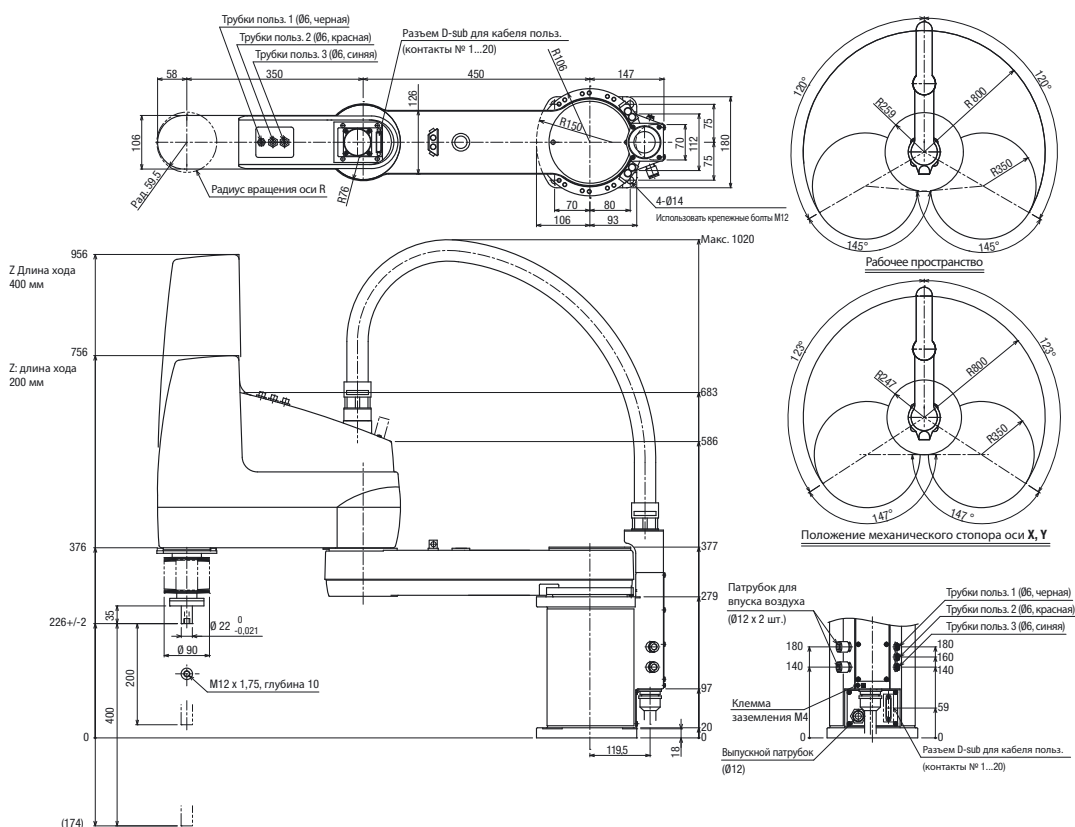
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: C10	R6YXC800200YRCR2
Радиус действия SCARA: 800 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: C10	R6YXC800400YRCR2

Размеры



R6YXC1000 Для чистых помещений

Технические характеристики

	Ось X	Ось Y	Ось Z	Ось R
Радиус действия (мм)	1000			
Максимальная полезная нагрузка (кг)	20			
Точность позиционирования ^{*1} (XYZ: мм) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Параметры оси	Длина плеча (мм)	450	200	400
	Диапазон вращения (°)	+/-120	+/-145	----
Выходная мощность серводвигателя переменного тока (Вт)	800	400	400	200
Максимальная скорость (XYZ: м/с) (R: °/с)	8		1,7	600
Стандартное время цикла: с полезной нагрузкой 2 кг ^{*2} (с)	0,6			
Допустимый момент инерции оси R ^{*3} (кг·м ²)	0,32			
Провода пользователя (сечение x кол-во)	0,2 x 20			
Трубки пользователя (наружный диаметр)	Ø6 x 3			
Ограничение перемещения	1. Программное ограничение 2. Механический стопор (оси X, Y, Z)			
Длина кабеля робота (м)	Стандартное исполнение: 3,5 Опция: 5, 10			
Масса (кг)	59			
Класс чистоты	Класс 10 ⁻⁴			
Входящий воздух (Н л/мин)	60 ^{*5}			

- *1 Приведено значение при постоянной температуре окружающей среды (оси X, Y).
- *2 При качательном движении с амплитудой 300 мм в горизонтальном и 25 мм в вертикальном направлениях.
- *3 Имеются ограничения на установку коэффициента разгона.
- *4 На 1 куб. фут (базовый размер 0,1 мкм), при использовании приточного вентилятора.
- *5 Необходимая интенсивность притока воздуха варьируется в зависимости от режима и условий эксплуатации.

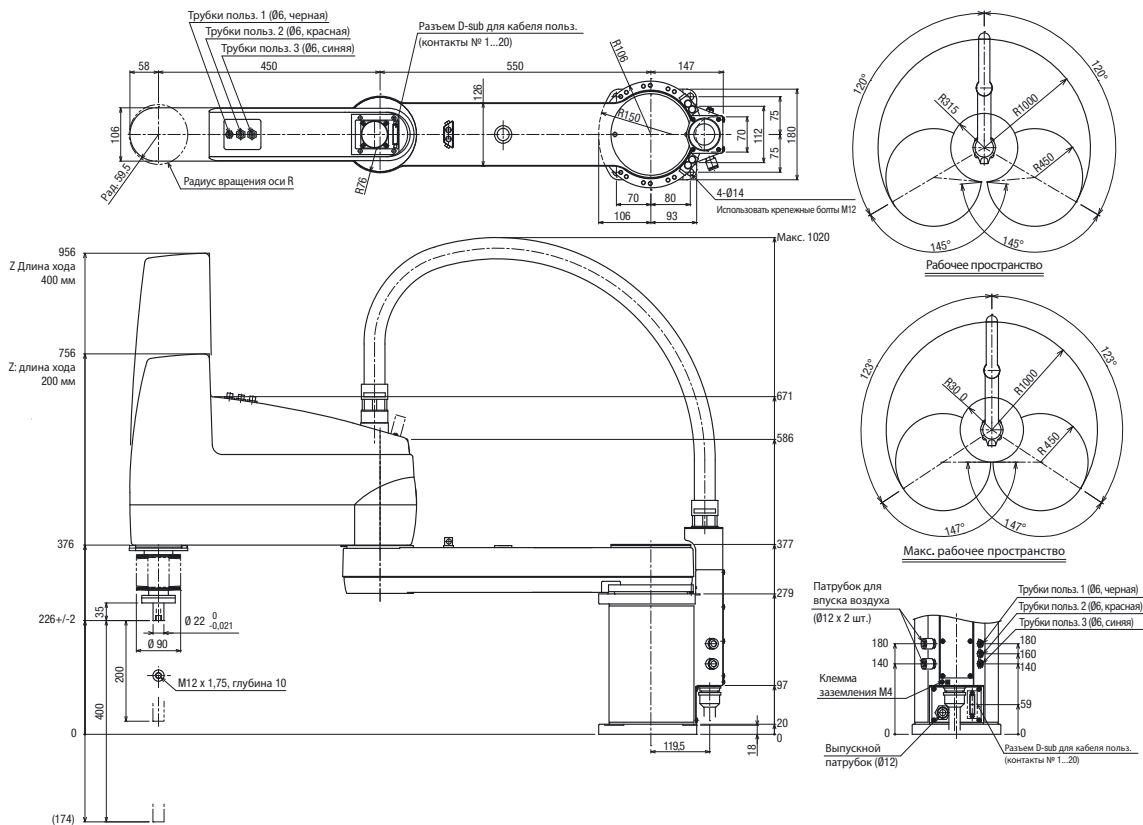
Контроллер

Контроллер	Потребляемая мощность (ВА)	Тип управления
YRC	2000	Программирование/Вх./вых. сигналы/Дистанц. ввод команд/Управление по интерф. RS-232C

Информация для заказа

Описание/характеристика	Модель
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 200 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: C10	R6YXC1000200YRCR2
Радиус действия SCARA: 1000 мм; длина хода по вертикали: 400 мм; макс. полезная нагрузка: 20 кг, класс защиты: C10	R6YXC1000400YRCR2

Размеры



Роботы SCARA

Информация для заказа

Серия XG — Стандартные модели

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота			
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный	
						Фланец для инструмента	Открытый вал					
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRCR0	Нет	Нет	Нет	2,0	R6YACCX002T1	Нет	
									3,5	R6YACCX003T1	Нет	
									5,0	R6YACCX005T1	Нет	
									10,0	R6YACCX010T1	Нет	
		150	50	1	R6YXG15050YRCR0	Нет	Нет	Нет	Нет	2,0	R6YACCX002T1	Нет
										3,5	R6YACCX003T1	Нет
										5,0	R6YACCX005T1	Нет
										10,0	R6YACCX010T1	Нет
		180	50	1	R6YXG18050YRCR0	Нет	Нет	Нет	Нет	2,0	R6YACCX002T1	Нет
										3,5	R6YACCX003T1	Нет
										5,0	R6YACCX005T1	Нет
										10,0	R6YACCX010T1	Нет
	220	100	1	R6YXG220100YRCR0	Нет	Нет	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003T2	Нет	
									5,0	R6YACCX005T2	Нет	
									10,0	R6YACCX010T2	Нет	
									XGL	250	150	5
	5,0	R6YACCX005XGX	●									
	10,0	R6YACCX010XGX	●									
	350	150	5	R6YXGL350150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5				
								5,0		R6YACCX005XGX	●	
								10,0		R6YACCX010XGX	●	
								400		150	5	R6YXGL400150YRCR0
	5,0	R6YACCX005XGX	●									
	10,0	R6YACCX010XGX	●									
500	150	5	R6YXGL500150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5					
							5,0	R6YACCX005XGX		●		
							10,0	R6YACCX010XGX		●		
							600	150	5	R6YXGL600150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS
5,0	R6YACCX005XGX	●										
10,0	R6YACCX010XGX	●										
XG	500	200	10	R6YXG500200YRCR3	Нет	Нет						
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
		300	10	R6YXG500300YRCR3	Нет	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
	600	200	10	R6YXG600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		300	10	R6YXG600300YRCR3	Нет	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
		400	20	R6YXGH600400YRCR3	Нет	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
	XG	700	200	20	R6YXG700200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
400			20	R6YXG700400YRCR3	Нет	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
800		200	20	R6YXG800200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
		400	20	R6YXG800400YRCR3	Нет	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	

	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузо-подъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота		
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный
Фланец для инструмента	Открытый вал										
R6Y	XG	900	200	20	R6YXG900200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
		400	20	R6YXG900400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
								5,0	R6YACCX005XGX	●	
								10,0	R6YACCX010XGX	●	
	1000	200	20	R6YXG1000200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
								5,0	R6YACCX005XGX	●	
								10,0	R6YACCX010XGX	●	
	400	20	R6YXG1000400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
							5,0	R6YACCX005XGX	●		
							10,0	R6YACCX010XGX	●		

Серия XG — Модели для крепления на стену

	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузо-подъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота		
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный
Фланец для инструмента	Открытый вал										
R6Y	XGSW	300	150	5	R6YXGSW300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		400	150	5	R6YXGSW400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		500	200	10	R6YXGSW500200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
			300	10	R6YXGSW500300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		600	200	10	R6YXGSW600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
			300	10	R6YXGSW600300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		700	200	20	R6YXGSW700200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
			400	20	R6YXGSW700400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		800	200	20	R6YXGSW800200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
			400	20	R6YXGSW800400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
		900	200	20	R6YXGSW900200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
			400	20	R6YXGSW900400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
1000	200	20	R6YXGSW1000200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	400	20	R6YXGSW1000400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		

Серия XG — Модели для крепления на стену осью Z вверх

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота		
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный
						Фланец для инструмента	Открытый вал				
	XGSU	300	150	5	R6YXGSU300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5	R6YACCX003XGS	Нет
									5,0	R6YACCX005XGS	Нет
									10,0	R6YACCX010XGS	Нет
	400	150	5	R6YXGSU400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	Нет	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	500	200	10	R6YXGSU500200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	300	10	R6YXGSU500300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	600	200	10	R6YXGSU600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	300	10	R6YXGSU600300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	700	200	20	R6YXGSU700200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	400	20	R6YXGSU700400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	800	200	20	R6YXGSU800200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	400	20	R6YXGSU800400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	900	200	20	R6YXGSU900200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	400	20	R6YXGSU900400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		
	1000	200	20	R6YXGSU1000200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGS	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGS	Нет	
	400	20	R6YXGSU1000400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	Нет		
							5,0	R6YACCX005XGS	Нет		
							10,0	R6YACCX010XGS	Нет		

Серия XG — Модели Для чистых помещений

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота		
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный
						Фланец для инструмента	Открытый вал				
	XGLC	250	150	4	R6YXGLC250150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет
	350	150	4	R6YXGLC350150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
	400	150	4	R6YXGLC400150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
	500	150	4	R6YXGLC500150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
	600	150	4	R6YXGLC600150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	

Серия XG — Пыле- и брызгозащищенные модели

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Робот			RGU	Кабель робота			
					Код заказа робота	Дополнительные принадлежности			Длина (м)	Код заказа	Съемный	
						Фланец для инструмента	Открытый вал					
R6Y	XGLP	250	150	4	R6YXGLP250150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
		350	150	4	R6YXGLP350150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет
		400	150	4	R6YXGLP400150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет
		500	150	4	R6YXGLP500150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет
	600	150	4	R6YXGLP600150YRCR0	R6YACXGLF	Нет	Нет	Нет	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
	XGP	500	200	8	R6YXGP500200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
			300	8	R6YXGP500300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
		600	200	8	R6YXGP600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет	
300			8	R6YXGP600300YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
XGHP	600	200	18	R6YXGHP600200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
	400	18	R6YXGHP600400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет			
XGP	700	200	18	R6YXGP700200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
		400	18	R6YXGP700400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
	800	200	18	R6YXGP800200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
		400	18	R6YXGP800400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет		
900	200	18	R6YXGP900200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет			
	400	18	R6YXGP900400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	Нет			
1000	200	18	R6YXGP1000200YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет			
	400	18	R6YXGP1000400YRCR3	Нет	Нет	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	Нет			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	Нет			

Серия X — Высокая грузоподъемность

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Код заказа робота	RGU	Кабель робота		
							Длина (м)	Код заказа	Съемный
R6Y	XX	1200	400	50	R6YXX1200400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

Серия XC — Модели Для чистых помещений

R6Y	Серия	Радиус действия (мм)	Длина хода оси Z (мм)	Грузоподъемность (кг)	Код заказа робота	RGU	Кабель робота		
							Длина (м)	Код заказа	Съемный
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRCR0	Нет	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
		220	100	1	R6YXC220100YRCR0	Нет	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
		500	200	10	R6YXC500200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
			300	10	R6YXC500300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
		600	200	10	R6YXC600200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
			300	10	R6YXC600300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
		700	200	20	R6YXC700200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
			400	20	R6YXC700400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò
							5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò
							10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò
800	200	20	R6YXC800200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò		
	400	20	R6YXC800400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò		
1000	200	20	R6YXC1000200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò		
	400	20	R6YXC1000400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Íàò		
					5,0	R6YACCX005XSXC	Íàò		
					10,0	R6YACCX010XSXC	Íàò		

ВСЕ РАЗМЕРЫ УКАЗАНЫ В МИЛЛИМЕТРАХ.

Для перевода миллиметров в дюймы умножьте на 0,03937. Для перевода граммов в унции умножьте на 0,03527.