

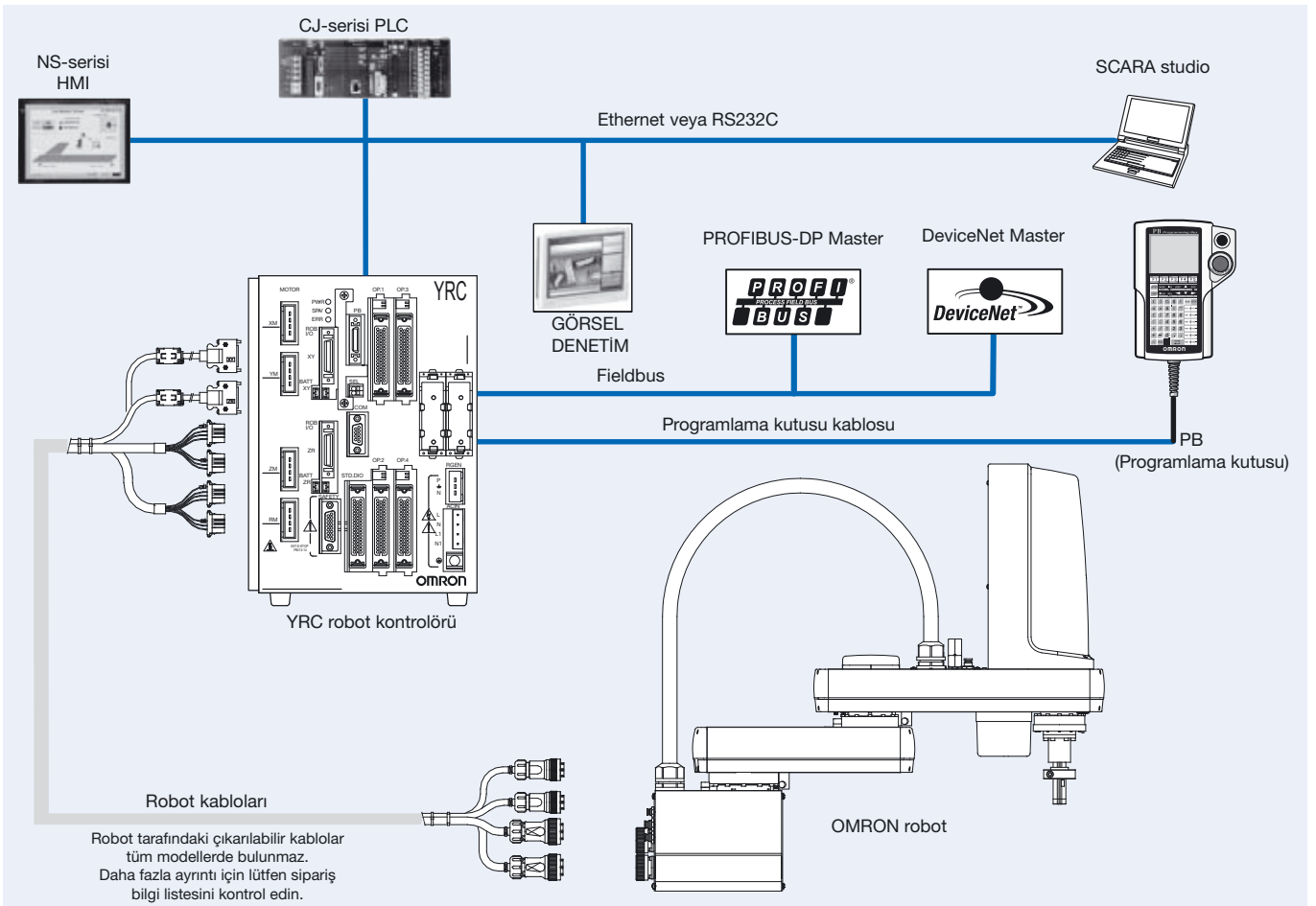
SCARA robotları

Endüstriyel uygulamalar için SCARA robotları:

- Yüksek güvenilirlik (XG serisinde kayış bulunmaz ve hareket esnasında elektronik parçalar yoktur).
- Yüksek hassasiyet ve hız.
- Minimum bakım gereksinimi.
- Daha kolay kullanım.
- Yüksek sağlamlık.
- Üst düzey kompakt tasarım.



Sistem konfigürasyonu



Özellikler

Madde		Açıklama	
YRC		YRC robot kontrolörü	
Temel özellikler	Kontrol edilebilir eksen sayısı	Maksimum 4 eksen (Aynı anda kontrol edilebilen: 4 eksen)	
	Kontrol edilebilir robotlar	SCARA robotları	
	Maksimum güç tüketimi	2.500 VA	
	Bağlı motorun kapasitesi	1.600 W	
	Boyutlar (GxYxD)	180x250x235 mm	
	Ağırlık	6,5 kg	
Giriş güç kaynağı	Kontrol güç kaynağı	Tek faz AC200 - 230 V +/- % 10 maksimum (50/60 Hz)	
	Motor güç kaynağı	Tek faz AC200 - 230 V +/- % 10 maksimum (50/60 Hz)	
Eksen kontrolü	Sürücü metodu	AC tam dijital yazılım servo	
	Pozisyon algılama metodu	Veri yedekleme işlevine sahip çok dönüşlü çözücü, Manyetik lineer ölçek	
	Çalışma metodu	PTP (Noktadan noktaya), Lineer interpolasyon, Dairesel interpolasyon, ARCH	
	Koordinat sistemi	Bileşik koordinatlar, Kartezyen koordinatlar	
	Konum göstergesi üniteleri	Pulsar, mm (milimetre), deg (derece)	
	Hız ayarı	% 1 ile % 100 arası (% 1 birimde. Bununla birlikte hız, DRIVE durumu ile tek eksenli çalışmada % 0,01'lik birimlerle ölçülür)	
	İvme ayarı	1. Otomatik ivme, robot model türüne ve son kütle parametresine bağlıdır 2. Ayar, ivme ve yavaşlama parametrelerini temel alır (% 1'lik birimlerle ayarlanır)	
	Çözünürlük	16.384 P/rev, 1 mikron	
Program	Başlangıç noktası bulma yöntemi	Artımlı, mutlak veya yarı mutlak	
	Programlama dili	PSEUDO-BASIC (JIS B8439 SLIM Dili ile uyumlu)	
	Çoklu görevler	Maksimum 8 görev	
	Sekans programı	1 program	
Hafıza	Nokta veri girişi yöntemi	Manuel veri girişi (koordinat değeri girişi), Doğrudan öğrenme, Öğrenme geri oynatma	
	Hafıza kapasitesi	364 KB (program ve noktalar için toplam kapasite) (maksimum sayıda nokta kullanıldığında program için kullanılabilir hafıza kapasitesi 84 KB'dir)	
	Programlar	100 program (Maks.) 9.999: program başına maksimum satır 98 KB: program başına maksimum kapasite	
	Noktalar	10.000 nokta: maksimum nokta sayısı	
	Hafıza Yedek pili	Lityum metal pil (0°C ile 40°C sıcaklıklarda hizmet ömrü 4 yıldır)	
Harici giriş/çıkış	Dahili flash bellek	512 KB (Yalnızca TÜM veriler)	
	STD.DIO	I/O girişi	Genel giriş 16 nokta, özel giriş 10 nokta (NPN/PNP spesifikasyonları seçilebilir)
		I/O çıkışı	Genel çıkış 8 nokta, özel çıkış 11 nokta
	EMNİYET	Acil durdurma girişi (Röle temas noktası), Hizmet modu girişi (NPN/PNP spesifikasyonları, STD.DIO ayarına göre ayarlanır)	
	Fren çıkışı	Röle temas noktası	
	Başlangıç noktası sensör girişi	Normal olarak kapalı DC 24 V temas sensörüne bağlanabilir	
	Harici haberleşme	RS232C: 1CH D-SUB9 (dişi) RS422: 1CH (Özel PB)	
	Seçenekler	Yuvalar	4
		Tip	İsteğe bağlı giriş/çıkış (NPN/PNP): Genel giriş 24 nokta/Genel çıkış 16 nokta CC-Bağlantısı: Özel giriş 16 nokta, Özel çıkış 16 nokta, Genel giriş 96 nokta, Genel çıkış 96 nokta (4 düğüm kullanımdadır) DeviceNet: Özel giriş 16 nokta, Özel çıkış 16 nokta, Genel giriş 96 nokta, Genel çıkış 96 nokta Profibus: Özel giriş 16 nokta, Özel çıkış 16 nokta, Genel giriş 96 nokta, Genel çıkış 96 nokta Ethernet: IEEE802.3 10 Mbps (10BASE-T) IVY: Kamera girişi (2 kanal), kamera tetikleme girişi, PC bağlantı girişi İzleme: AB faz girişi, aydınlatma tetik girişi, aydınlatma güç kaynağı girişi/çıkışı Aydınlatma kontrolü: aydınlatma tetik girişi, aydınlatma güç kaynağı girişi/çıkışı
	Seçenekler	Programlama kutusu	PB (etkinleştirme anahtarı ile)
PC için destek yazılımı		SCARA STUDIO	
Genel özellikler	Çalışma sıcaklığı	0°C ile 40°C arası	
	Saklama sıcaklığı	-10°C ile 65°C arası	
	Çalışma ortamı nem oranı	% 35 ile % 85 RH arası (yoğunlaşmayan)	
	Mutlak yedek pil	Lityum metal pil 3,6 V 5.400 mAH (2.700 mAH x 2)	
	Mutlak veri yedekleme aralığı	1 yıl (güç sağlanmadığı durumda)	
	Gürültü dayanıklılığı	IEC61000-4-4 Seviye 3	
Koruyucu yapı	IP10		

YRC-İsteğe Bağlı Giriş/Çıkış ünitesi (PNP/NPN)

Madde	Açıklama
R6YACMD241 (NPN) R6YACMD242 (PNP)	İsteğe Bağlı Giriş/Çıkış ünitesi ^{*1}
İsteğe Bağlı Giriş/Çıkış (NPN/PNP)	24 Genel amaçlı giriş, 16 Genel amaçlı çıkış

*1 Lütfen isteğe bağlı her G/Ç ünitesi için bir G/Ç konnektörü (YKIOCONNECTOR) ekleyin.

YRC-DeviceNet slave ünitesi

Madde	Açıklama	
R6YACDRT01	DeviceNet slave ünitesi	
Uygulanabilir kontrolörler	YRC	
Uygulanabilir DeviceNet spesifikasyonları	Birim 1 Sürüm 2.0/Birim 2 Sürüm 2.0	
Device Profil Adı	Genel Aygıt (aygıt numarası 0)	
Kullanımdaki CH sayısı ^{*1}	Normal: Her biri 24 kanallı Giriş/Çıkış, Kompakt: Her biri 2 kanallı Giriş/Çıkış	
MAC ID ayarı	0 ile 63 arası	
İletim hızı ayarı	500 Kbps, 250 Kbps, 125 Kbps (Devre üzerindeki DIP anahtarı kullanılarak ayarlanır)	
DejiceNet I/O ^{*2}	Normal	Genel giriş 96 nokta, Genel çıkış 96 nokta, Özel giriş 16 nokta, Özel çıkış 16 nokta
	Kompakt	Genel giriş 16 nokta, Genel çıkış 16 nokta, Genel giriş 16 nokta, Genel çıkış 16 nokta
Paralel harici I/O	Ana modül ve dört bağlantı noktası, robot programından bağımsız olarak psödö-seriyalizasyon işlevi kullanılarak kontrol edilebilir	
Ağ uzunluk	Toplam uzunluk ^{*3}	100 m/500 Kbps, 250 m/250 Kbps, 500 m/125 Kbps
	Dal uzunluğu/ Toplam dal uzunluğu	6 m maks./39 m maks., 6 m maks./78 m maks., 6 m maks./156 m maks.
Monitör LED	MS (Modül Durumu), NS (Ağ Durumu)	

*1 Normal veya Kompakt seçeneklerini belirlemek için robot parametresini kullanın.

*2 Kontrolör G/Ç'leri her 10 ms'de bir güncellenir.

*3 Bu değerler, kalın bir kablo kullanıldığında geçerlidir. İnce bir kablo kullanıldığında veya ince-kalın kablolar karışık bir şekilde kullanıldığında mesafe daha azdır.

YRC-Profibus slave ünitesi

Madde	Açıklama
R6YACPR01	Profibus slave ünitesi
Uygulanabilir kontrolörler	YRC
Haberleşme profili	Profibus-DP slave
Kullanımdaki düğüm sayısı	1 düğüm
İstasyon adresi ayarı	1 ile 99 arası (Devre üzerindeki Döner anahtar kullanılarak ayarlanır)
Haberleşme hızı ayarı	9,6 Kbps, 19,2 Kbps, 93,75 Kbps, 187,5 Kbps, 500 Kbps, 1,5 Mbps, 3 Mbps, 6 Mbps, 12 Mbps (otomatik algılama)
Profibus I/O ^{*1}	Genel giriş 96 nokta, Genel çıkış 96 nokta, Özel giriş 16 nokta, Özel çıkış 16 nokta
Paralel harici I/O	Ana modül ve dört bağlantı noktası, robot programından bağımsız olarak psödö-seriyalizasyon işlevi kullanılarak kontrol edilebilir
Toplam uzunluk	100 m/3 M-6 M-12 Mbps, 200 m/1,5 Mbps, 400 m/500 Kbps, 1.000 m/187,5 Kbps, 1.200 m/9,6 K- 19,2 K-93,75 Kbps
Monitör LED	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

*1 Kontrolörün en kısa G/Ç güncelleme aralığı 10 ms'dir ancak fiili G/Ç güncelleme süresi, ana istasyonun güncelleme zamanına bağlı olarak değişiklik gösterir.

YRC-Ethernet ünitesi

Madde	Açıklama
R6YACETN01	Ethernet ünitesi
Uygulanabilir kontrolörler	YRC
Ağ özellikleri	Ethernet için belirtildiği gibidir (IEEE802.3)
Konnektör özellikleri	RJ-45 konnektörü (8 kutuplu modüler konnektör) 1 bağlantı noktası
Baud hızı	10 Mbps (10BASE-T)
Haberleşme modu	Yarı Dupleks (Yarı-dupleks)
Ağ protokolü	Uygulama katmanı: TELNET/İletim katmanı: TCP/IP Ağ katmanı: IP, ICMP, ARP/Veri bağlantı katmanı: CSMA/CD Fiziksel katman: 10BASE-T
Eş zamanlı günlük girişi sayısı	1
IP adresleri vb. ayarı	PB'den ayarlanır
Monitör LED	Çalışma, Çarpışma, Bağlantı, İletim, Alma

YRC-EtherNet/IP ünitesi

Madde	Açıklama
R6YACEIP01	EtherNet/IP ünitesi
Uygulanabilir kontrolörler	YRC sürüm 1.64M veya üzeri
Ağ özellikleri	Ethernet (IEEE 802.3) ile uyumludur
Uygulanabilir EtherNet/IP spesifikasyonları	Birim 1: Genel Endüstriyel protokol (CIPTM) 3.8/Birim 2: EtherNet/IP Adaptasyon Sürümü 1.9
Aygıt türü	Genel Aygıt (aygıt numarası 43)
Veri boyutu	Her giriş/çıkış için 48 bayt
İletim hızı	10 Mbps/100 Mbps
Konnektör özellikleri	RJ-45 konnektörü (8 kutuplu modüler konnektör) 1 bağlantı noktası
Paralel harici giriş	Ana modül ve dört bağlantı noktası, robot programından bağımsız olarak emule edilen seriyalizasyon işlevi kullanılarak kontrol edilebilir
Maksimum kablo uzunluğu	100 m
Monitör LED	Etkinlik, Ağ durumu, Bağlantı, Modül Durumu

YRC-GÖRSEL DENETİM devresi temel spesifikasyonlar

Madde	Açıklama	
R6YACV01	GÖRSEL DENETİM devresi	
Temel özellikler	Uygulanabilir kontrolör	YRC
	Piksel	640 (Y) x 480 (D) (300.000 piksel, VGA)
	Ayarlanabilir parça tipleri	40 parça tipi
	Bağlanabilir kameralar	Maksimum 2 ünite ^{*1}
	Kamera tipleri	Çift hızlı, uyumlu analog kamera
	Hafıza	128 MB SDRAM, 256 MB miniSD kart
	Harici I/F	Ethernet (100BASE-TX)
Arama metodu	Kenar arama (Bağıntılı kenar filtresi, Sobel filtresi)	
Görüntü girişi	Tetikleme	Yazılımsal tetikleme, Donanımsal tetikleme, Kamera dahili eşitleme
	Harici tetikleme girişi	2 nokta
İşlevler	Arama işlevi	Konum dengeleme, Nokta verilerinin otomatik kaydı
Kurulum destek işlevleri	Kalibrasyon, görüntü saklama işlevi ^{*2} (tüm görüntüler/belirtilen görüntü)	

*1 Eğer 2 ünite birden bağlanacaksa, bunlar aynı model olmalıdır.

*2 Windows çalıştıran bilgisayar gerektirir.

YRC-GÖRSEL DENETİM devresi aksesuarları

Madde	Açıklama
R6YACS1	CCD KAMERA
R6YACCV003	Kamera kablosu 3,5 m
R6YACCV006	Kamera kablosu 6 m
R6YACCV009	Kamera kablosu 9,5 m (3,5 m + 6 m)
R6YACLE008	Lens 8 mm
R6YACLE012	Lens 12 mm
R6YACLE016	Lens 16 mm
R6YACLE025	Lens 25 mm
R6YACLR005	Yakınlaştırma halkası 0,5 mm
R6YACLR010	Yakınlaştırma halkası 1,0 mm
R6YACLR020	Yakınlaştırma halkası 2,0 mm
R6YACLR050	Yakınlaştırma halkası 5,0 mm

YRC-izleme devresi temel spesifikasyonlar

Madde		Açıklama	
R6YACTR01		izleme devresi	
Temel özellikler	Uygulanabilir kontrol aygıtı	YRC	
	Aydınlatma kontrol bölümü	Bağlı aydınlatma ünitelerinin sayısı	2 üniteye kadar
		Işık ayarlama sistemi	PWM kontrolü (% 0 ile % 100 arası) (Devir 60 KHz) Stroboskopik ışık (10 ile 33.000 µs arası)
		Tetikleme	Yazılımsal tetikleme, Donanımsal tetikleme
		Harici tetikleme girişi	2 nokta
		Aydınlatma güç girişi	12 VDC veya 24 VDC (Harici olarak, genelde 2 kanala sağlanır)
		Aydınlatma çıkışı	DC 12 V sağlandığında: Toplam 2 kanalda 30 W değerinden az DC 24 V sağlandığında: Toplam 2 kanalda 60 W değerinden az
	Puls giriş bölümü	Enkodere bağlı ünitelerin sayısı	2 üniteye kadar
		Enkoder güç kaynağı	DC 5 V (Toplam 2 kanalda 500 mA) (Kontrol aygıtından sağlanır)
		Uygulanabilir enkoder	Hat sürücüsü eşdeğeri 26LS31/26C31 (RS422 ile uyumlu)
		Giriş fazı	A, A, B, B, Z, Z
		Maksimum yanıt frekansı	2 MHz
		Ters/Artan çarpım	0 ile 65.535 arası/Çift, dörtlü
		Diğer	Bozuk kablo belirleme işlevi tarafından sağlanır

Not: İzleme işlevi için izleme devresi gereklidir.

YRC-izleme devresi için aksesuarlar

Madde	Açıklama
R6YACCR005	İzleme için enkoder kablosu 10 m

YRC-Aydınlatma kontrol devresi temel spesifikasyonlar

Madde		Açıklama
R6YACLI01		Aydınlatma kontrol devresi
Temel özellikler	Uygulanabilir kontrolör	YRC
	Bağlı aydınlatma ünitesi sayısı	2 üniteye kadar
	Işık ayarlama sistemi	PWM kontrolü (% 0 ile % 100 arası) (Devir 60 KHz) Stroboskopik ışık (10 ile 33.000µs arası)
	Tetikleme	Yazılımsal tetikleme, Donanımsal tetikleme
	Harici tetikleme girişi	2 nokta
	Aydınlatma güç girişi	12 VDC veya 24 VDC (Harici olarak, genelde iki kanala sağlanır)
	Aydınlatma çıkışı	DC12V sağlandığında: Toplam 2 kanalda 30 W değerinden az DC24V sağlandığında: Toplam 2 kanalda 60 W değerinden az

YRC-PB (Programlama kutusu) için aksesuarlar

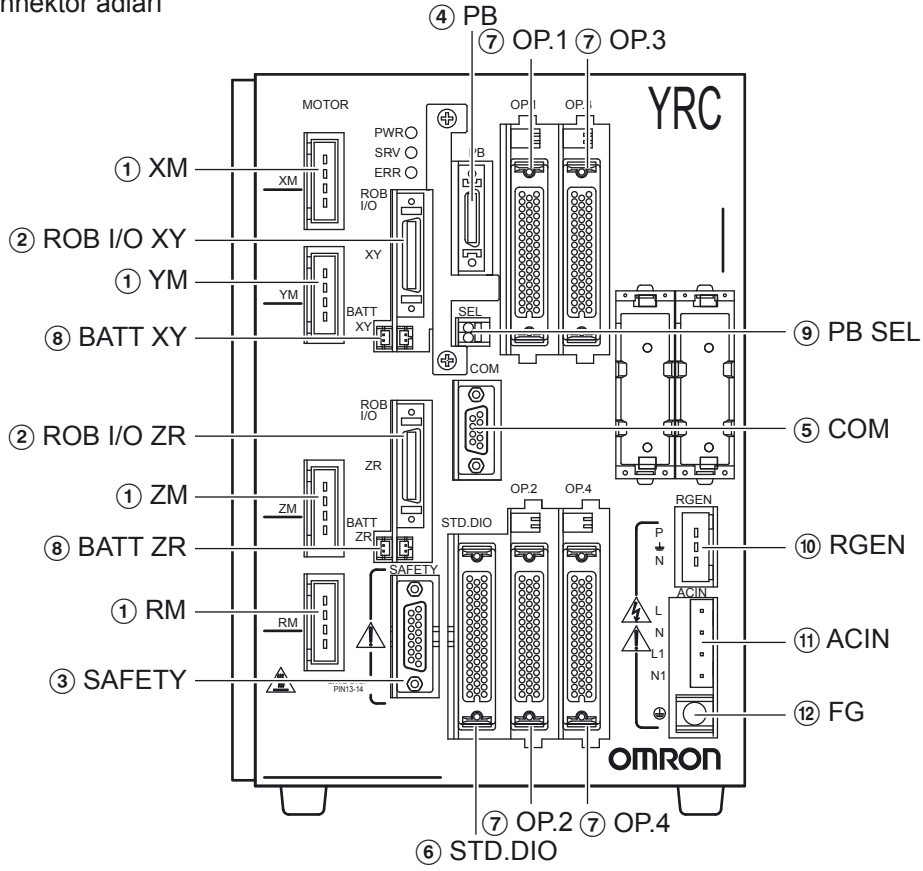
Madde	Açıklama
R6YACPB005E	Programlama kutusu kablosu 5 m
R6YACPB012E	Programlama kutusu kablosu 12 m

YRC-SCARA studio yazılımı için aksesuarlar

Madde	Açıklama
R6YACSSC1	SCARA Studio destek yazılımı
R6YACCC005	Haberleşme kablosu 9-9 iğneli
R6YACUSB005	USB haberleşme kablosu

YRC-Adlandırma

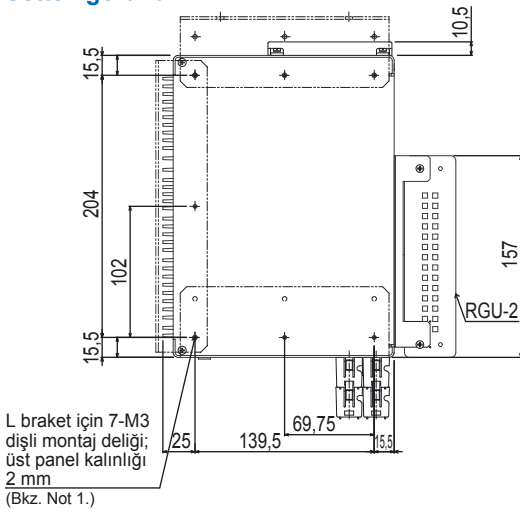
Konnektör adları



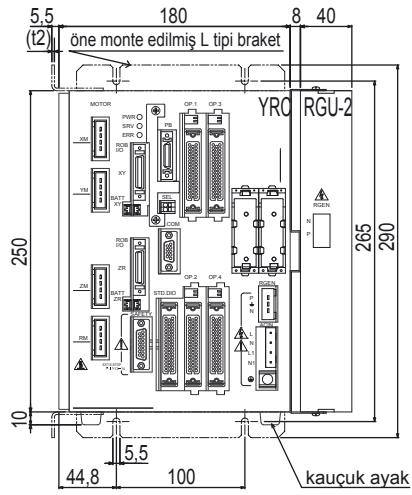
	Konnektör adı	İşlev
①	XM/YM/ZM/RM	Servo motor sürücüsü için konnektörler
②	ROB I/O [XY/ZR]	Servo motor geri besleme ve sensör sinyalleri için konnektörler
③	EMNİYET	Acil durumda durdurma gibi emniyet işlevleri için giriş/çıkış konnektörü
④	PB	PB konnektörü
⑤	COM	RS-232C arayüz konnektörü.
⑥	STD.DIO	Özel giriş/çıkış için ve genel amaçlı giriş çıkış için konnektör
⑦	OP.1, 2, 3, 4	İsteğe bağlı genişleme I/O devrelerine ekli konnektörler
⑧	BATT [XY/ZR]	Mutlak yedekleme için pil konnektörü
⑨	PB SEL	PB seçici anahtar temas noktası
⑩	RGEN [P/±/N]	Rejenerasyon ünitesi için konnektör
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Güç kablosu için terminal bloğu. Bağlantıları yaparken halka dilli terminalleri kullanın.
⑫	FG	Topraklama terminali (±). D Sınıfı (100 ohm veya daha az) topraklama gerçekleştirin.

RGU2 seçeneğiyle monte edilmiş YRC

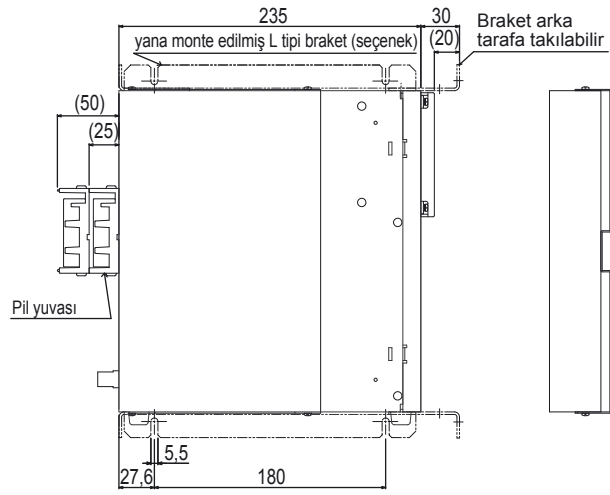
Üstten görünüm



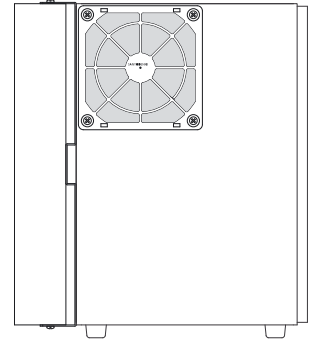
Önden görünüm



Yandan görünüm

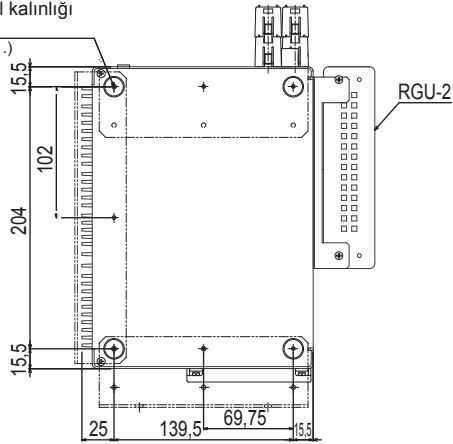


Arkadan görünüm



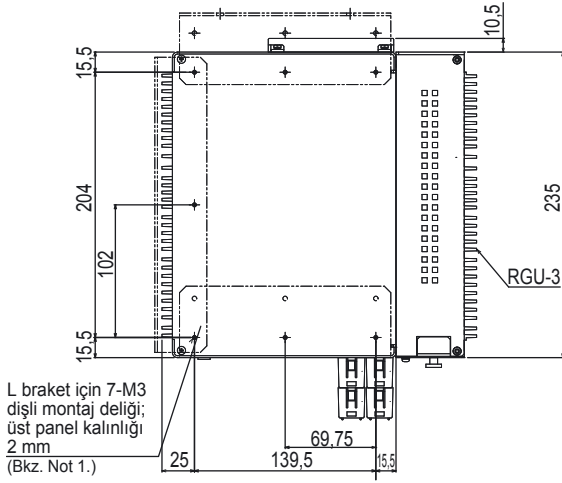
Alttan görünüm

L braket için 7-M3 dişli montaj deliği; üst panel kalınlığı 2 mm (Bkz. Not 1.)

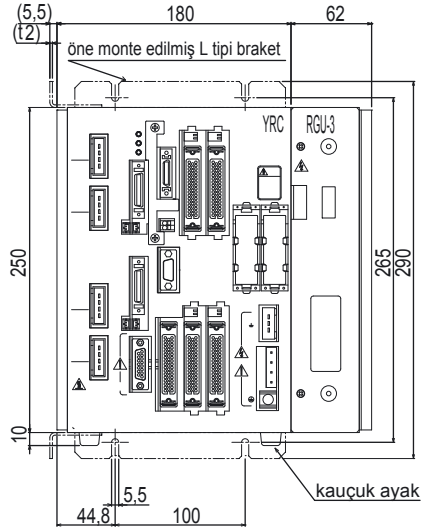


RGU3 seçeneğiyle monte edilmiş YRC

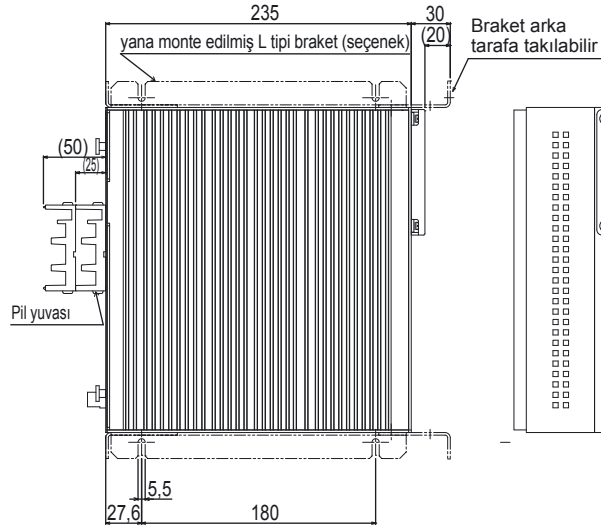
Üstten görünüm



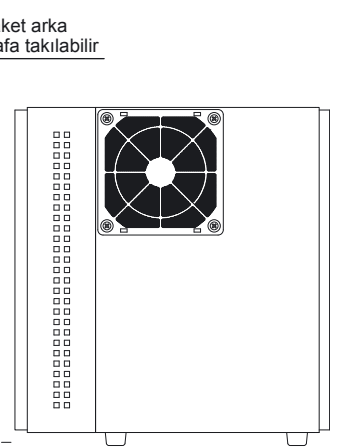
Önden görünüm



Yandan görünüm

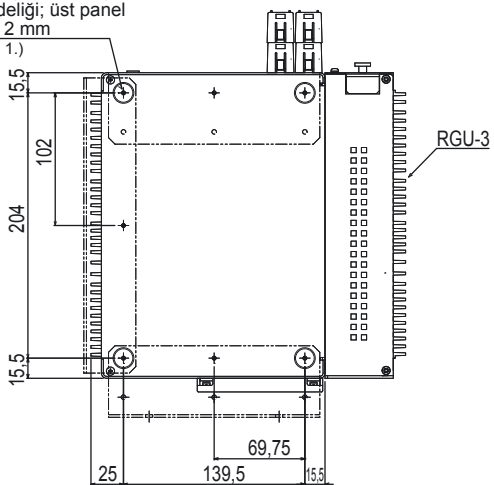


Arkadan görünüm



Altan görünüm

L braket için 7-M3 dişli montaj deliği; üst panel kalınlığı 2 mm (Bkz. Not 1.)



R6YXG120 TINY SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		120			
Maksimum yük (kg)		1			
Tekrar edebilirlik^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	45	75	50	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışı	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		30	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		3,3		0,9	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile^{*2} (saniye)		0,33			
R ekseninin izin verilen atalet hareketi^{*3} (kgm²)		0,01			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,1 x 8			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 2			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 2 Seçenek: 3,5, 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo dahil değildir)^{*4}		3,9			
Robot kablo ağırlığı		0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Robotun toplam ağırlığı robot gövdesi ile robot kablosu ağırlıklarının toplamıdır.

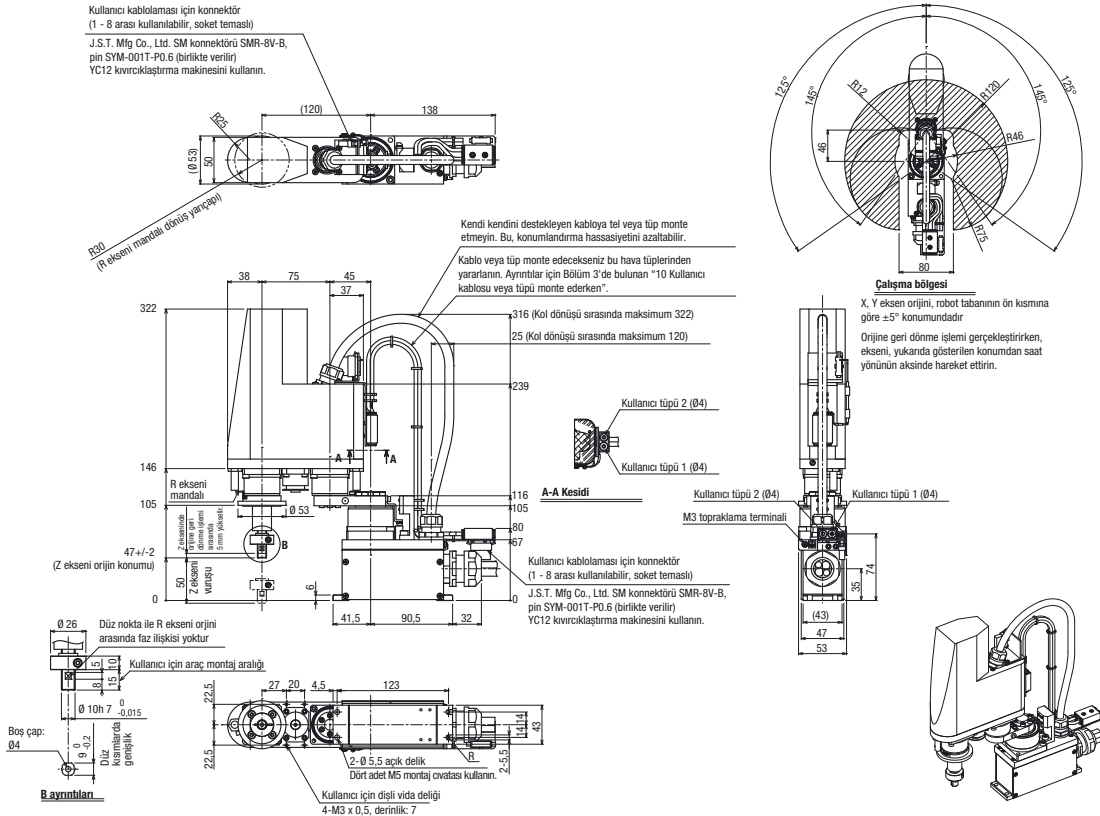
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	300	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 120 mm, Dikey Vuruş: 50 mm, Maksimum yük: 1 kg.	R6YXG12050YRCR0

Boyutlar



R6YXG150 TINY SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		150			
Maksimum yük (kg)		1			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikler	Kol uzunluğu (mm)	75	75	50	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		30	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		3,4		0,9	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,33			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		0,01			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,1 x 8			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 2			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 2 Seçenek: 3,5, 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo dahil değildir) ^{*4}		4			
Robot kablo ağırlığı		0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Robotun toplam ağırlığı robot gövdesi ile robot kablosu ağırlıklarının toplamıdır.

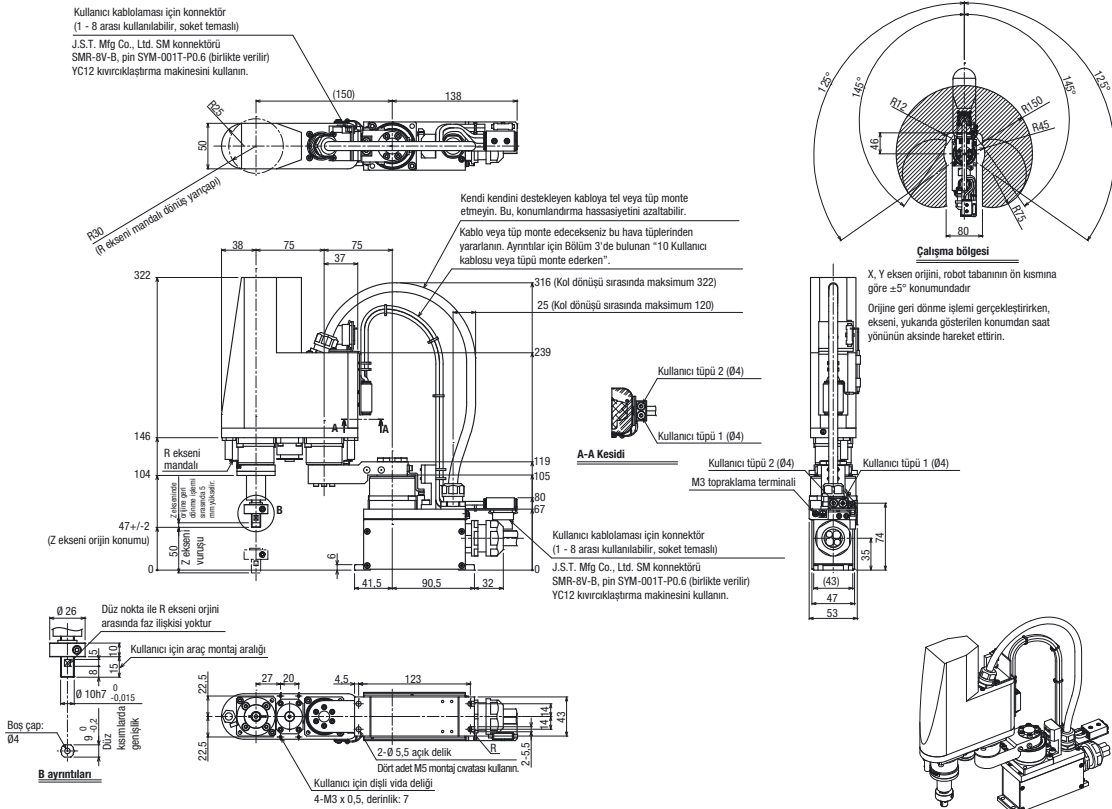
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	300	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 150 mm, Dikey Vuruş: 50 mm, Maksimum yük: 1 kg.	R6YXG15050YRCR0

Boyutlar



R6YXG180 TINY SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		180			
Maksimum yük (kg)		1			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	105	75	50	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-125	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Doğrudan eşleşme			
	Motor hız azaltıcıya çıkışı	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		30	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		3,3		0,9	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,33			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		0,01			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,1 x 8			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 2			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 2 Seçenek: 3,5, 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo dahil değildir) ^{*4}		4,1			
Robot kablo ağırlığı		0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Robotun toplam ağırlığı robot gövdesi ile robot kablosu ağırlıklarının toplamıdır.

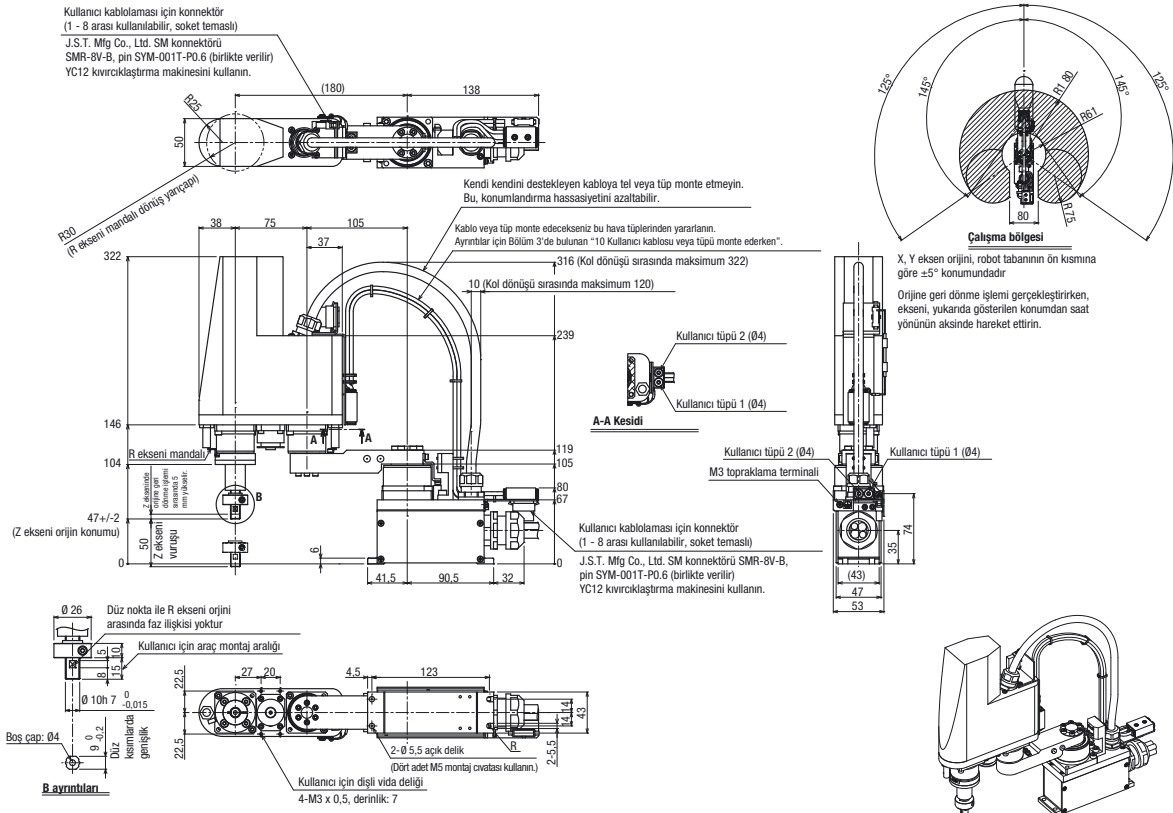
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 180 mm, Dikey Vuruş: 50 mm, Maksimum yük: 1 kg.	R6YXG18050YRCR0

Boyutlar



R6YXG220 TINY SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		220			
Maksimum yük (kg)		1			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	111	109	100	---
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-140	---	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		50	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		3,4		0,7	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,42			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		0,01			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,1 x 6			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø3 x 2			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo dahil değildir) ^{*4}		5,5			
Robot kablo ağırlığı		1,5 kg (3,5m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.
*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
*4 Robotun toplam ağırlığı robot gövdesi ile robot kablosu ağırlıklarının toplamıdır.

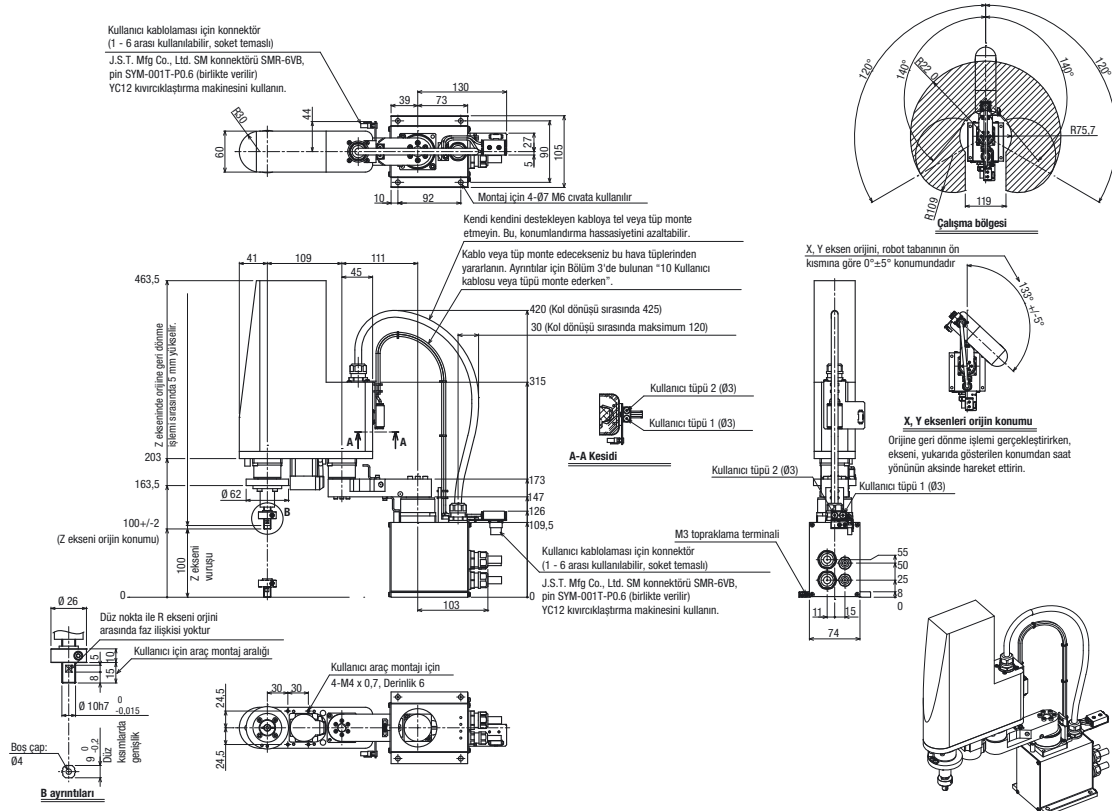
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 220 mm, Dikey Vuruş: 100 mm, Maksimum yük: 1 kg.	R6YXG220100YRCR0

Boyutlar



R6YXGL250 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		250			
Maksimum yük (kg)		5 (4) ¹			
Tekrar edebilirlik² (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	100	150	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
	Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		4,5		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile³ (saniye)		0,49			
R eksen izin verilen atalet hareketi⁴ (kgm²)		0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF			
	Açık mil	R6YACXGLS			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		14,5			

- *1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dir.
 *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
 *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

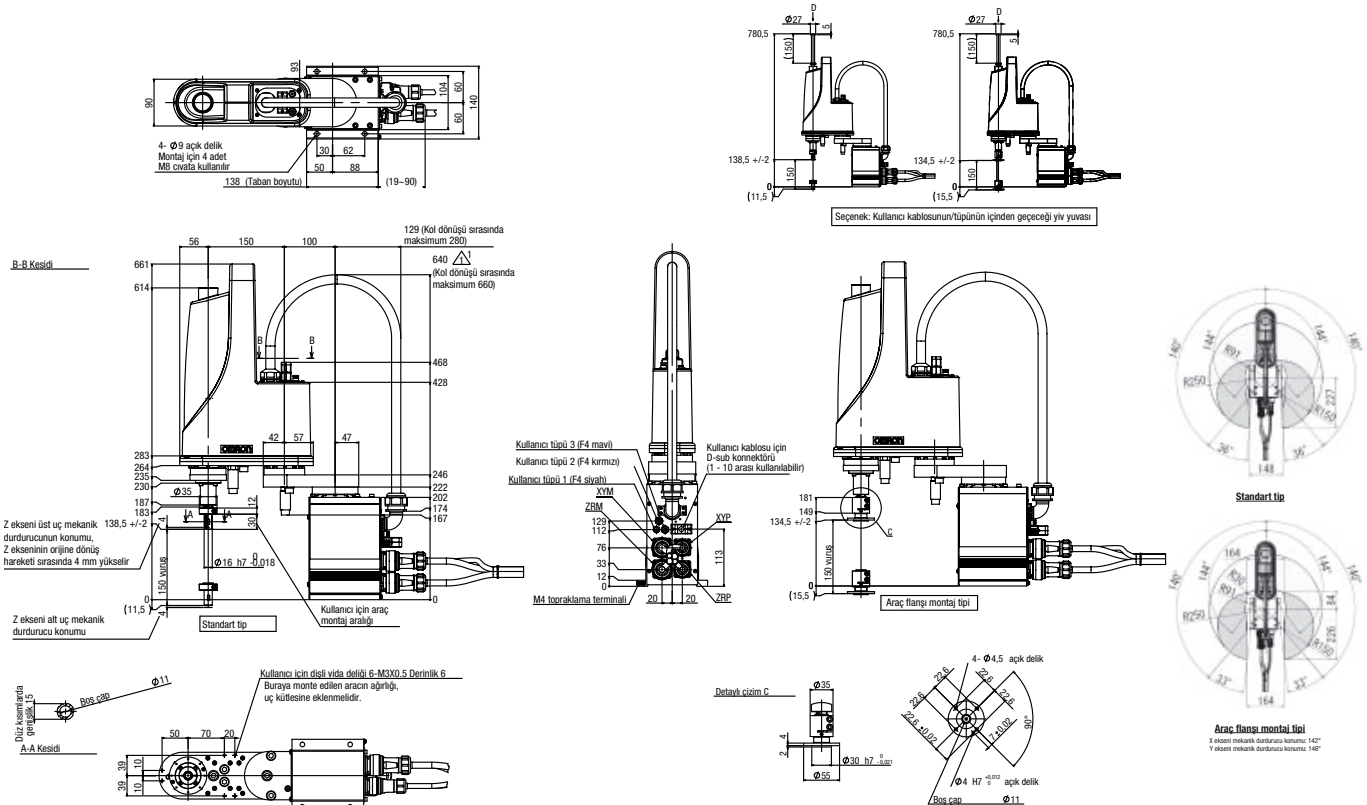
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.100	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 250 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGL250150YRCR0

Boyutlar



R6YXGL350 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		350			
Maksimum yük (kg)		5 (4) ^{*1}			
Tekrar edebilirlik ² (XYZ:mm) (R:°)		±0,01		±0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	150	150	---
	Rotasyon aralığı (°)	±140	±144	---	±360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa		Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		5,6		1,1	
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ³ (saniye)		0,49			
R eksen izin verilen atalet hareketi ⁴ (kgm ²)		0,05			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flansı	R6YACXGLF			
	Açık mil	R6YACXGLS			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		15			

- *1 Araç flansı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dir.
- *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
- *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
- *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

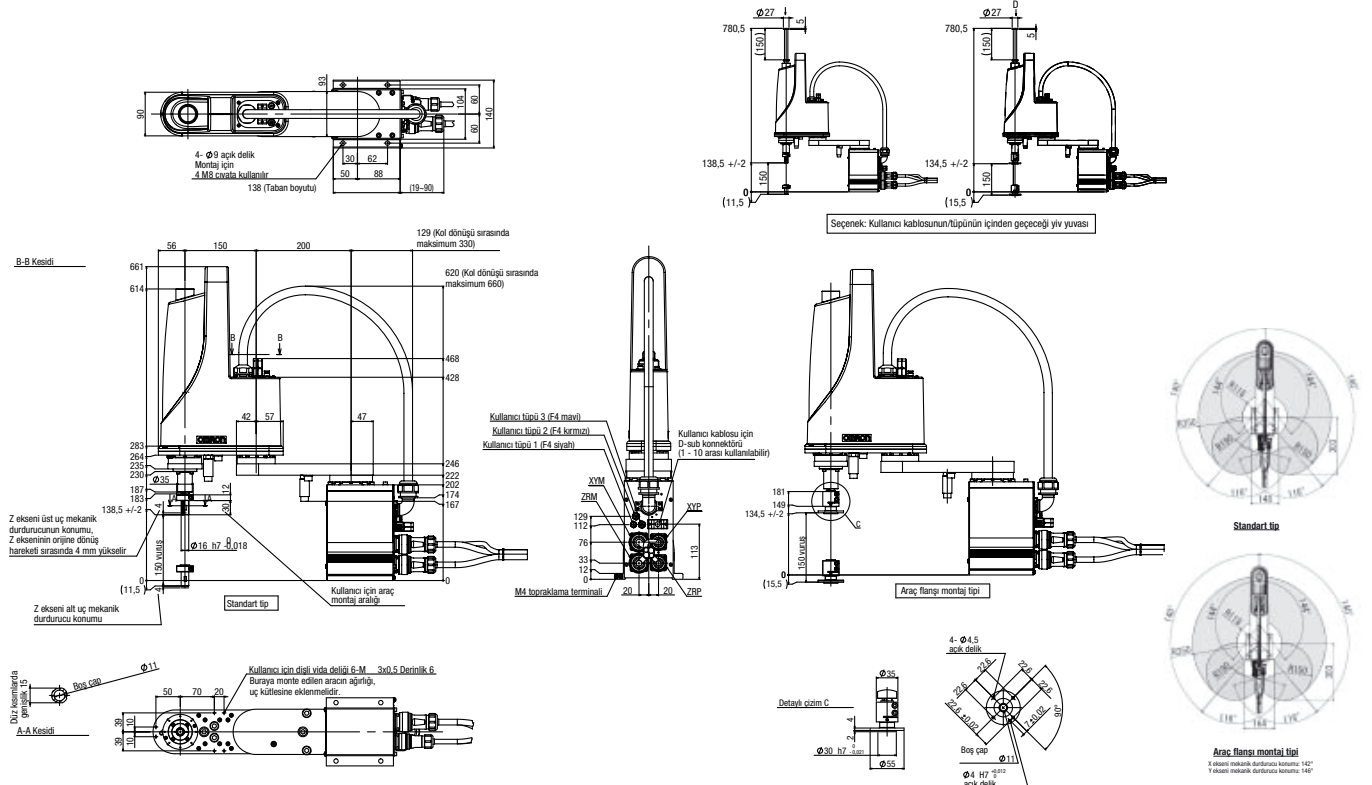
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.100	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalışma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 350 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGL350150YRCR0

Boyutlar



R6YXGL400 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		400			
Maksimum yük (kg)		5 (4) ¹			
Tekrar edebilirlik ² (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	150	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motor hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa		Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		6,1		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ³ (saniye)		0,49			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ⁴ (kgm ²)		0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF			
	Açık mil	R6YACXGLS			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		15,5			

- *1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dir.
 *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
 *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

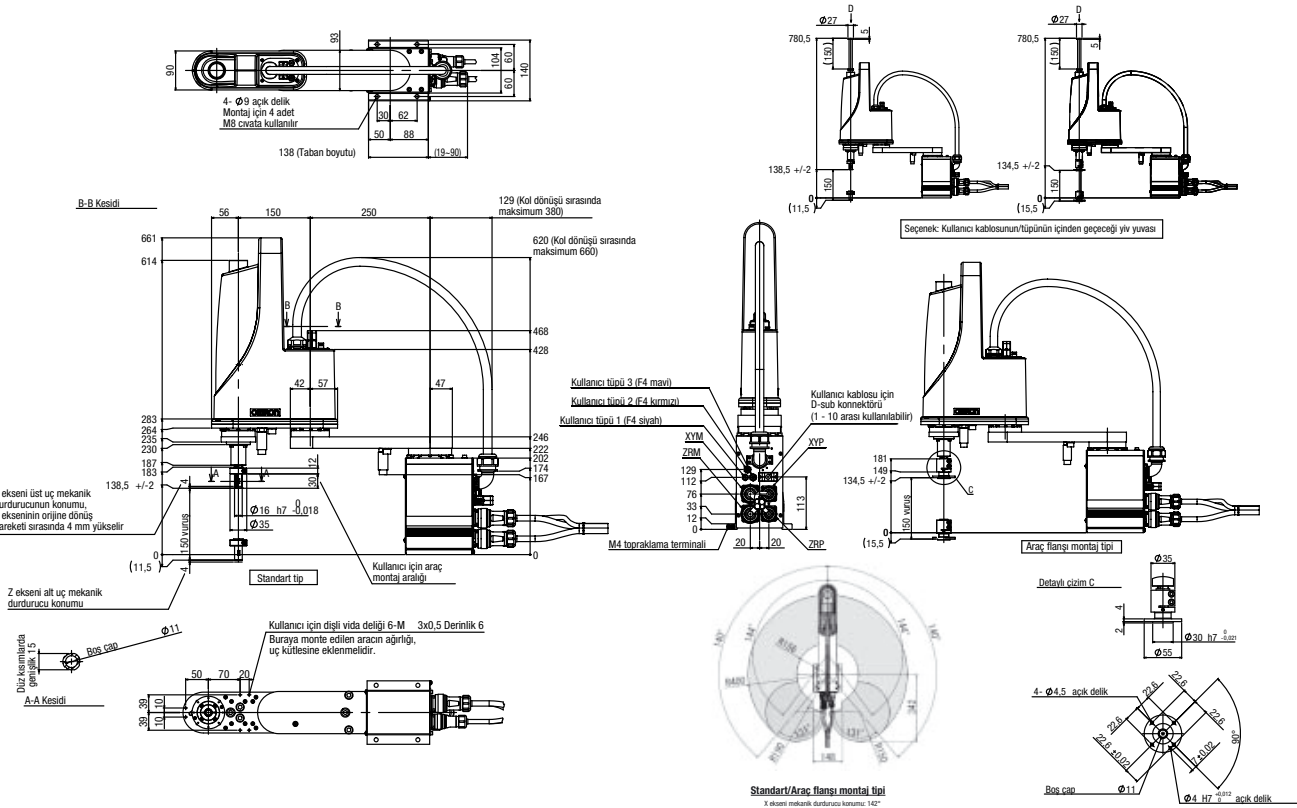
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.100	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 400 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGL400150YRCR0

Boyutlar



R6YXGL500 XG SERİSİ

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	500			
Maksimum yük (kg)	5 (4) ^{*1}			
Tekrar edebilirlik² (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-140	+/-144	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	5,1			
Standart devir süresi: 2 kg yük ile³ (saniye)	0,59			
R eksen izin verilen atalet hareketi⁴ (kgm²)	0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF		
	Açık mil	R6YACXGLS		
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	17			

- *1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dir.
- *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
- *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
- *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

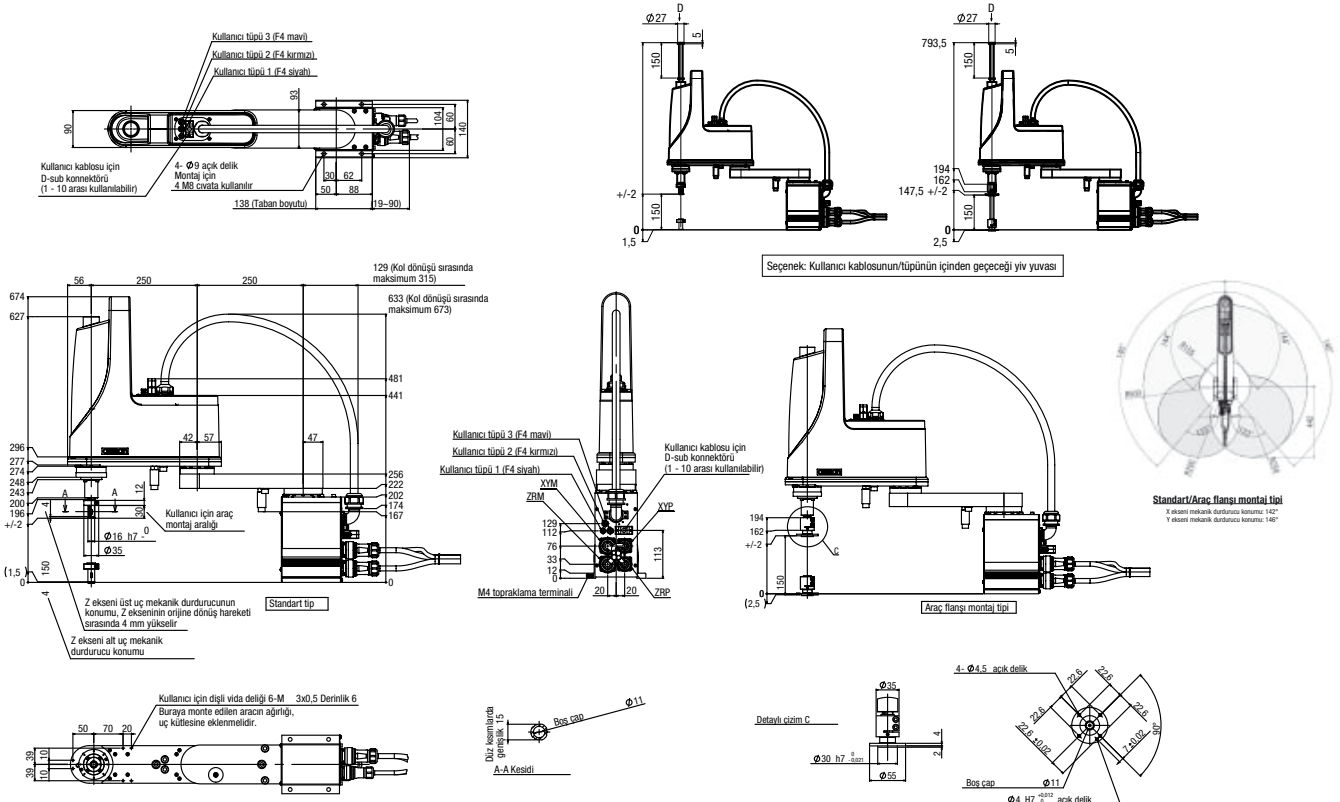
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.100	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalışma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzili: 500 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGL500150YRCR0

Boyutlar



R6YXGL600 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		600			
Maksimum yük (kg)		5 (4) ¹			
Tekrar edebilirlik ² (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	350	250	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya Doğrudan eşleşme		Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		4,9		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ³ (saniye)		0,63			
R ekseninin izin verilen atalet hareketi ⁴ (kgm ²)		0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF			
	Açık mil	R6YACXGLS			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		18			

- *1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dır.
 *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
 *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

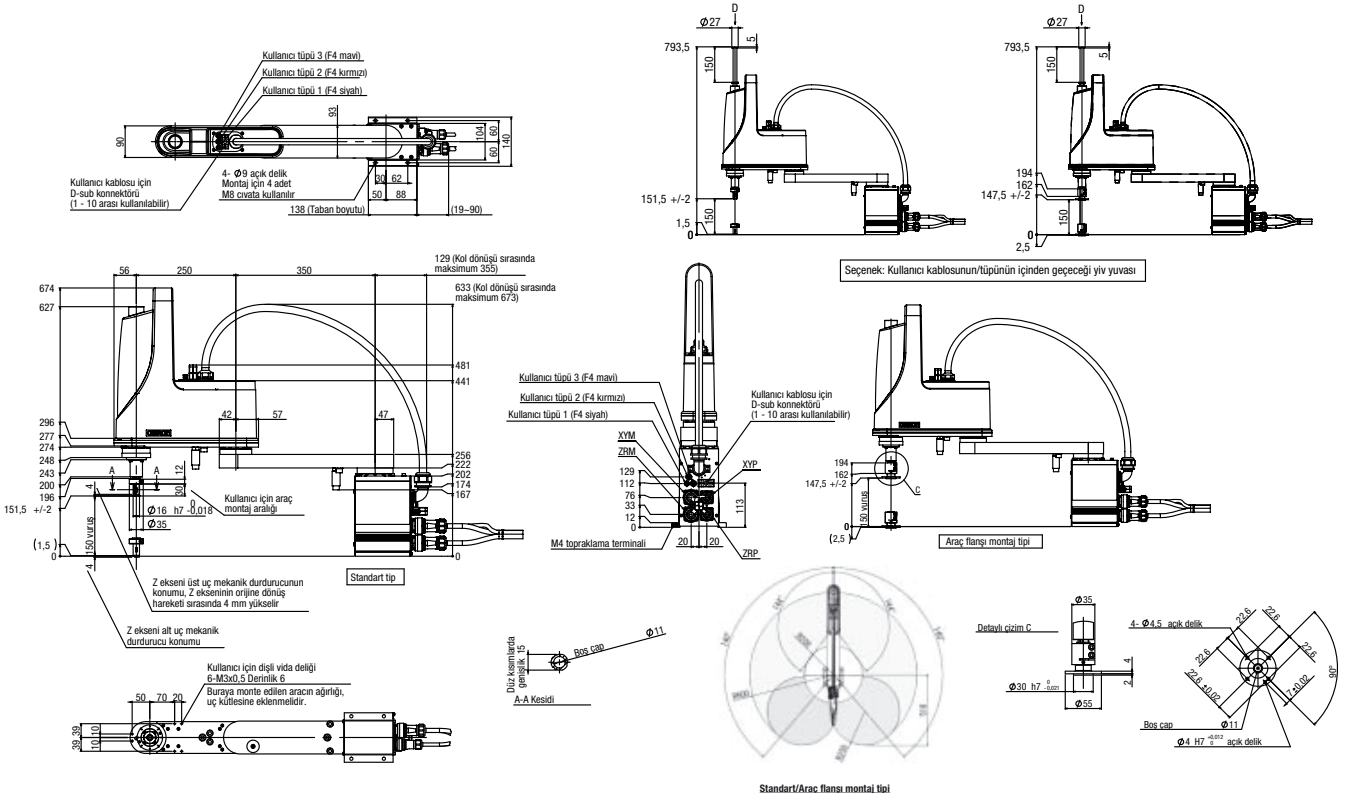
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.100	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGL600150YRCR0

Boyutlar



R6YXG500 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		500			
Maksimum yük (kg)		10			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	300	200	300
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa		Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)		400	200	200	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		7,6		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,45			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		0,30			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		30			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

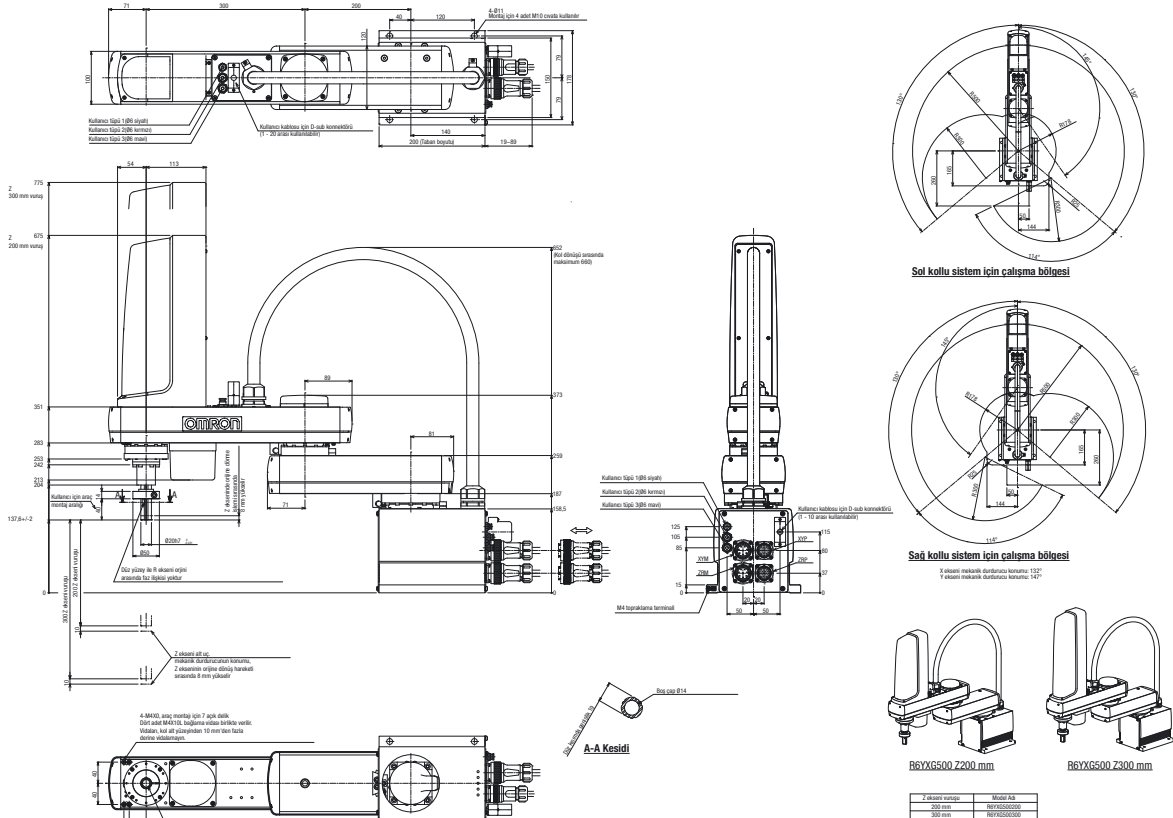
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.700	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXG500200YRCR3
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXG500300YRCR3

Boyutlar



R6YXG600 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		600			
Maksimum yük (kg)		10			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	300	300	200	300
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
	Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		400	200	200	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		8,4		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,46			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		0,30			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		31			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

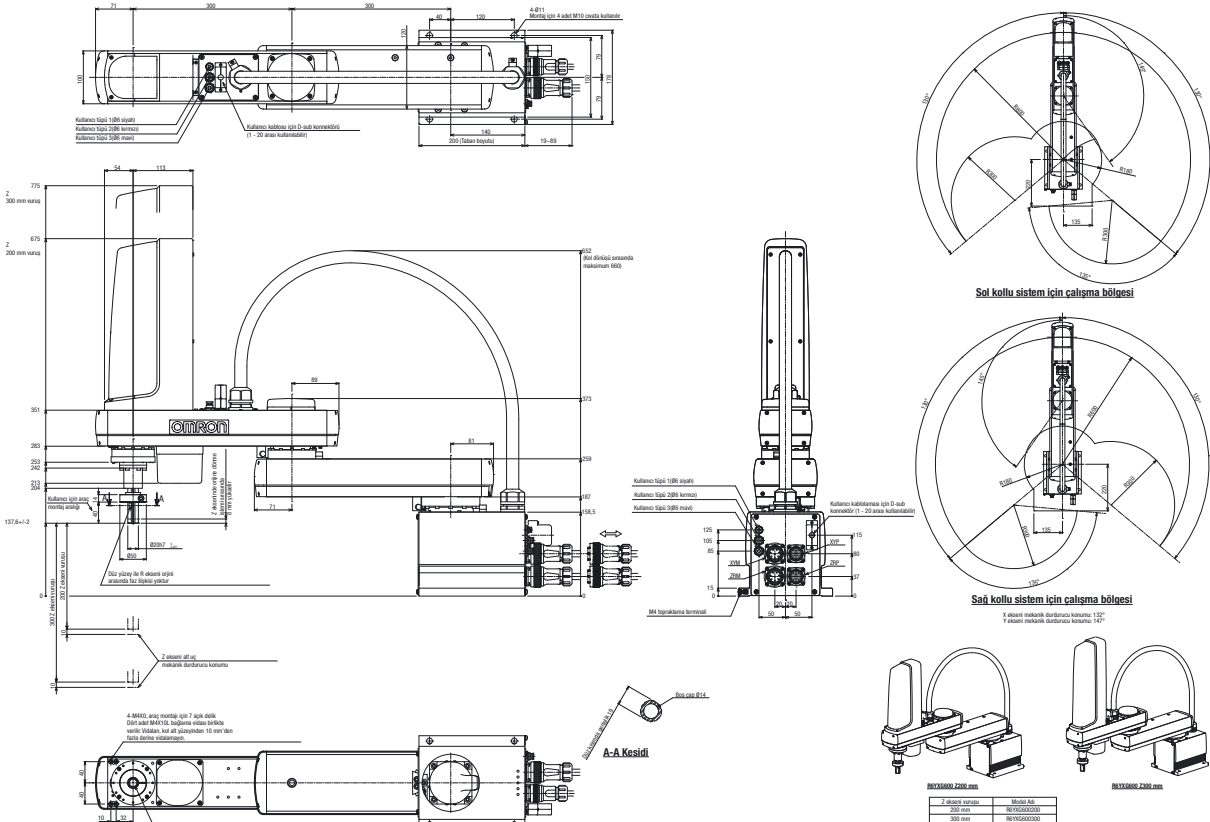
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.700	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXG600200YRCR3
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXG600300YRCR3

Boyutlar



R6YXGH600 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		600			
Maksimum yük (kg)		20			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
	Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		7,7		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,47			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		1			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		Z eksen 200 mm: 48, Z eksen 400 mm: 50			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

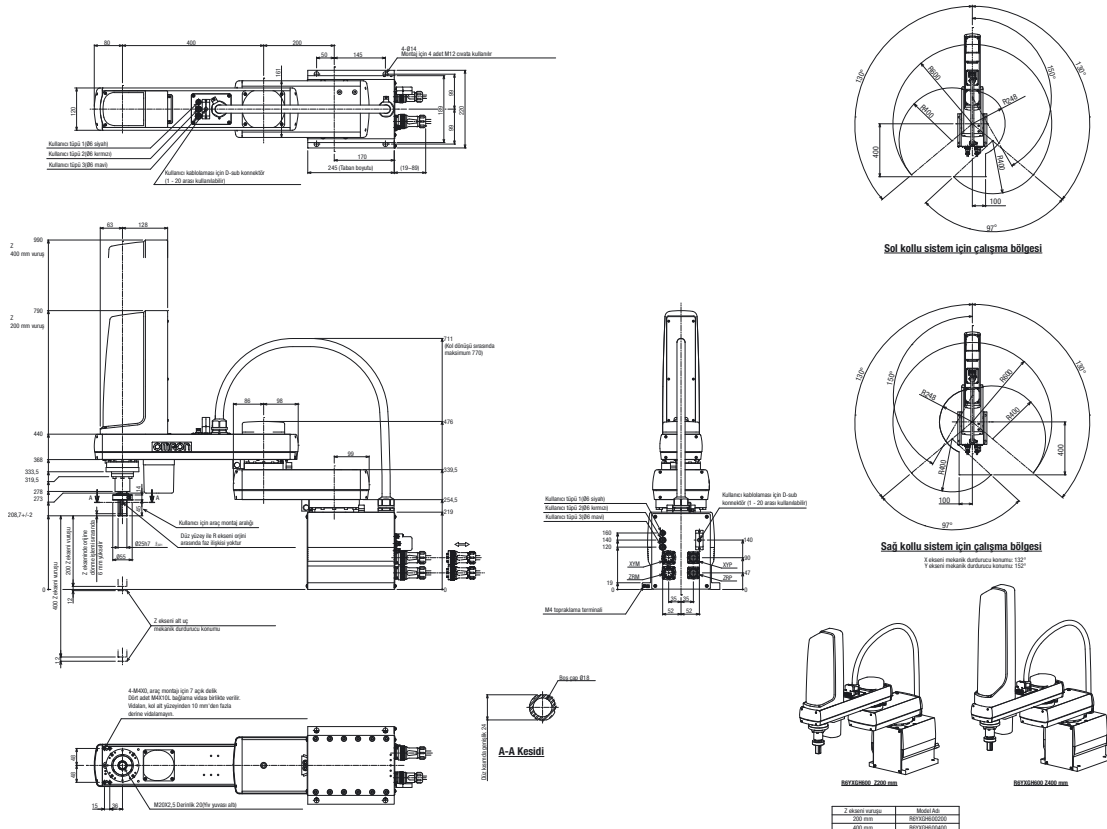
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGH600200YRCR3
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGH600400YRCR3

Boyutlar



R6YXG700 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		700			
Maksimum yük (kg)		20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	300	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motor hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
	Hız azaltıcıdan çıkış	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		8,4		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,42			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		1			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		Z eksen 200 mm: 50, Z eksen 400 mm: 52			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

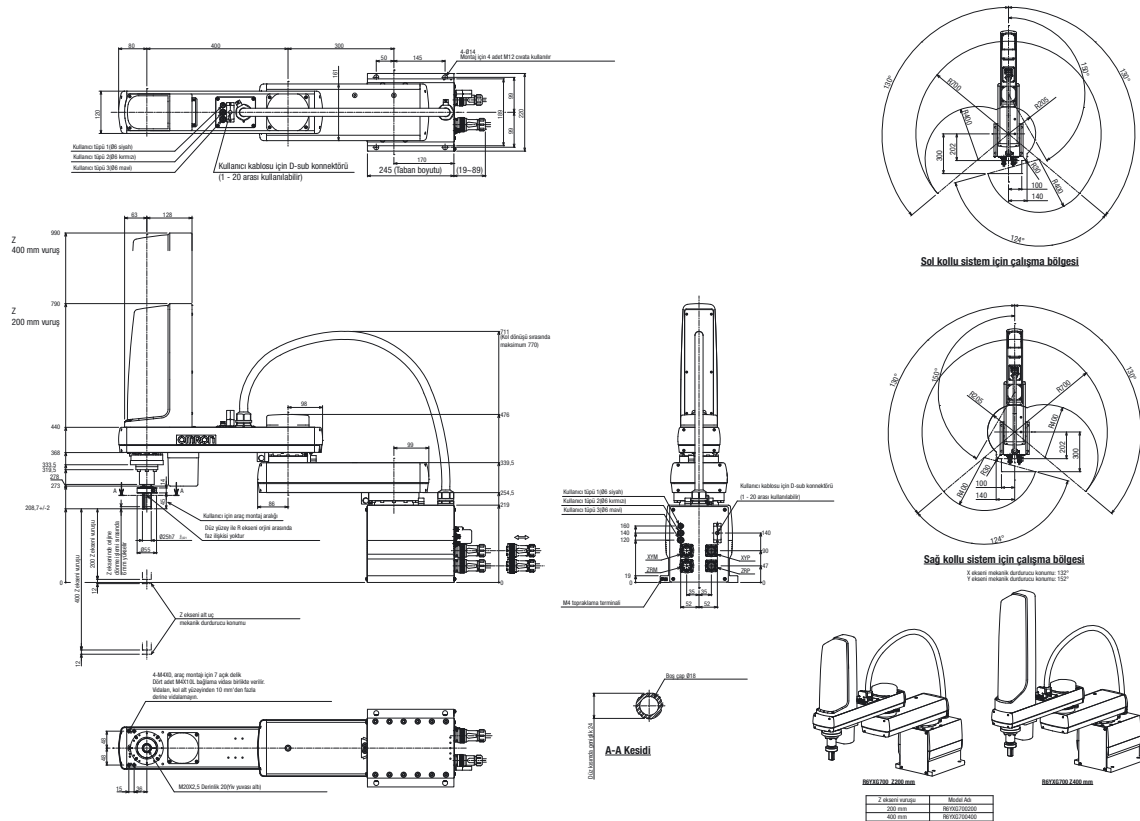
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 700 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG700200YRCR3
SCARA Menzil: 700 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG700400YRCR3

Boyutlar



R6YXG800 XG SERİSİ

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	800			
Maksimum yük (kg)	20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	Harmonik sürücü
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	9,2		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,48			
R eksen izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	1			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksen 200 mm: 52, Z eksen 400 mm: 54			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

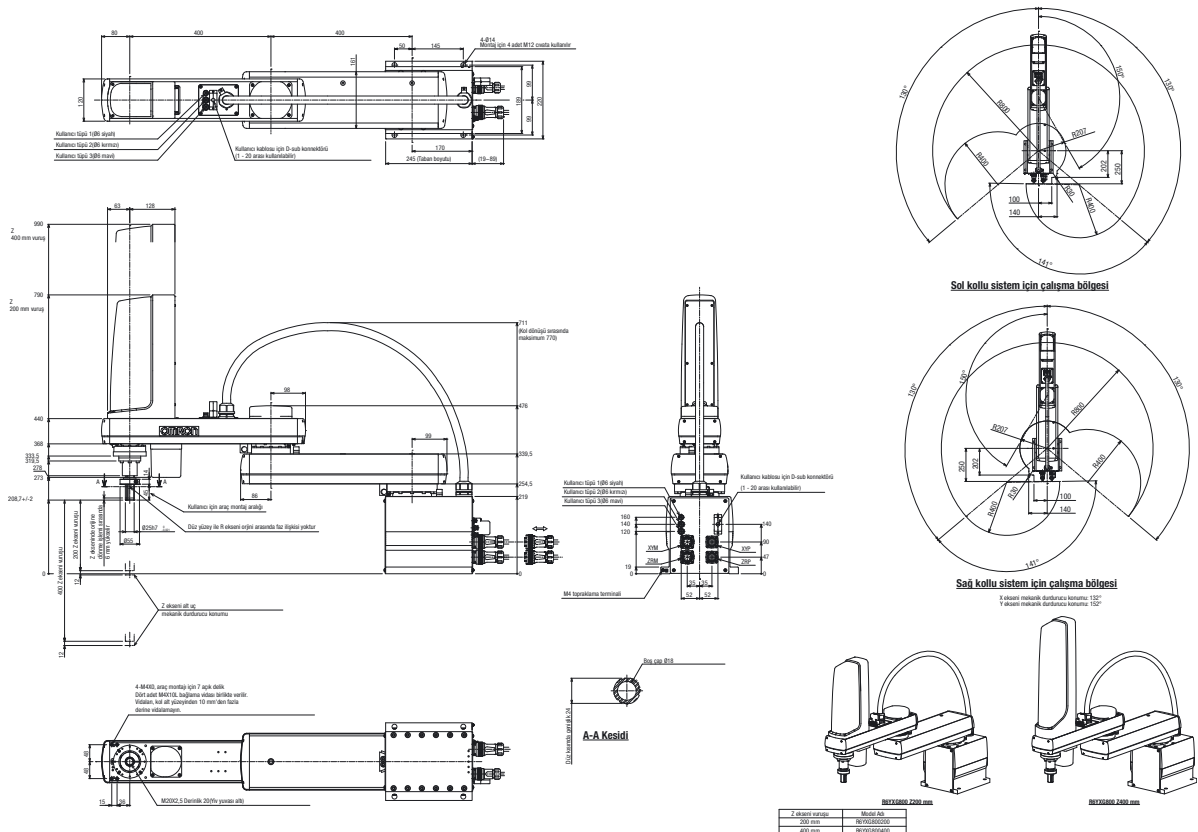
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG800200YRCR3
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG800400YRCR3

Boyutlar



R6YXG900 XG SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		900			
Maksimum yük (kg)		20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	500	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		9,9		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,49			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		1			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		Z eksen 200 mm: 54, Z eksen 400 mm: 56			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
- *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
- *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

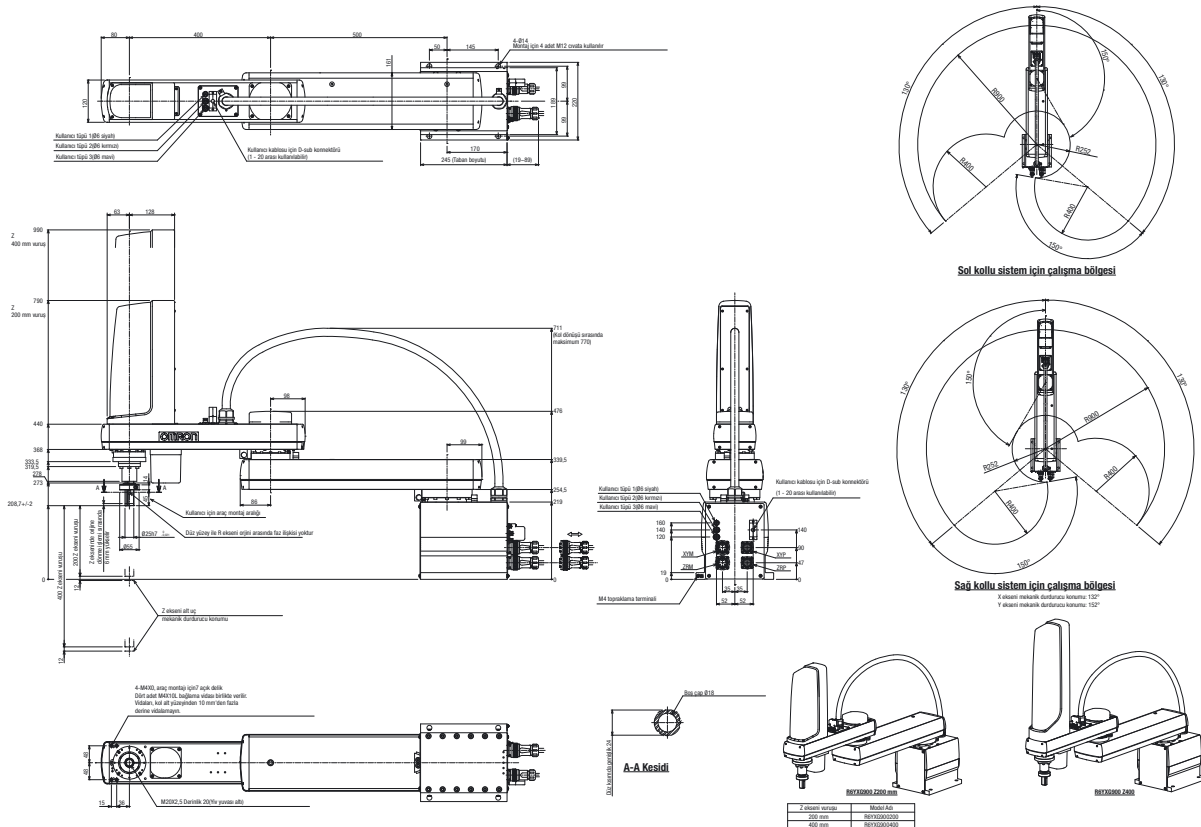
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG900200YRCR3
SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG900400YRCR3

Boyutlar



R6YXG1000 XG SERİSİ

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	1.000			
Maksimum yük (kg)	20			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	600	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	Doğrudan eşleşme
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	10,6		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,49			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksen 200 mm: 56, Z eksen 400 mm: 58			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir

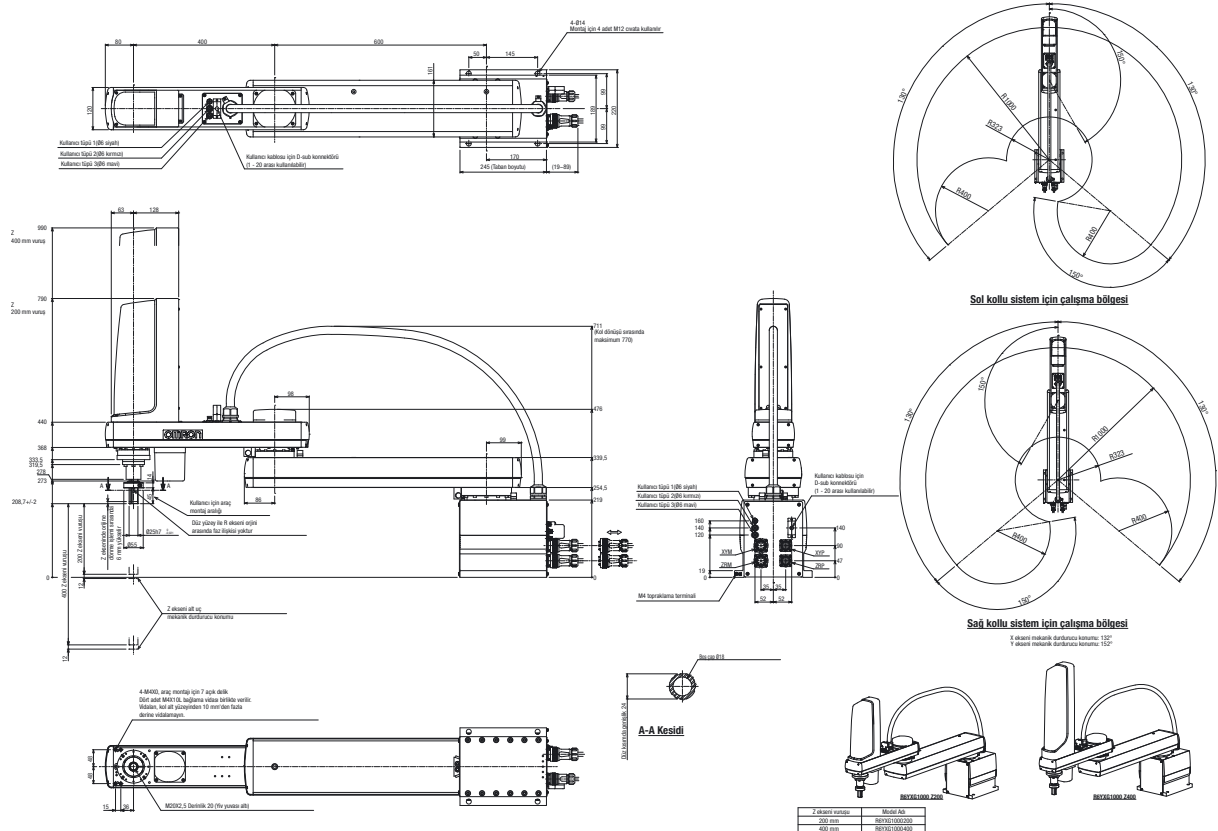
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG1000200YRCR3
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXG1000400YRCR3

Boyutlar



R6YXGSW300 XG SERİSİ

R6YXGSU300 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
					W tipi	U tipi
Menzil (mm)		300				
Maksimum yük (kg)		5 (4) ^{*1}				
Tekrar edebilirlik ^{*2} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01			+/-0,004	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	150	150	150	----	
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-130	----	+/-360	
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü	
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme			
	Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme				
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100	
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		4,4			1,0	1.020 720
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*3} (saniye)		0,49				
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*4} (kgm ²)		0,05				
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 10				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3				
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF				
	Açık mil	R6YACXGLS				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		15,5				

- *1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dır.
 *2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

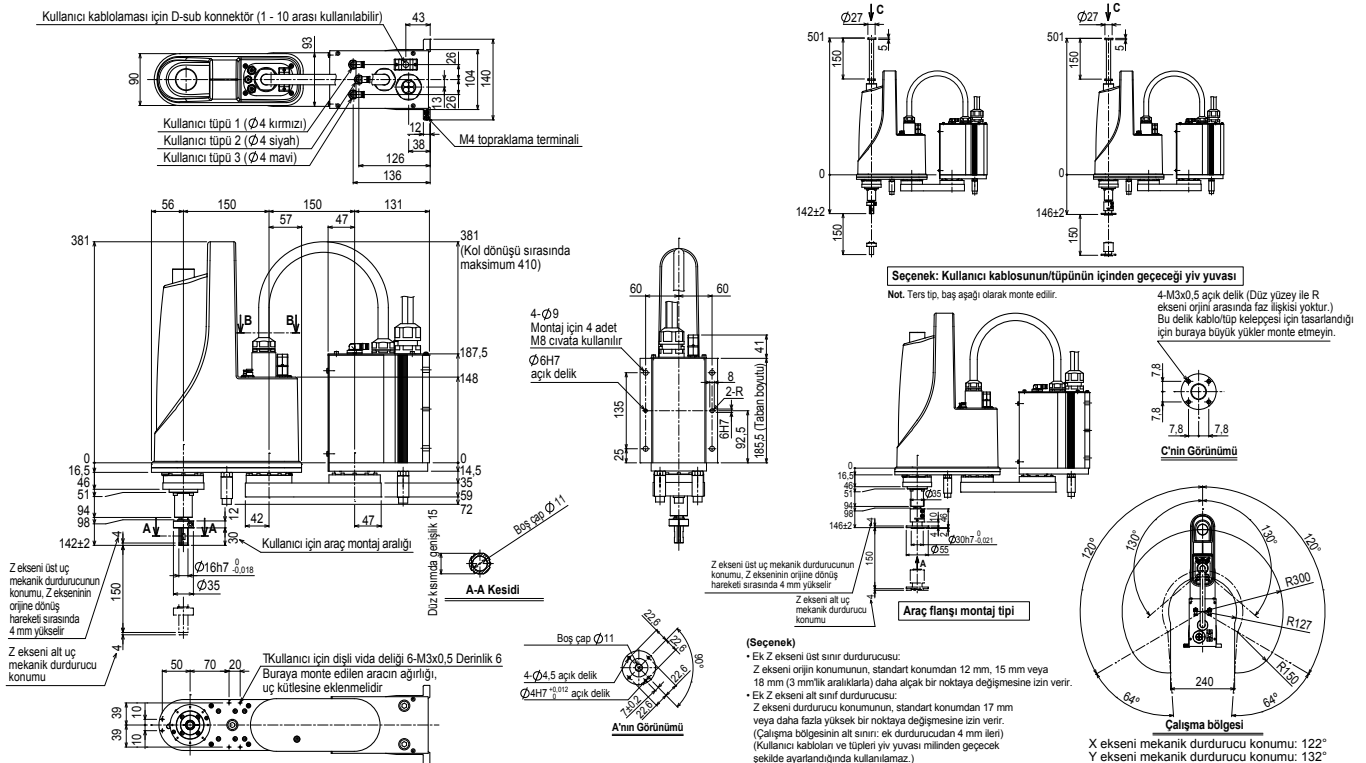
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 300 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGSW300150YRCR0
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 300 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGSU300150YRCR0

Boyutlar



R6YXGSW400 XG SERİSİ

R6YXGSU400 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
					W tipi	U tipi
Menzil (mm)		400				
Maksimum yük (kg)		5 (4) ^{*1}				
Tekrar edebilirlik ² (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01				
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	150	150	----	
	Rotasyon aralığı (°)	+/-125	+/-144	----	+/-360	
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü	
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme			
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100	
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		6,1				
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*3} (saniye)		0,49				
R eksen izin verilen atalet hareketi ⁴ (kgm ²)		0,05				
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 10				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 3				
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF				
	Açık mil	R6YACXGLS				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		16				

*1 Araç flanşı ve boş mil seçenekleri monte edildiğinde maksimum yük 4 kg'dir.

*2 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*3 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*4 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

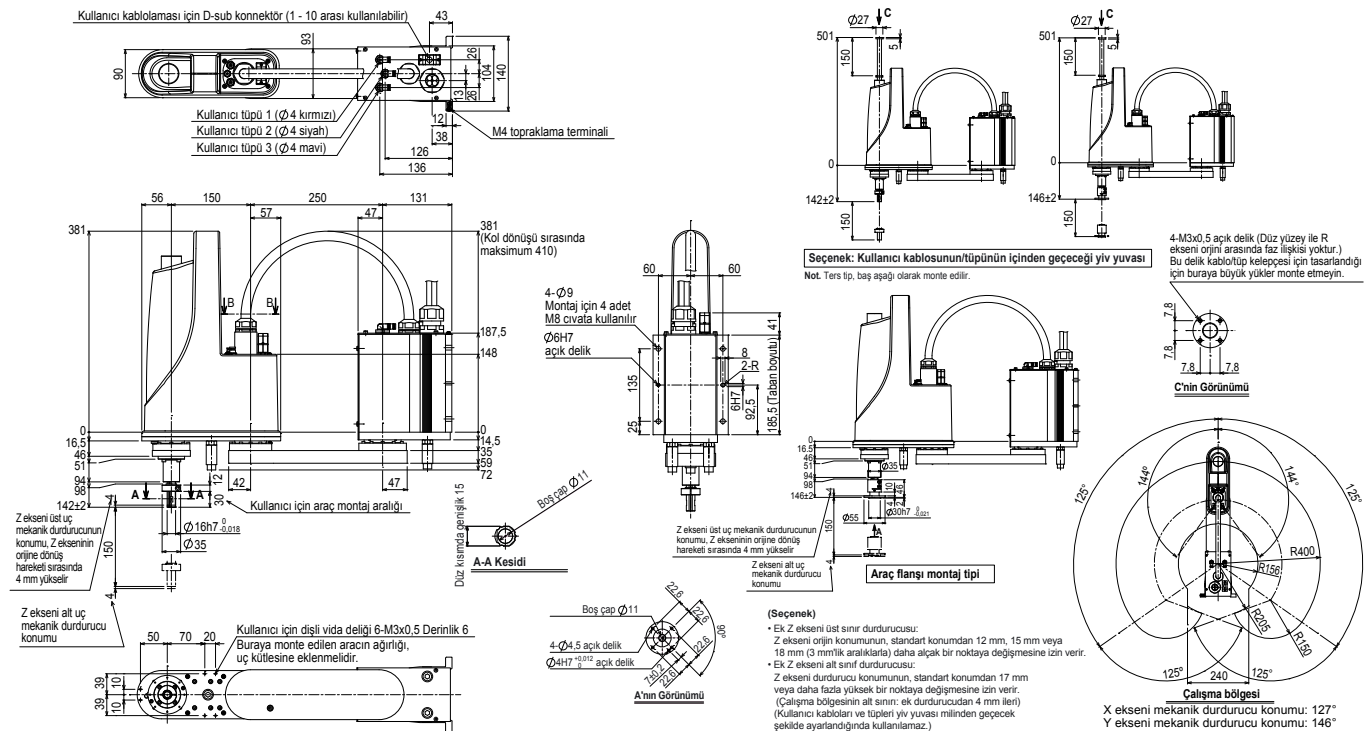
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan komanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 400 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGSW400150YRCR0
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 400 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 5 kg.	R6YXGSU400150YRCR0

Boyutlar



R6YXGSW500 XG SERİSİ

R6YXGSU500 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

	X eksenli		Y eksenli		Z eksenli		R eksenli		
	W tipi	U tipi							
Menzil (mm)	500								
Maksimum yük (kg)	10								
Tekrar edebilirlik¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01				+/-0,01		+/-0,004		
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200		300		200		300	
	Rotasyon aralığı (°)	+/-105		+/-125		----		+/-360	
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü		Harmonik sürücü		Vidalı mil		Harmonik sürücü	
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya		Doğrudan eşleşme					
		Hız azaltıcıdan çıkışa		Doğrudan eşleşme					
AC servo motor çıkışı (W)	400		200		200		200		
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	7,6				2,3		1,7		
Standart devir süresi: 2 kg yük ile² (saniye)	0,45								
R eksenli izin verilen atalet hareketi³ (kgm²)	0,3								
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20								
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3								
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)								
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10								
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	26								

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

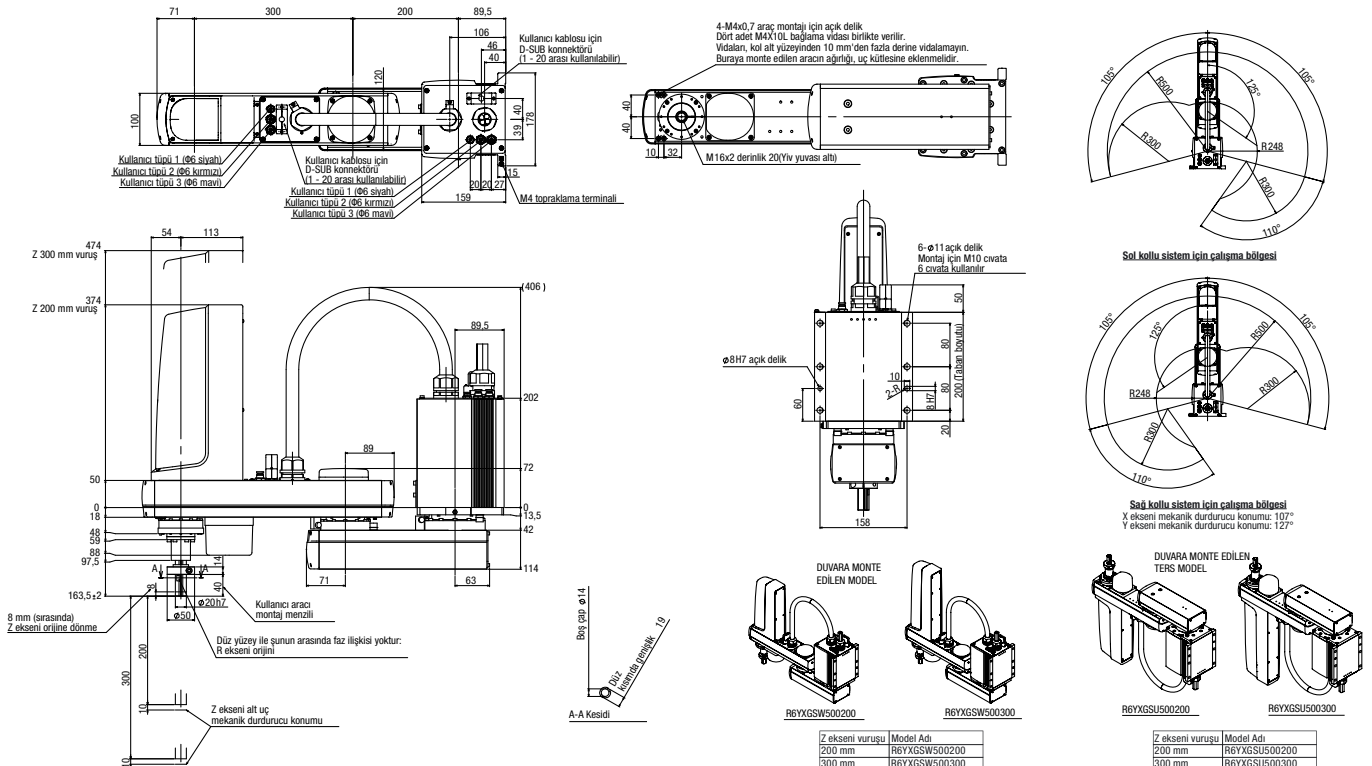
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.200	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSW500200YRCR3
	SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSW500300YRCR3
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSU500200YRCR3
	SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSU500300YRCR3

Boyutlar



R6YXGSW600 XG SERİSİ

R6YXGSU600 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
					W tipi	U tipi
Menzil (mm)		600				
Maksimum yük (kg)		10				
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	300	300	200	300	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----		+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil		Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme			
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		400	200	200		200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		8,4		2,3	1,7	1.700
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,46				
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		0,3				
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 20				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3				
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		27				

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

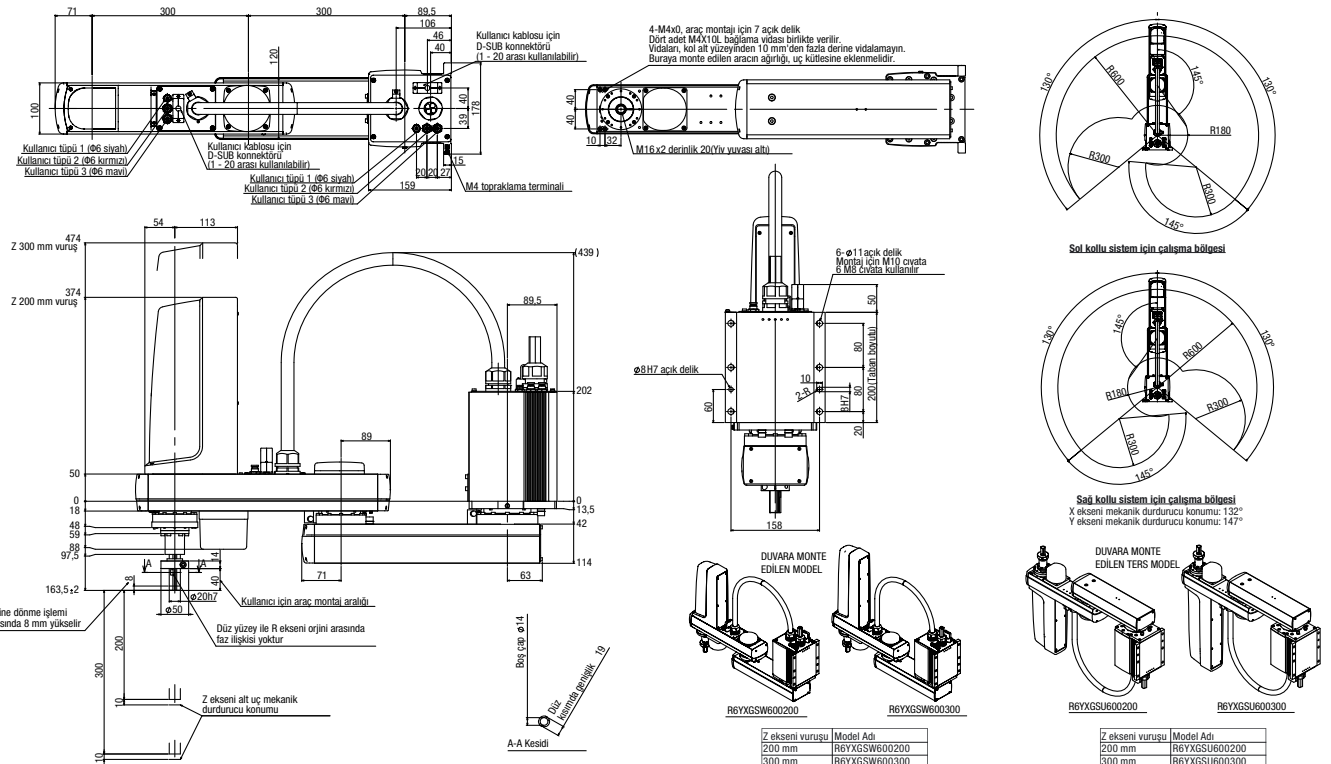
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.200	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalışma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSW600200YRCR3
	SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSW600300YRCR3
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSU600200YRCR3
	SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg.	R6YXGSU600300YRCR3

Boyutlar



R6YXGSW800 XG SERİSİ

R6YXGSU800 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
				W tipi	U tipi
Menzil (mm)	800				
Maksimum yük (kg)	20				
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	400	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400		200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	9,2		2,3	1,7	920
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,48				
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1,0				
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3				
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	53				

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

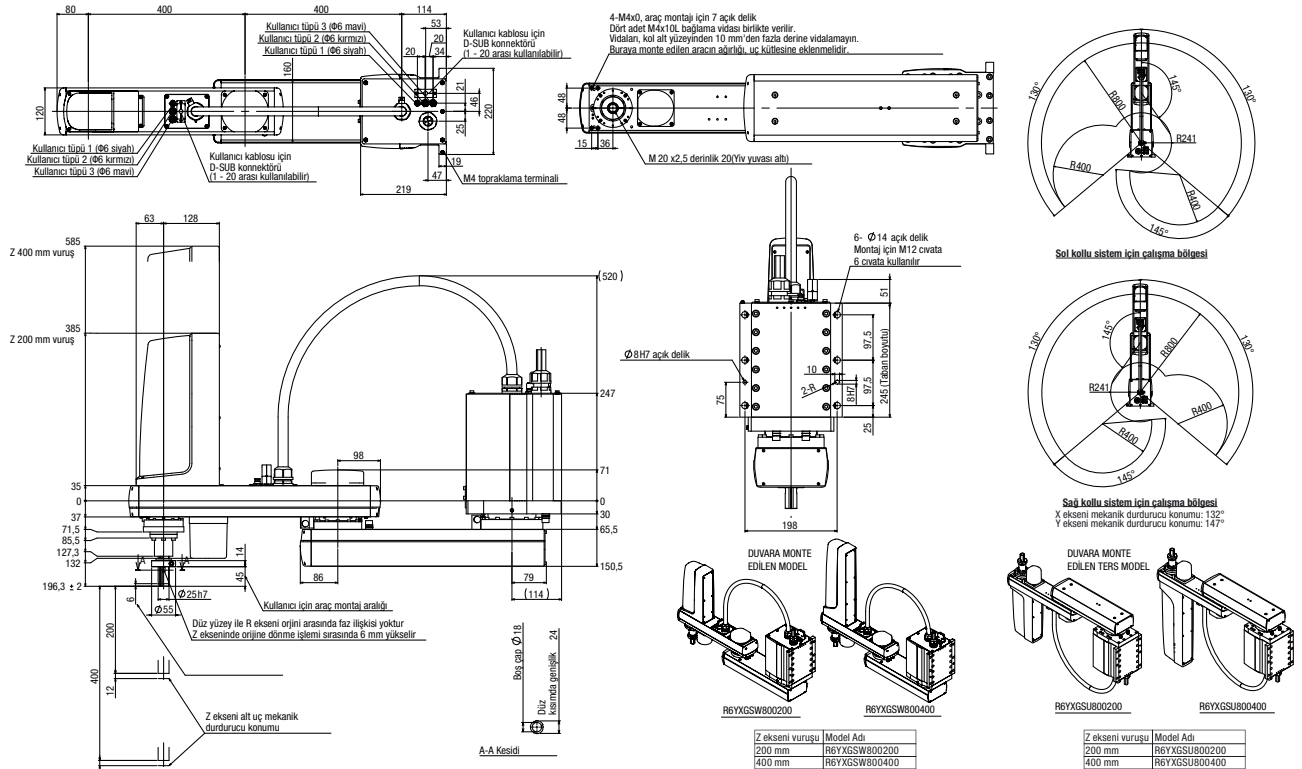
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalışma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW800200YRCR3
	SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW800400YRCR3
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU800200YRCR3
	SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU800400YRCR3

Boyutlar



R6YXGSW900 XG SERİSİ R6YXGSU900 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
					W tipi	U tipi
Menzil (mm)		900				
Maksimum yük (kg)		20				
Tekrar edebilirlik¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	500	400	200	400	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360	
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü	
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme			
	Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme				
AC servo motor çıkışı (W)		750	400	400	200	
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		9,9		2,3	1,7	920
Standart devir süresi: 2 kg yük ile² (saniye)		0,49				
R eksenini izin verilen atalet hareketi³ (kgm²)		1,0				
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 20				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3				
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		55				

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

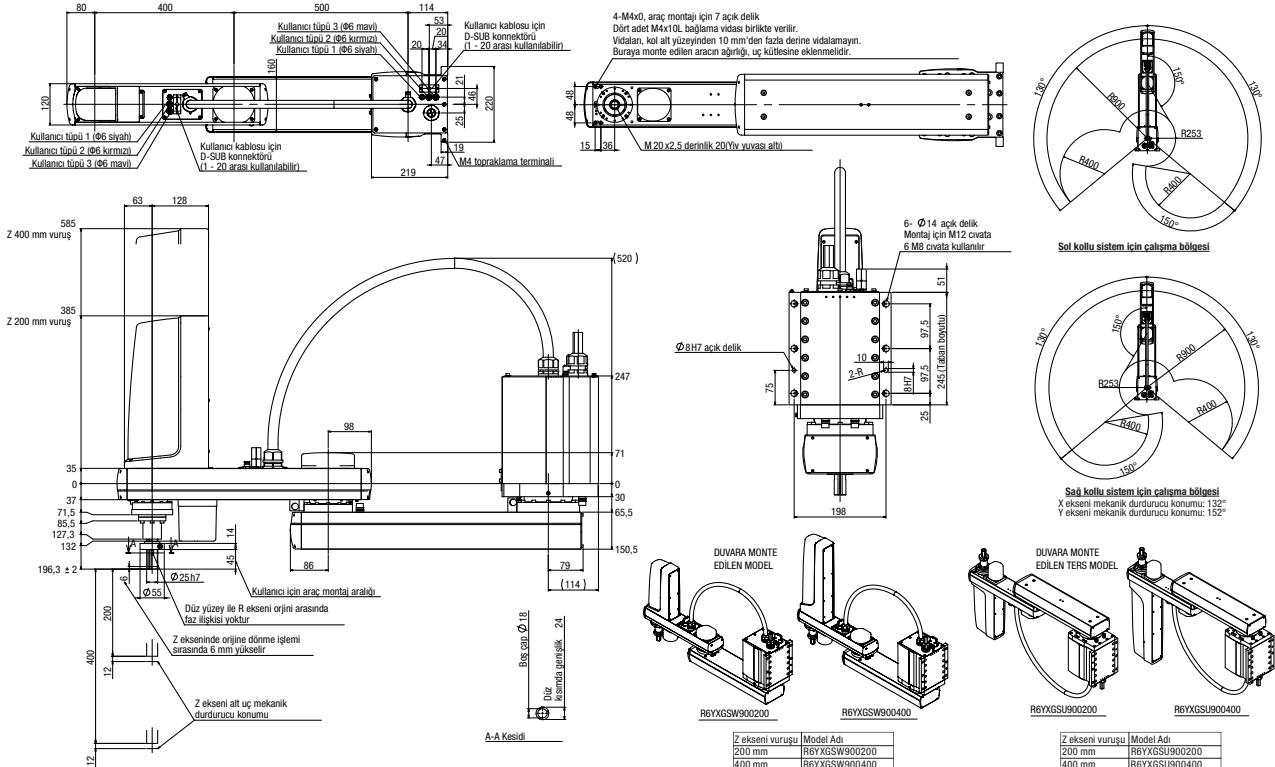
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW900200YRCR3
	SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW900400YRCR3
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU900200YRCR3
	SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU900400YRCR3

Boyutlar



R6YXGSW1000 XG SERİSİ

R6YXGSU1000 DUVAR MONTAJI/TERS TİP

Özellikler

	X eksenİ	Y eksenİ	Z eksenİ		R eksenİ	
			W tipi	U tipi	W tipi	U tipi
Menzil (mm)	1.000					
Maksimum yük (kg)	20					
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	600	400	200	400	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü	
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme			
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400		200	
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	10,6		2,3	1,7	920	480
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,49					
R eksenİ izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1,0					
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20					
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3					
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)					
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10					
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	57					

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

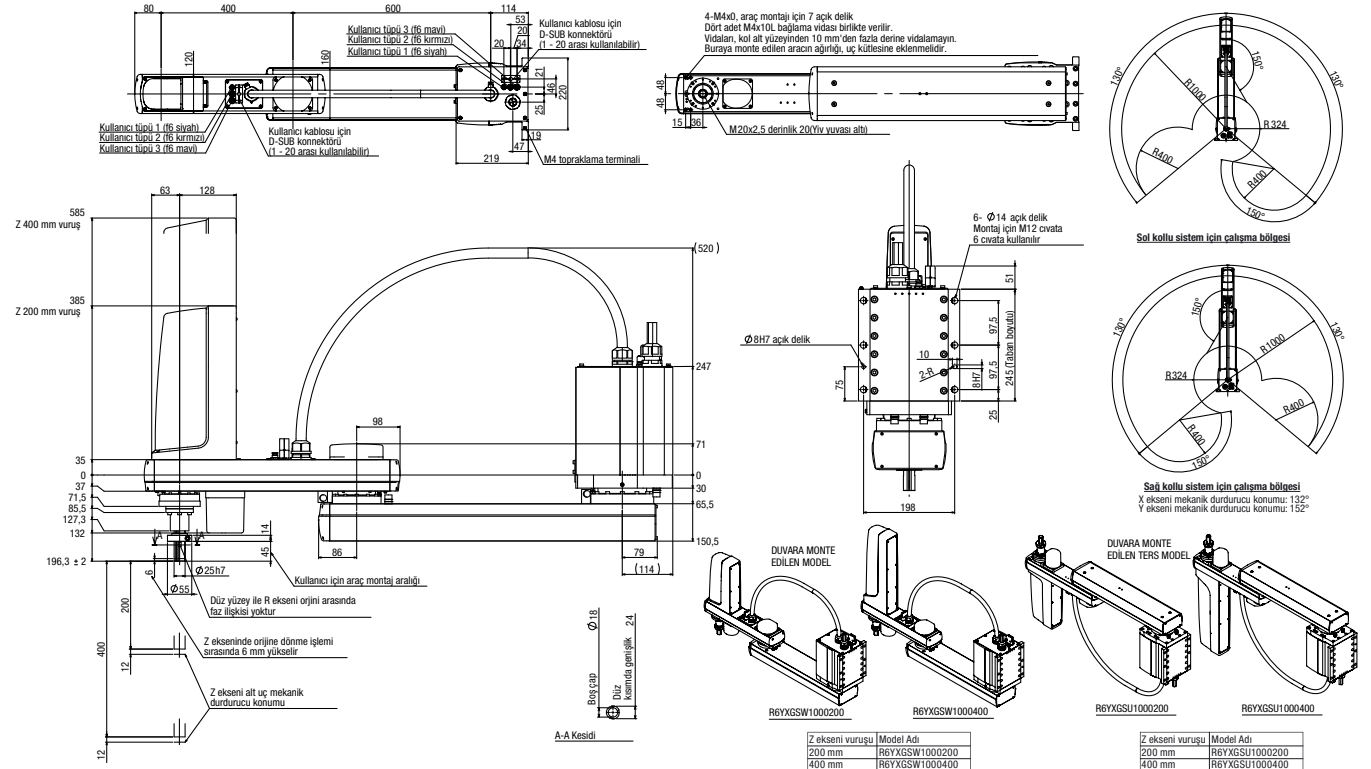
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Tip	Açıklama	Model
Duvara monte edilen model	SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW1000200YRCR3
	SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSW1000400YRCR3
Duvara monte edilen ters model	SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU1000200YRCR3
	SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg.	R6YXGSU1000400YRCR3

Boyutlar



R6YXGLC250 XG SERİSİ - TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	250			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	100	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-134	----
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	4,5		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile² (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi³ (kgm²)	0,05			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF		
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	17,5			
Temizlik derecesi	Sınıf ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Giren hava (N l/min)	30 ⁶			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Sınıf 10 (0,1 µm) FED-STD-209D eşdeğeri.
 *5 ESD (Elektrostatik Boşalma) önleme seçeneği mevcuttur. Daha fazla bilgi için lütfen Omron temsilcinize danışın.
 *6 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

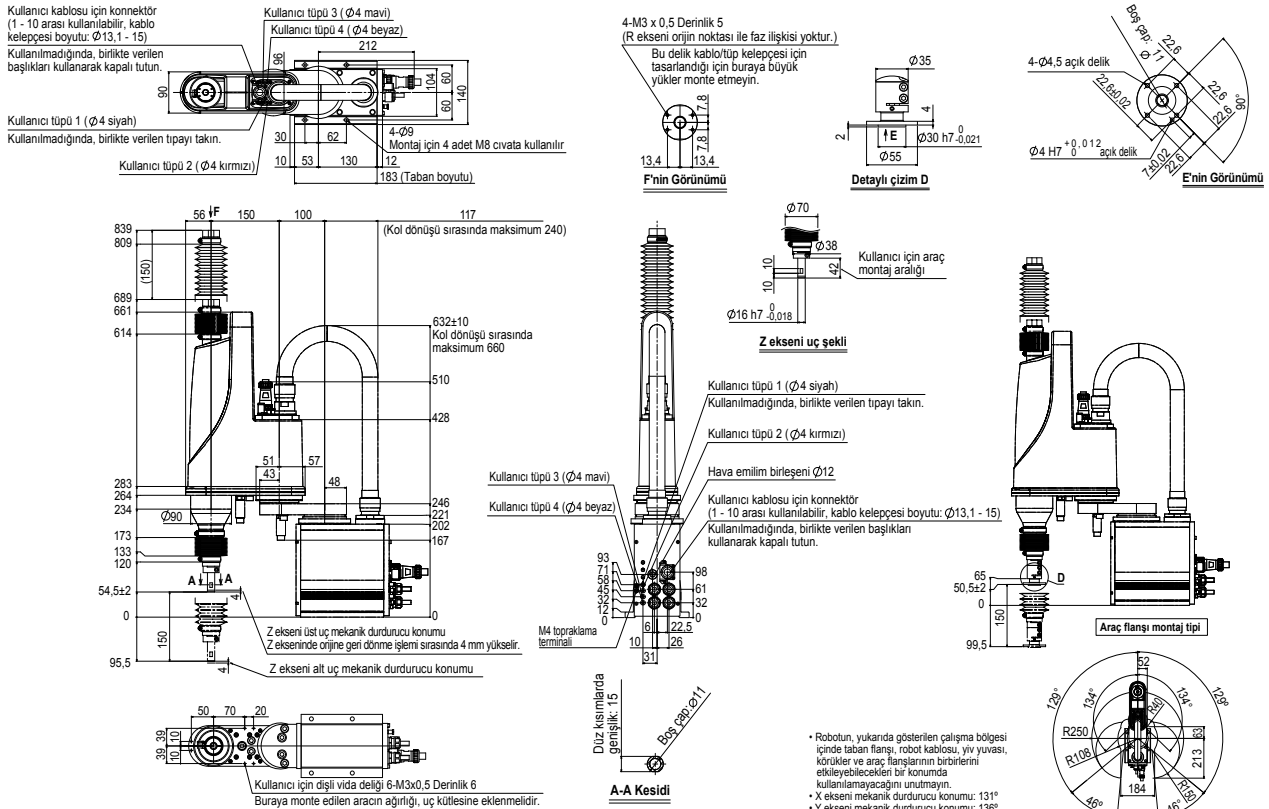
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 250 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg.	R6YXGLC250150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLC350 XG SERİSİ - TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	350			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	150	---
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-134	---
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	5,6		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanş		R6YACXGLF	
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	18			
Temizlik derecesi	Sınıf ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Giren hava (N l/min)	30 ⁶			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Sınıf 10 (0,1 µm) FED-STD-209D eşdeğeri.
 *5 ESD (Elektrostatik Boşalma) önleme seçeneği mevcuttur. Daha fazla bilgi için lütfen Omron temsilcinize danışın.
 *6 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

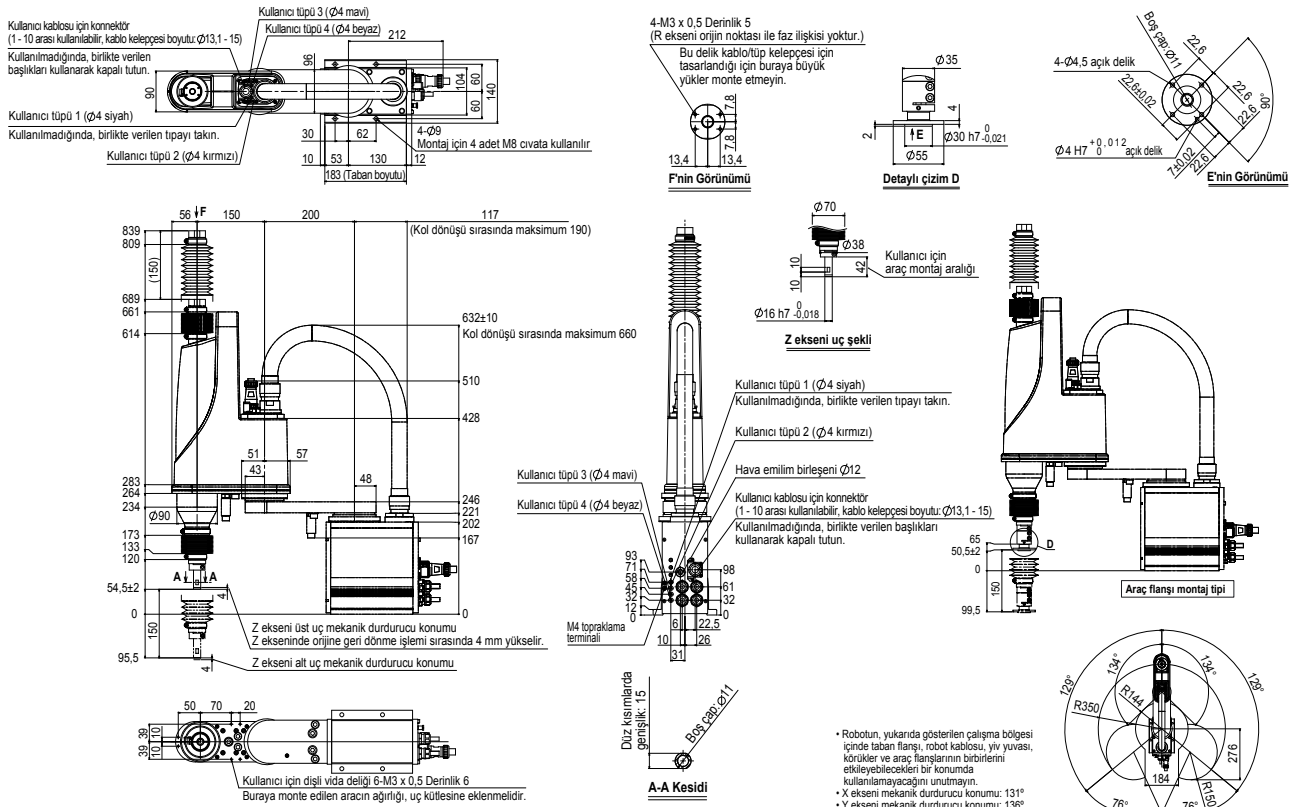
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 350 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg.	R6YXGLC350150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLC400 XG SERİSİ - TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	400			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	150	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-144	----
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	6,1		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flansı	R6YACXGLF		
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	18,5			
Temizlik derecesi	Sınıf ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Giren hava (N l/min)	30 ^{*6}			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Sınıf 10 (0,1 µm) FED-STD-209D eşdeğeri.

*5 ESD (Elektrostatik Boşalma) önleme seçeneği mevcuttur. Daha fazla bilgi için lütfen Omron temsilcinize danışın.

*6 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

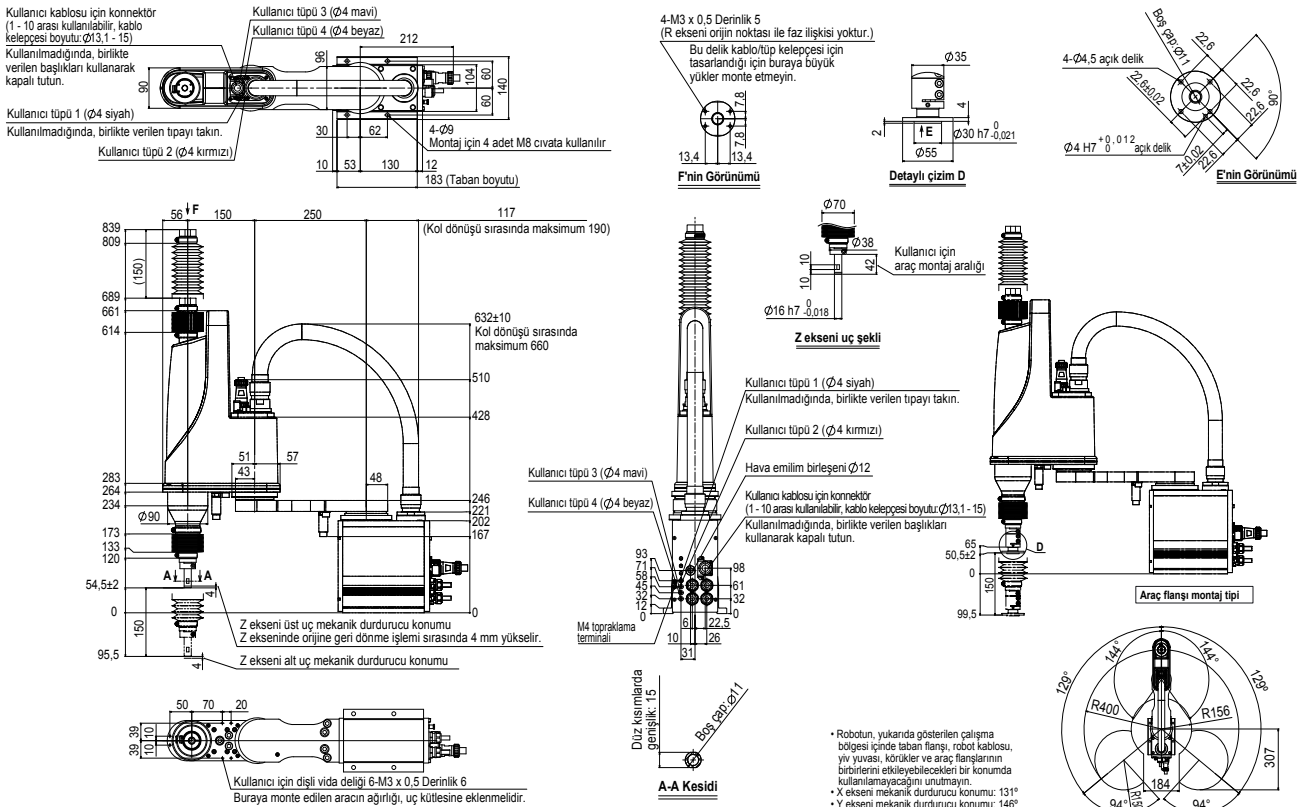
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 400 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg.	R6YXGLC400150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLC500 XG SERİSİ - TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	500			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-144	----
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	5,1		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,74			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flansı			
	R6YACXGLF			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	21			
Temizlik derecesi	Sınıf ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Giren hava (N l/min)	30 ^{*6}			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Sınıf 10 (0,1 µm) FED-STD-209D eşdeğeri.
 *5 ESD (Elektrostatik Boşalma) önleme seçeneği mevcuttur. Daha fazla bilgi için lütfen Omron temsilcinize danışın.
 *6 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

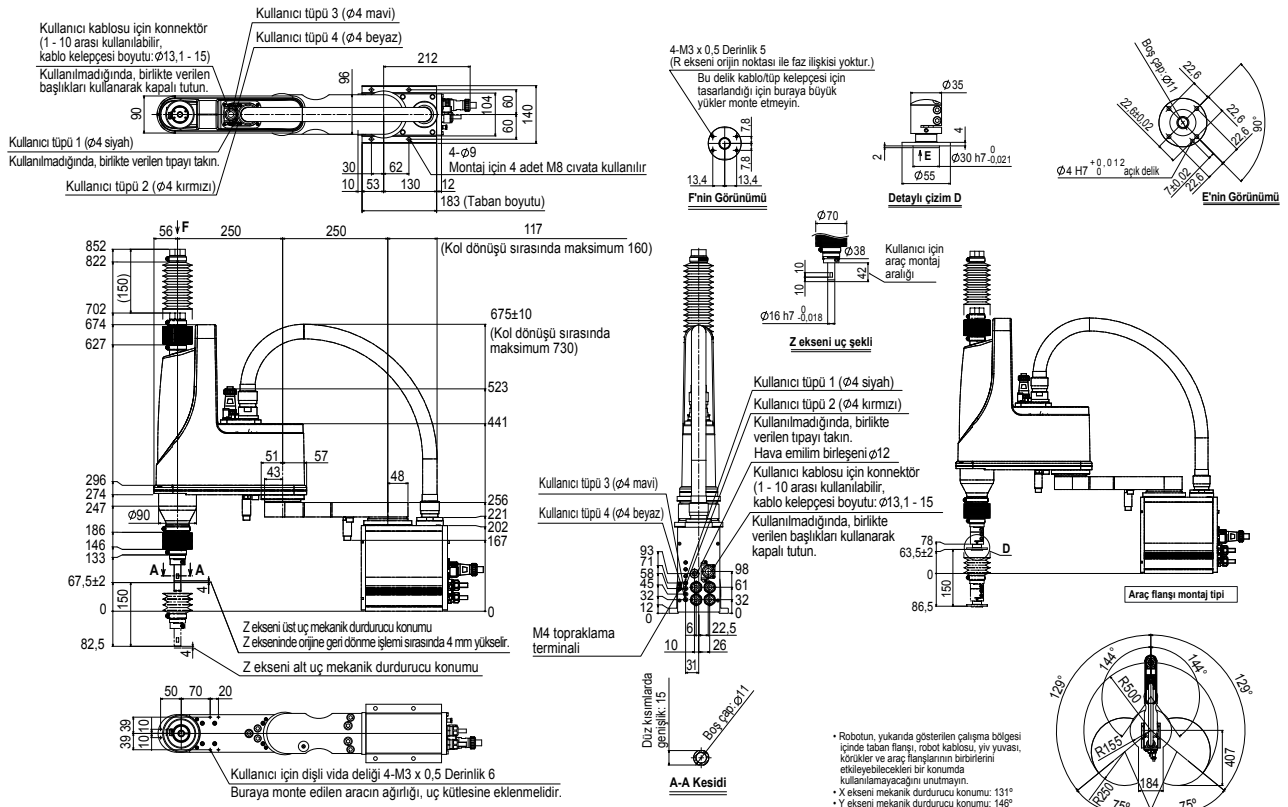
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzili: 500 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg.	R6YXGLC500150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLC600 XG SERİSİ - TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	600			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	350	250	150
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-144	----
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	4,9		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,74			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flansı	R6YACXGLF		
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	22			
Temizlik derecesi	Sınıf ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Giren hava (N l/min)	30 ^{*6}			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Sınıf 10 (0,1 µm) FED-STD-209D eşdeğeri.

*5 ESD (Elektrostatik Boşalma) önleme seçeneği mevcuttur. Daha fazla bilgi için lütfen Omron temsilcinize danışın.

*6 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

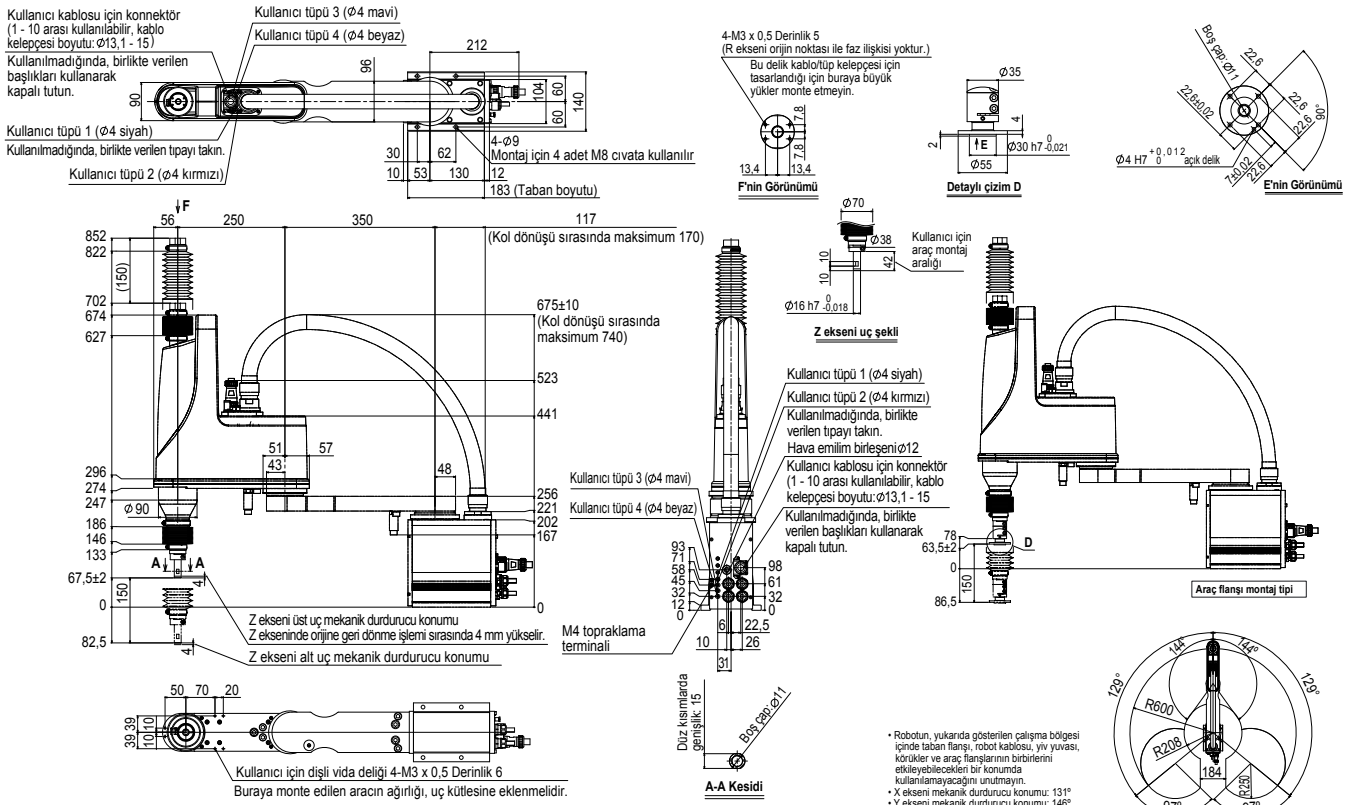
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg.	R6YXGLC600150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLP250 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		250			
Maksimum yük (kg)		4			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	100	150	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		4,5		1,1	1.020
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,57			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		0,05			
Koruma sınıfı ⁴		IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		17,5			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

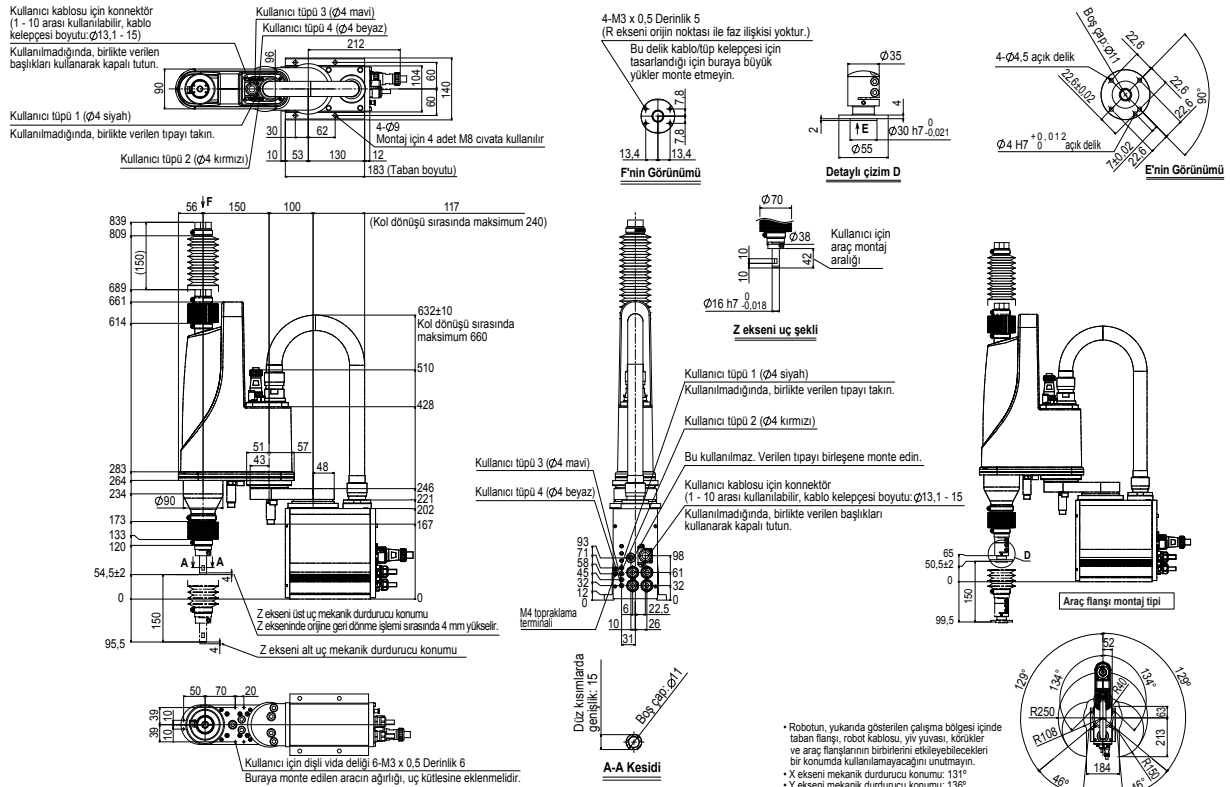
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzili: 250 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGLP250150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLP400 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	400			
Maksimum yük (kg)	4			
Tekrar edebilirlik¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	150	150
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-144	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	6,1			
Standart devir süresi: 2 kg yük ile² (saniye)	0,57			
R eksen izin verilen atalet hareketi³ (kgm²)	0,05			
Koruma sınıfı⁴	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	18,5			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

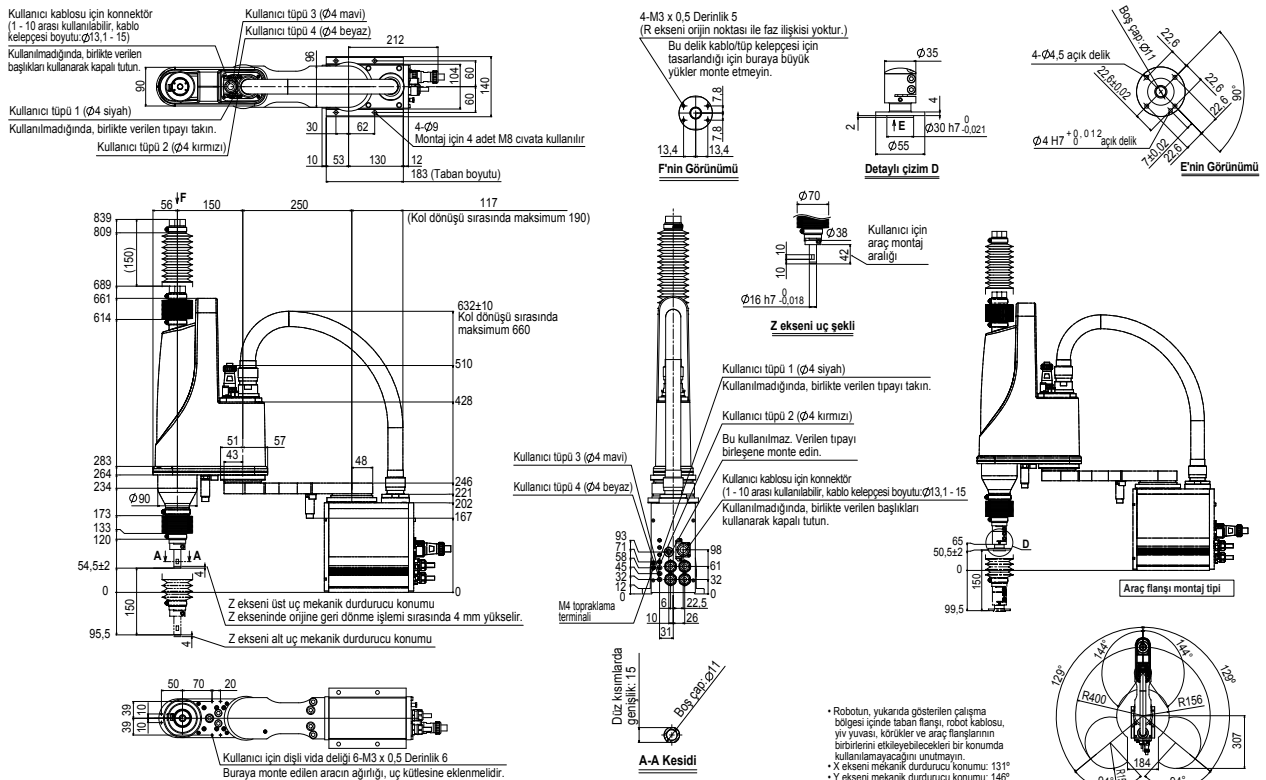
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 400 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGLP400150YRCR0

Boyutlar



R6YXGLP600 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		600			
Maksimum yük (kg)		4			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	350	250	150	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-129	+/-144	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		200	150	50	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		4,9		1,1	
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,74			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		0,05			
Koruma sınıfı ⁴		IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 10			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø4 x 4			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Seçenek	Araç flanşı	R6YACXGLF			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		22			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

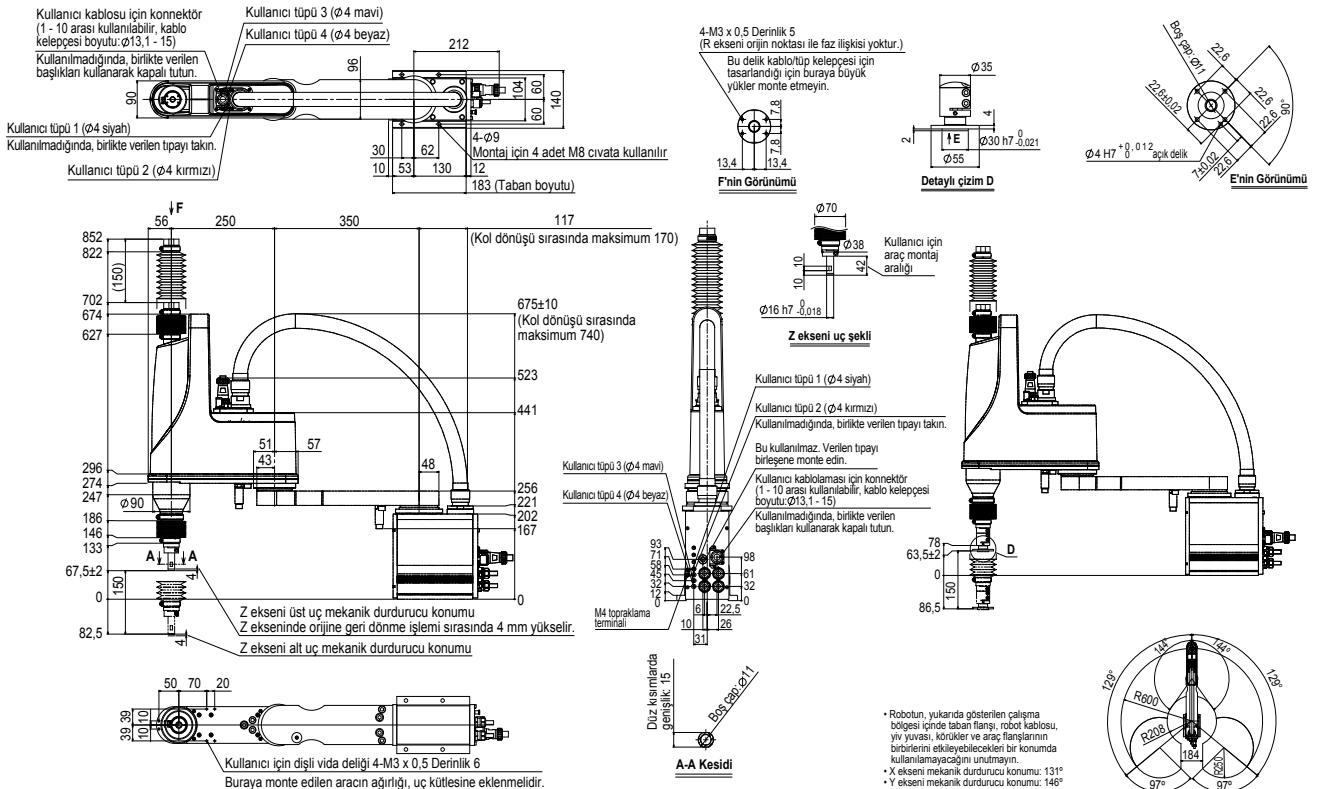
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.000	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 150 mm, Maksimum yük: 4 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGLP600150YRCR0

Boyutlar



R6YXGP500 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen	
Menzil (mm)	500				
Maksimum yük (kg)	8				
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01				
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	300	200	300
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya		Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa		Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	400	200	200	200	
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	7,6				
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,55				
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,3				
Koruma sınıfı ^{*4}	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer				
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20				
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3				
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)				
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10				
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksenini 200 mm: 28, Z eksenini 300 mm: 29				

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.700	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

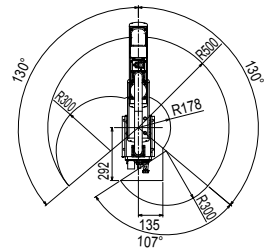
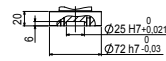
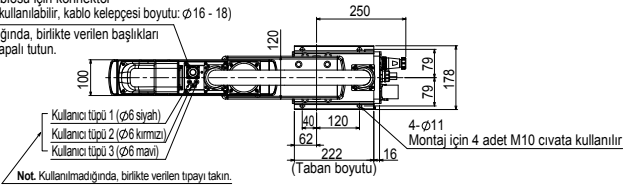
Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 8 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP500200YRCR3
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 8 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP500300YRCR3

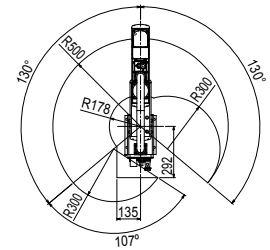
Boyutlar

Kullanıcı kablosu için konnektör (1 - 20 arası kullanılabilir, kablo kelepçesi boyutu: Ø16 - 18)

Kullanılmadığında, birlikte verilen başlıklar kullanarak kapalı tutun.

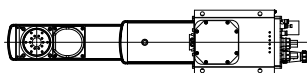
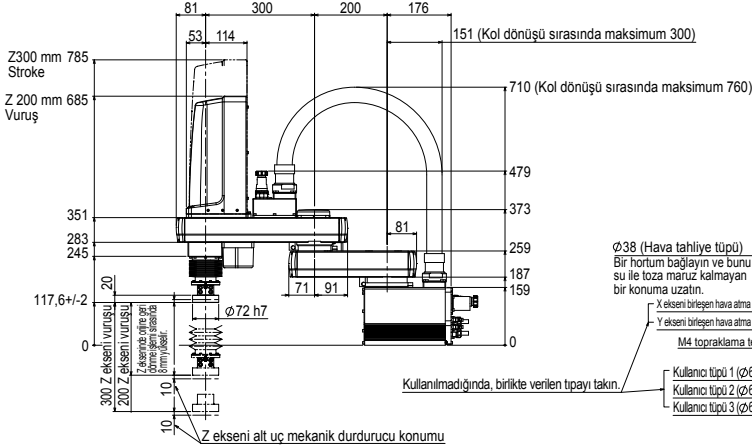


Sol kolu sistem için çalışma bölgesi



Sağ kolu sistem için çalışma bölgesi

- Robotun, yukarıda gösterilen çalışma bölgesi içinde taban flanş, robot kablosu, yiv yuvası ve körüklerin birbirlerini etkileyebilecekleri bir konumda kullanılmayacağını unutmayın.
- X eksenini mekanik durdurucu konumu: 132°
- Y eksenini mekanik durdurucu konumu: 147°



R6YXGP600 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		600			
Maksimum yük (kg)		8			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,01		+/-0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	300	300	200	300
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-145	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)		400	200	200	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		8,4		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,56			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		0,3			
Koruma sınıfı ⁴		IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		Z eksen 200 mm: 29, Z eksen 300 mm: 30			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Kırık bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

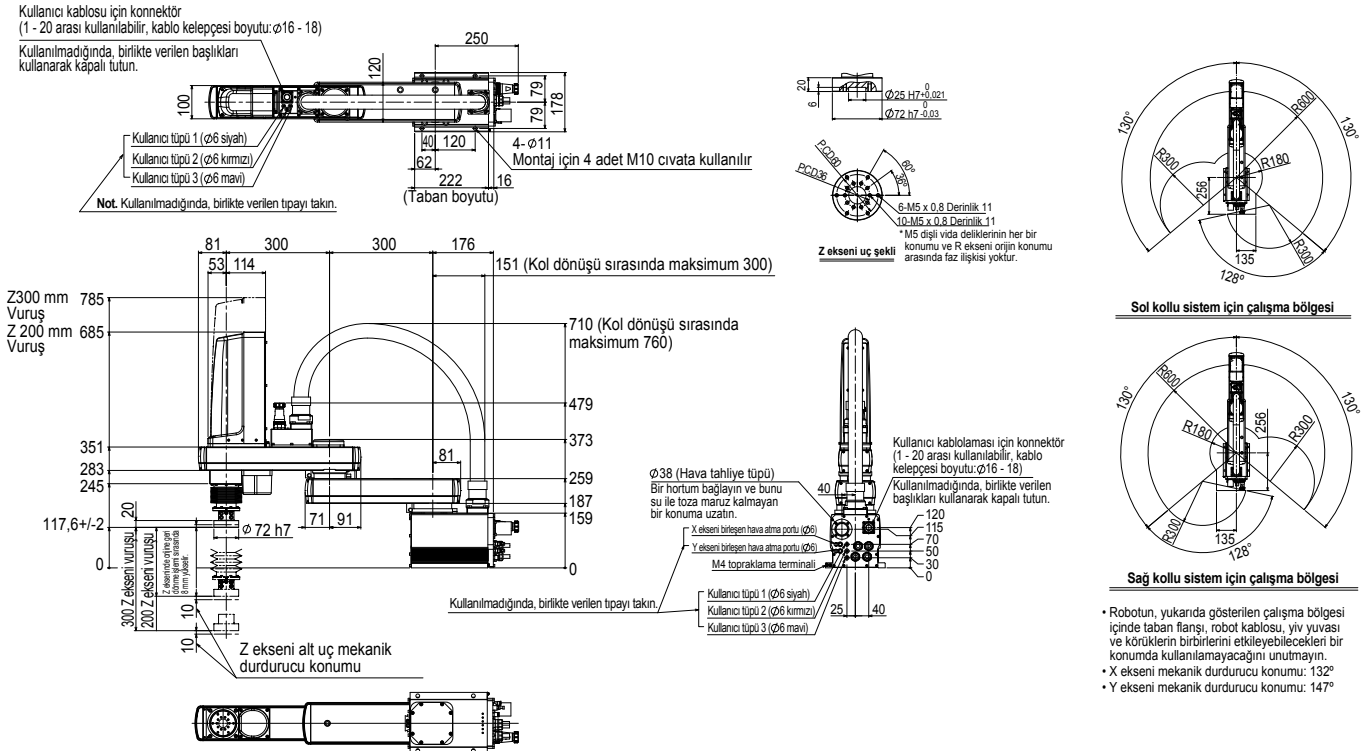
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.700	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 8 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP600200YRCR3
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 8 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP600300YRCR3

Boyutlar



R6YXGHP600 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	600			
Maksimum yük (kg)	18			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	200	400	200
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	7,7		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	1,0			
Koruma sınıfı ^{*4}	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksenini 200 mm: 48, Z eksenini 400 mm: 50			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

Kontrolör

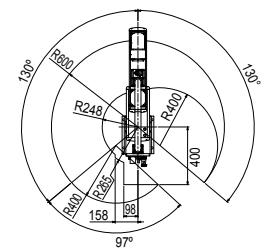
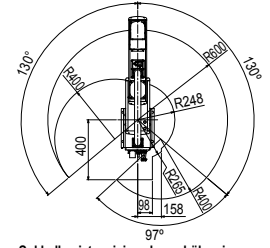
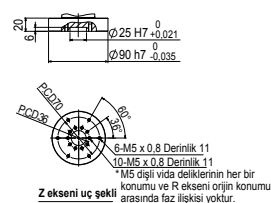
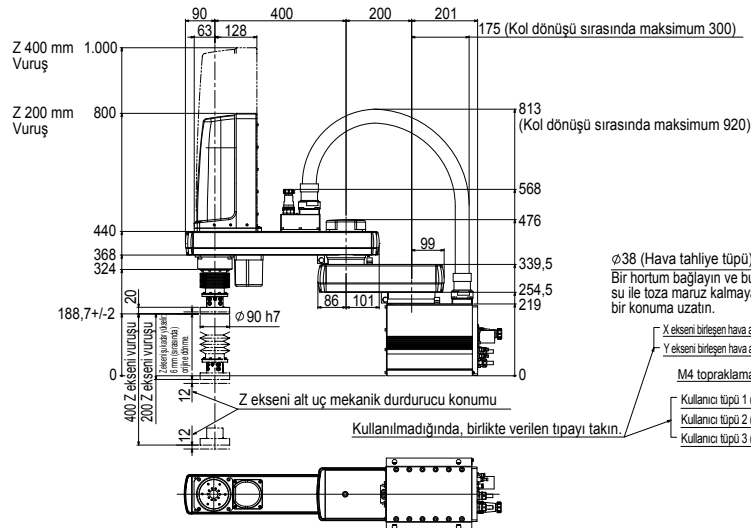
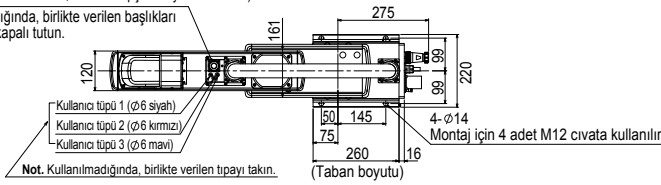
Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGHP600200YRCR3
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGHP600400YRCR3

Boyutlar

Kullanıcı kablosu için konektör (1 - 20 arası kullanılabilir, kablo kelepçesi boyutu: Ø16 - 18)
Kullanılmadığında, birlikte verilen başlıkları kullanarak kapalı tutun.



- Robotun, yukarıda gösterilen çalışma bölgesi içinde taban flanşı, robot kablosu, yiv yuvası ve körüklerin birbirlerini etkileyebilecekleri bir konumda kullanılmayacağı unutulmalıdır.
- X eksenini mekanik durdurucu konumu: 132°
- Y eksenini mekanik durdurucu konumu: 152°

R6YXGP700 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	700			
Maksimum yük (kg)	18			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	300	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	8,4		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,52			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1,0			
Koruma sınıfı ⁴	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksen 200 mm: 50, Z eksen 400 mm: 52			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Kırık bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

Kontrolör

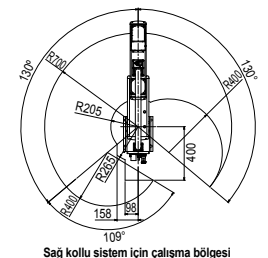
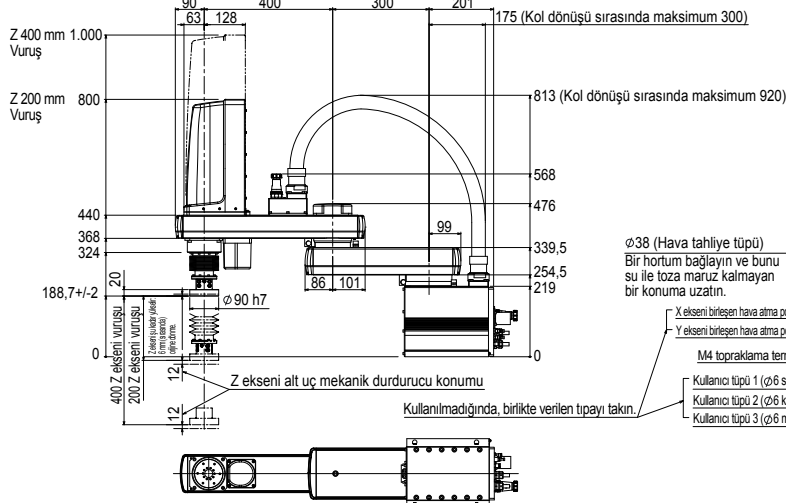
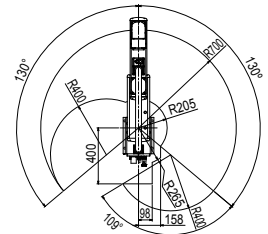
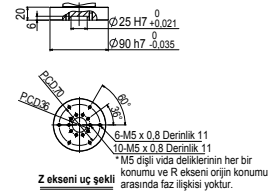
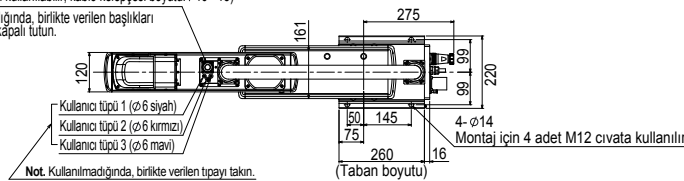
Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 700 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP700200YRCR3
SCARA Menzil: 700 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP700400YRCR3

Boyutlar

Kullanıcı kablosu için konektör
(1 - 20 arası kullanılabilir, kablo kelepçesi boyutu: Ø16 - 18)
Kullanılmadığında, birlikte verilen başlıkları kullanarak kapalı tutun.



- Robotun, yukarıda gösterilen çalışma bölgesi içinde taban flansı, robot kablosu, yiv yuvası ve körüklerin birbirini etkileyebilecekleri bir konumda kullanılmayacağı unutulmalıdır.
- X eksen mekanik durdurucu konumu: 132°
- Y eksen mekanik durdurucu konumu: 152°

R6YXGP800 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	800			
Maksimum yük (kg)	18			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motor hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	Harmonik sürücü
	Hız azaltıcıdan çıkış	Doğrudan eşleşme		
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	9,2		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,58			920
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1,0			
Koruma sınıfı ⁴	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksen 200 mm: 52, Z eksen 400 mm: 54			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

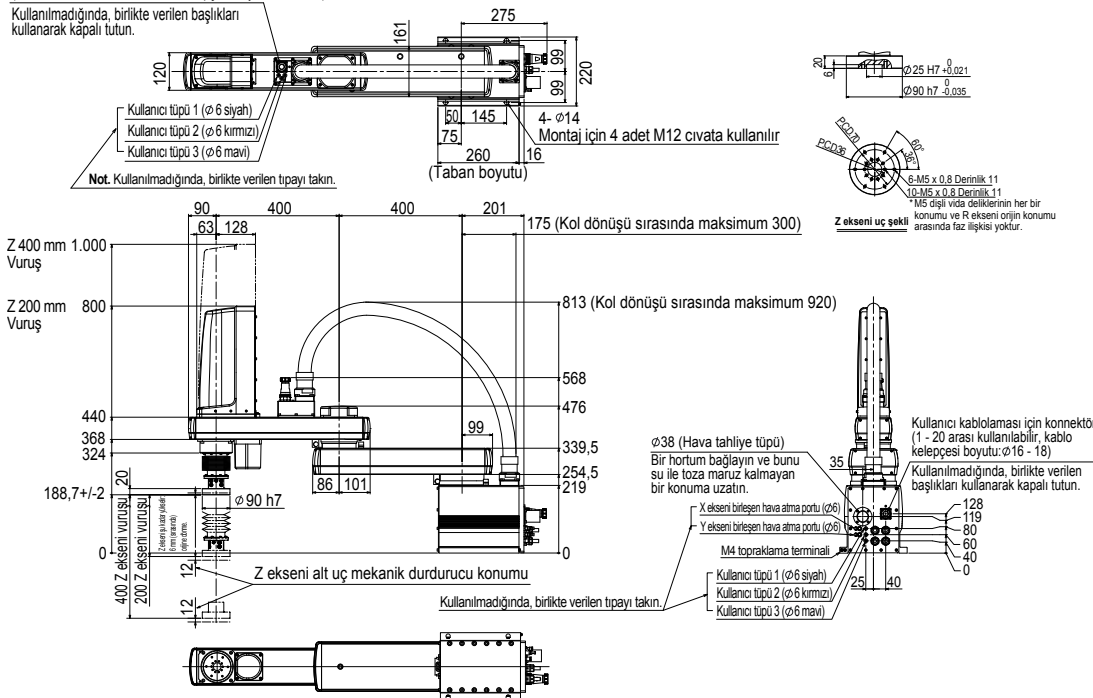
Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP800200YRRCR3
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP800400YRRCR3

Boyutlar

Kullanıcı kablosu için konektör (1 - 20 arası kullanılabilir, kablo kelepçesi boyutu: Ø16 - 18)

Kullanılmadığında, birlikte verilen başlıkları kullanarak kapalı tutun.



R6YXGP900 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	900			
Maksimum yük (kg)	18			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	500	400	200
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme	
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme	
AC servo motor çıkışı (W)	750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	9,9		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)	0,59			
R eksen izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	1,0			
Koruma sınıfı ⁴	IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)	Z eksen 200 mm: 54, Z eksen 400 mm: 56			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Kırık bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

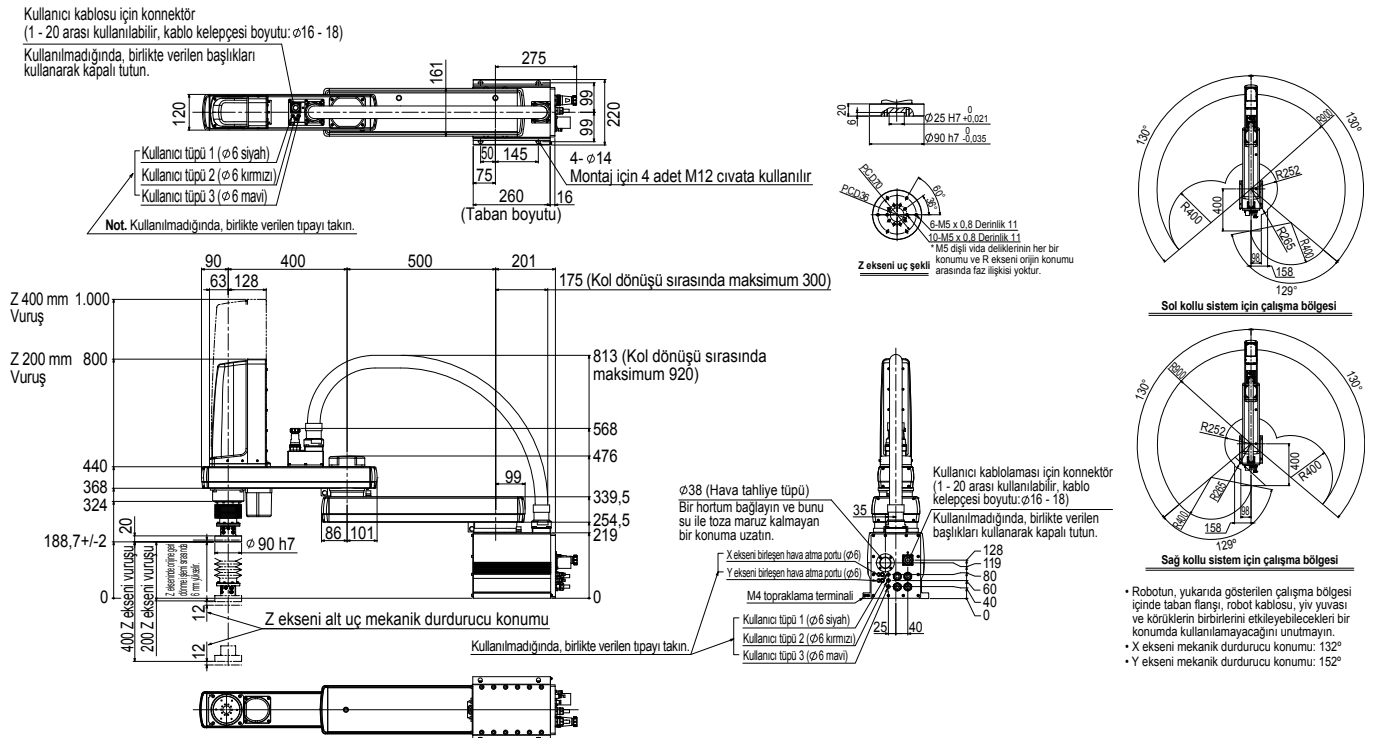
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP900200YRCR3
SCARA Menzil: 900 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP900400YRCR3

Boyutlar



R6YXGP1000 XG SERİSİ - TOZA VE NEME KARŞI KORUMALI TİP

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		1.000			
Maksimum yük (kg)		18			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	600	400	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Harmonik sürücü	Harmonik sürücü	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Doğrudan eşleşme			
	Motor hız azaltıcıya çıkış	Doğrudan eşleşme			
AC servo motor çıkışı (W)		750	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		10,6		2,3	1,7
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ² (saniye)		0,59			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)		1,0			
Koruma sınıfı ⁴		IP65 (IEC 60529) ile eşdeğer			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		Z eksenini 200 mm: 56, Z eksenini 400 mm: 58			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Körük bölgesinin doğrudan su püskürtmeye maruz kaldığı durumlarda robotları kullanmayın. Su dışındaki diğer sıvıların sıçramasına dayanıklı yapılarla ilgili daha fazla bilgi için Omron satış temsilcinize danışın.

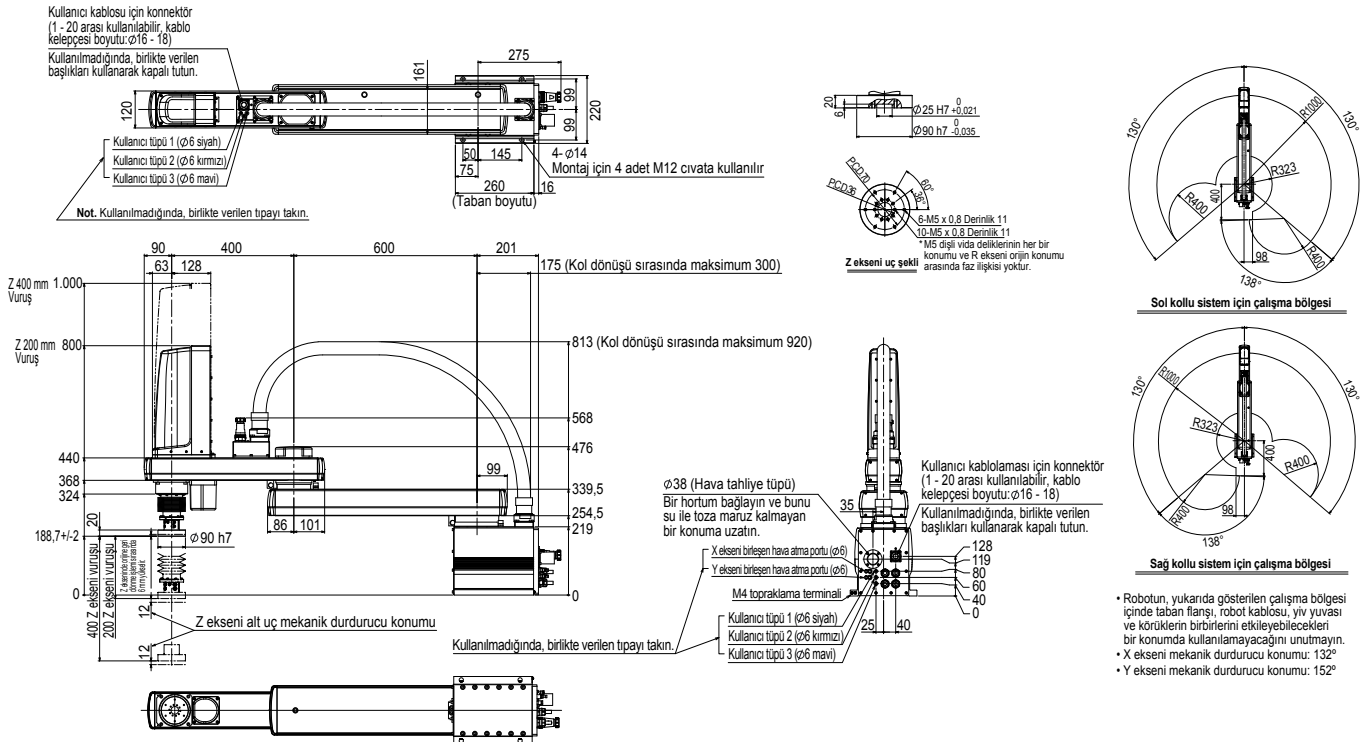
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP1000200YRCR3
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 18 kg, Koruma sınıfı: IP65	R6YXGP1000400YRCR3

Boyutlar



R6YXX1200 x SERİSİ

Özellikler

		X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)		1.200			
Maksimum yük (kg)		50			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)		+/-0,05		+/-0,02	+/-0,005
Eksen özellikler	Kol uzunluğu (mm)	600	600	400	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-125	+/-150	----	+/-360
Yavaşlama mekanizması	Hız azaltıcı	Uydu dişli	Uydu dişli	Vidalı mil	Harmonik sürücü
	İletim yöntemi	Motordan hız azaltıcıya	Doğrudan eşleşme		Zamanlama şeridi iletimi
		Hız azaltıcıdan çıkışa	Doğrudan eşleşme		Zamanlama şeridi iletimi
AC servo motor çıkışı (W)		900	800	600	400
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)		7,4		0,75	600
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)		0,91			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)		2,45			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)		0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)		Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı		1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)		Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç)		124			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

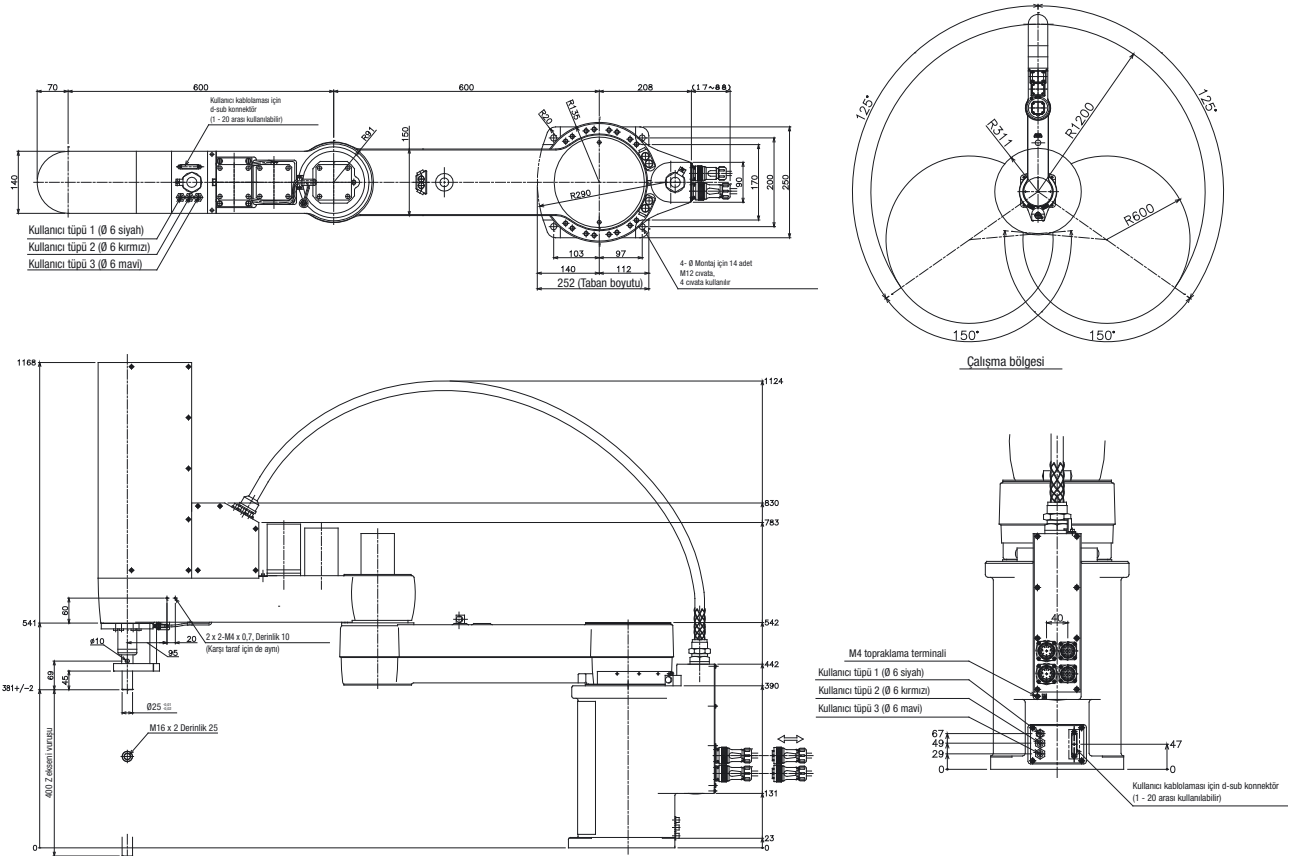
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 1.200 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 50 kg.	R6YXX1200400YRCR2

Boyutlar



R6YXC180 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	180			
Maksimum yük (kg)	1			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	109	100	----
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-140	----
AC servo motor çıkışı (W)	50	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	3,3		0,7	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,42			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,01			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,1 x 8			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø3 x 2			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç) ^{*4}	6,5			
Robot kablo ağırlığı	1,5 kg (3,5m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Temizlik derecesi	SINIF 10 (0,1 mikron tabanlı)			
Giren hava (N l/min)	30			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Toplam robot ağırlığı, robot gövdesi ile kablo ağırlıklarının toplamıdır.

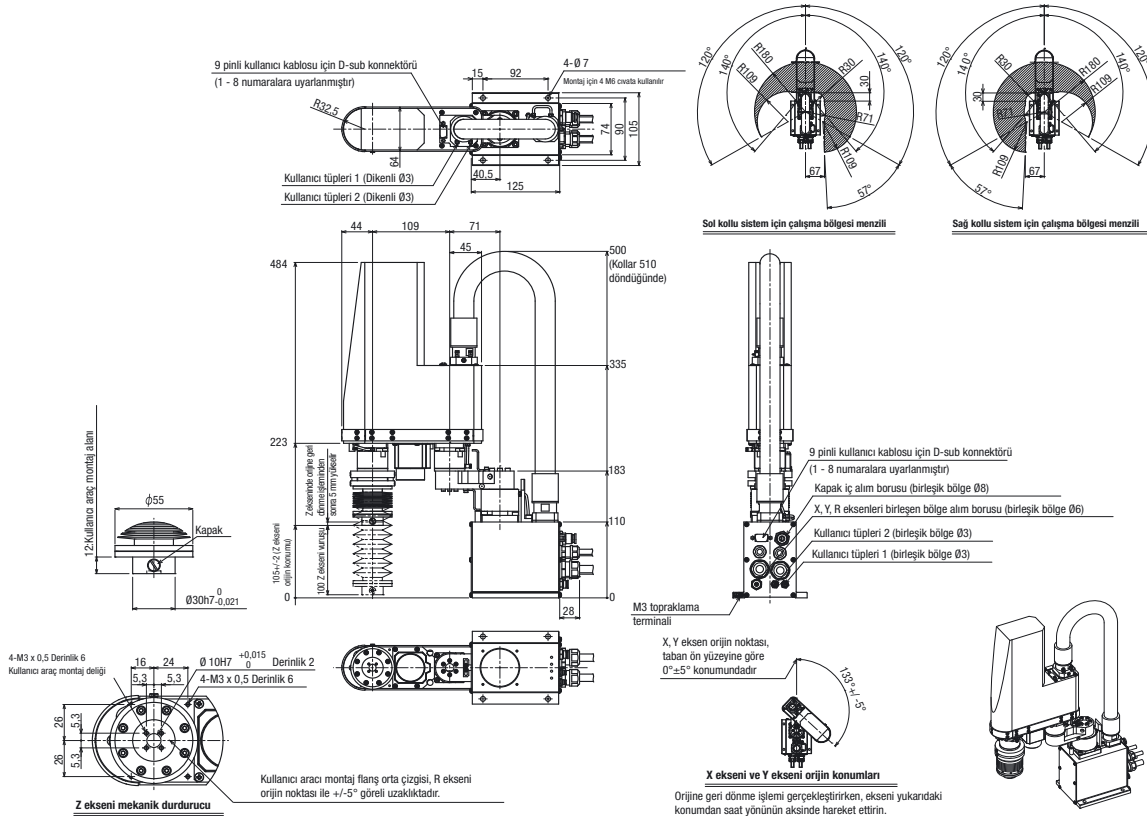
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 180 mm, Dikey Vuruş: 100 mm, Maksimum yük: 1 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC180100YRCR0

Boyutlar



R6YXC220 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	220			
Maksimum yük (kg)	1			
Tekrar edebilirlik ¹ (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	111	109	100
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-140	---/+/-360
AC servo motor çıkışı (W)	50	30	30	30
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	3,4		0,7	1.700
Standart devir süresi: 0,1 kg yük ile ² (saniye)	0,45			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ³ (kgm ²)	0,01			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,1 x 8			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø3 x 2			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg) (Robot kablo hariç) ⁴	6,5			
Robot kablo ağırlığı	1,5 kg (3,5m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Temizlik derecesi	SINIF 10 (0,1 mikron tabanlı)			
Giren hava (N l/min)	30			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 100 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Toplam robot ağırlığı, robot gövdesi ile kablo ağırlıklarının toplamıdır.

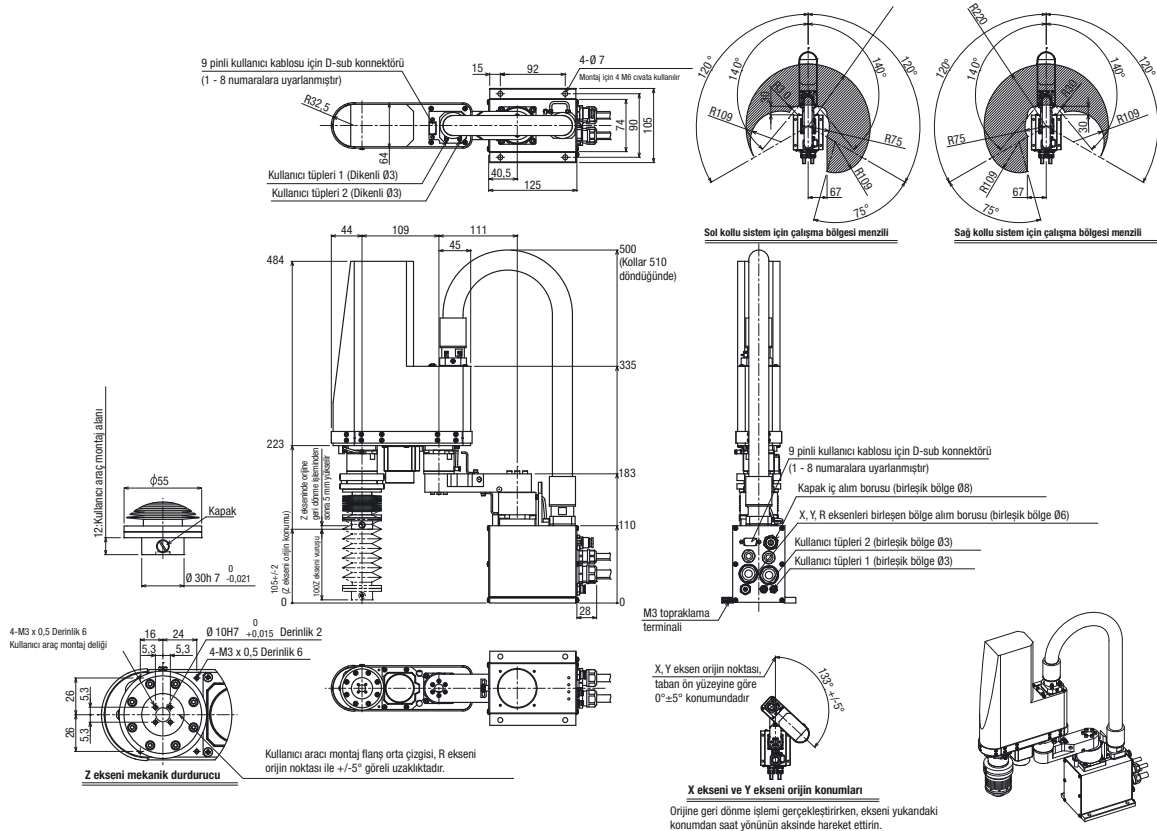
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	500	Programlama/I/O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 220 mm, Dikey Vuruş: 100 mm, Maksimum yük: 1 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC220100YRCR0

Boyutlar



R6YXC500 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	500			
Maksimum yük (kg)	10			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	250	200	300
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-142	----
AC servo motor çıkışı (W)	400	200	200	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	4,9		1,7	876
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,53			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,12			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg)	31			
Temizlik derecesi	SINIF 10 ⁻⁴			
Giren hava (N l/min)	60 ^{*5}			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Per 1 cf (0,1 mikron tabanlı), vakumlu üfleme kullanıldığında.
 *5 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

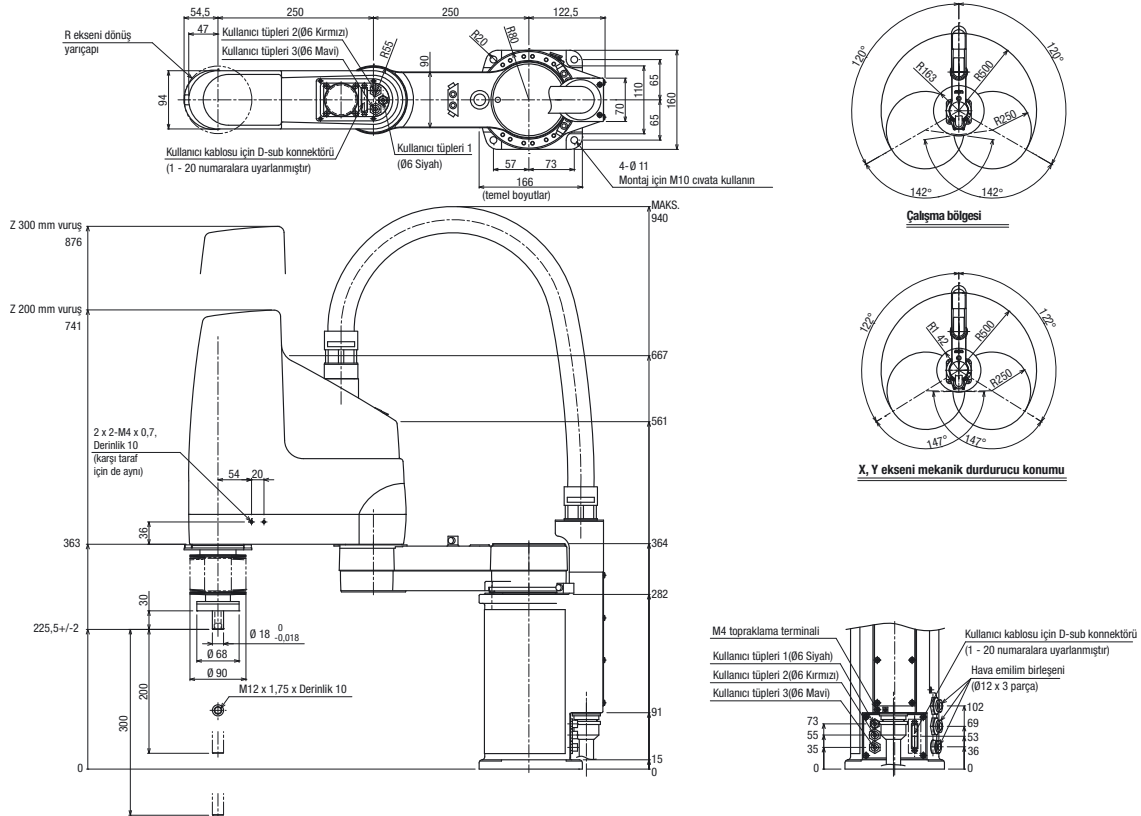
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.500	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC500200YRCR2
SCARA Menzil: 500 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC500300YRCR2

Boyutlar



R6YXC600 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	600			
Maksimum yük (kg)	10			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	350	250	200
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-145	----
AC servo motor çıkışı (W)	400	200	200	100
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	5,6		1,7	876
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,56			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,12			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg)	33			
Temizlik derecesi	SINIF 10 ⁻⁴			
Giren hava (N l/min)	60 ⁵			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Per 1 cf (0,1 mikron tabanlı), vakumlu üfleyci kullanıldığında.

*5 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

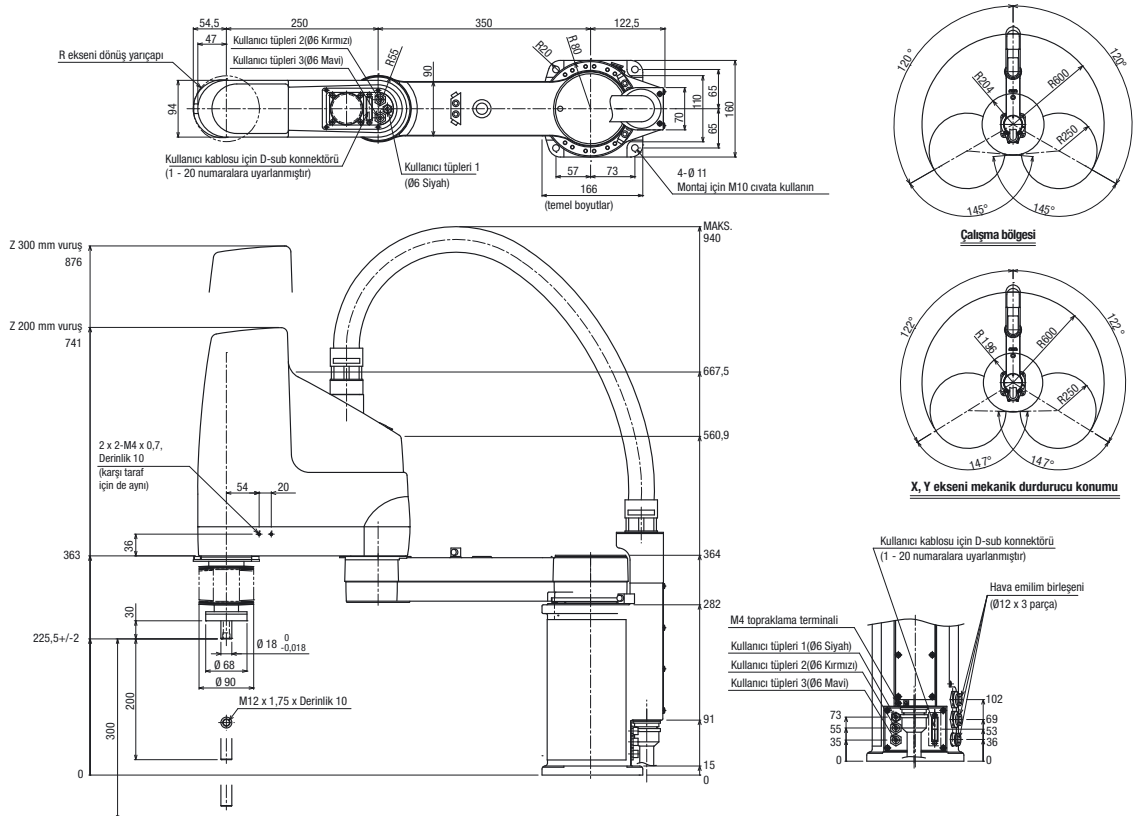
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	1.500	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 10 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC600200YRCR2
SCARA Menzil: 600 mm, Dikey Vuruş: 300 mm, Maksimum yük: 10 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC600300YRCR2

Boyutlar



R6YXC700 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	700			
Maksimum yük (kg)	20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	350	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-145	----
AC servo motor çıkışı (W)	800	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	6,7		1,7	600
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Kullanıcı kablolaması (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg)	57			
Temizlik derecesi	SINIF 10 ⁻⁴			
Giren hava (N l/min)	60 ^{*5}			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Per 1 cf (0,1 mikron tabanlı), vakumlu üfleme kullanıldığında.
 *5 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

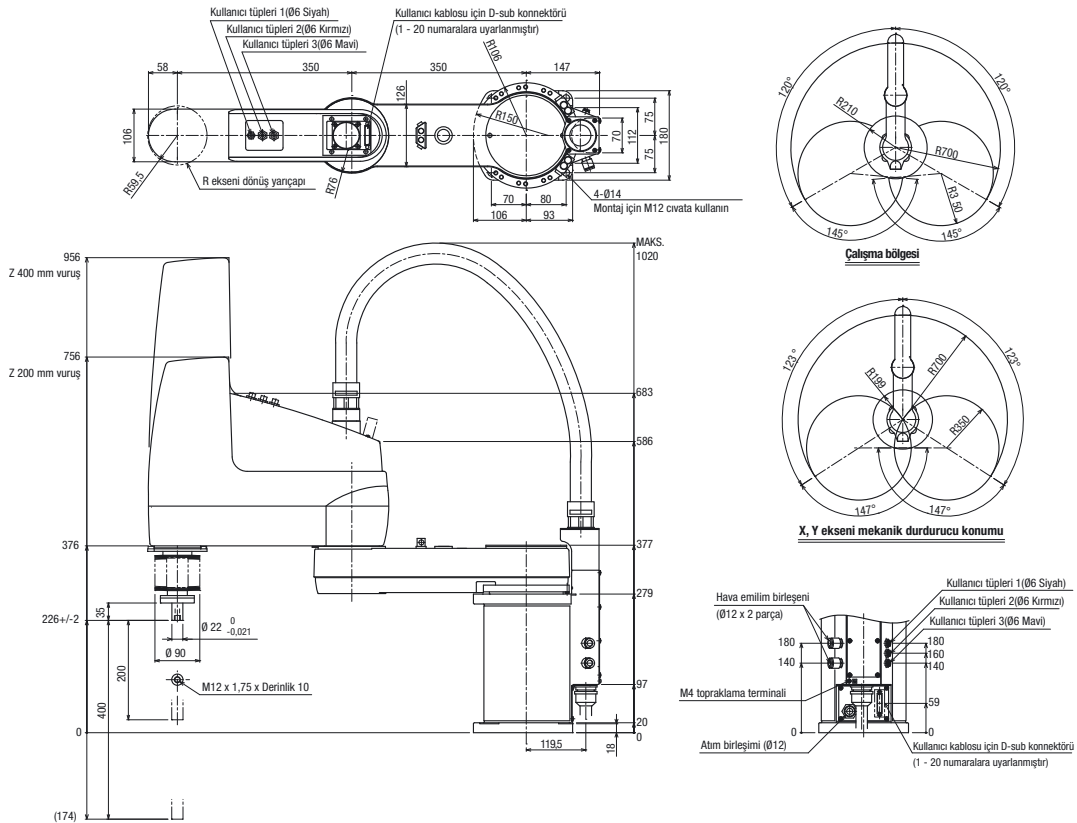
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.000	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzili: 700 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC700200YRCR2
SCARA Menzili: 700 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC700400YRCR2

Boyutlar



R6YXC800 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	800			
Maksimum yük (kg)	20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	450	350	200
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-145	----
AC servo motor çıkışı (W)	800	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	7,3		1,7	600
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,57			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg)	58			
Temizlik derecesi	SINIF 10 ⁻⁴			
Giren hava (N l/min)	60 ⁵			

*1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X,Y eksenleri)

*2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.

*3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.

*4 Per 1 cf (0,1 mikron tabanlı), vakumlu üfleme kullanıldığında.

*5 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

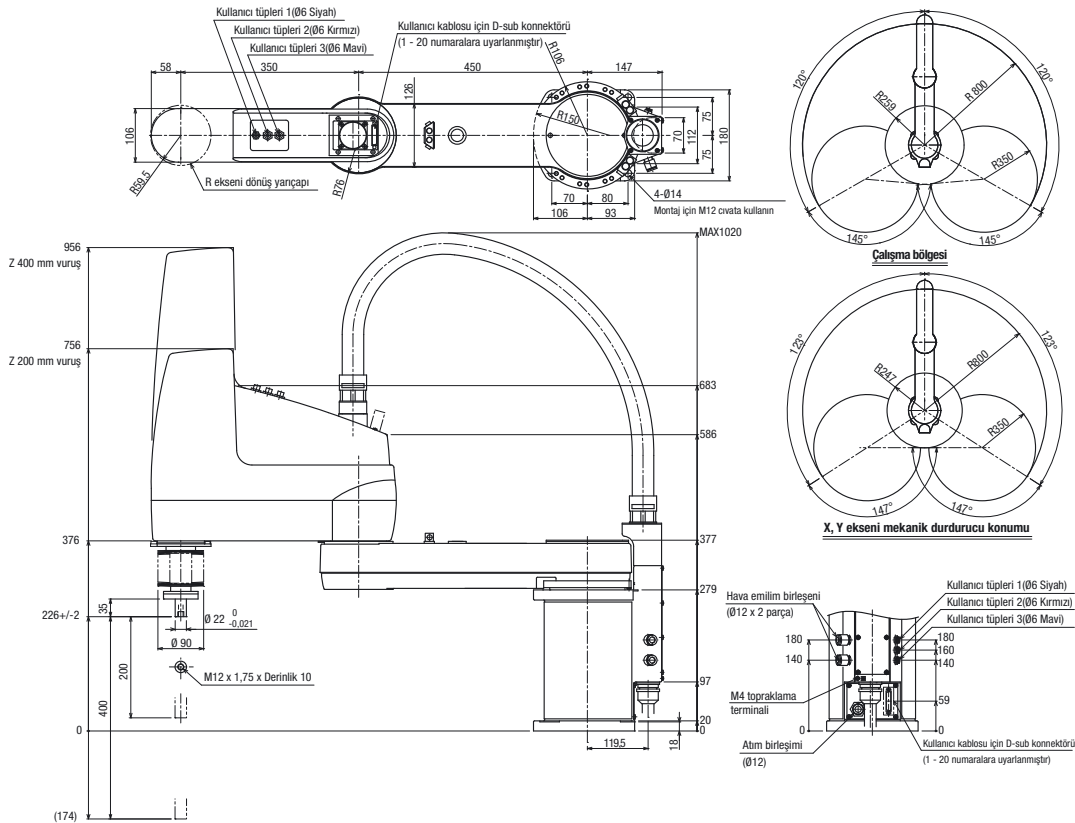
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.000	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC800200YRCR2
SCARA Menzil: 800 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC800400YRCR2

Boyutlar



R6YXC1000 TEMİZ TİP

Özellikler

	X eksen	Y eksen	Z eksen	R eksen
Menzil (mm)	1.000			
Maksimum yük (kg)	20			
Tekrar edebilirlik ^{*1} (XYZ:mm) (R:°)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Eksen özellikleri	Kol uzunluğu (mm)	550	200	400
	Rotasyon aralığı (°)	+/-120	+/-145	----
AC servo motor çıkışı (W)	800	400	400	200
Maksimum hız (XYZ:m/saniye) (R:°/saniye)	8		1,7	600
Standart devir süresi: 2 kg yük ile ^{*2} (saniye)	0,6			
R eksenini izin verilen atalet hareketi ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Kullanıcı kabloları (sq x pcs)	0,2 x 20			
Kullanıcı tüpü (Dış çap)	Ø6 x 3			
Hareket limit ayarı	1. Hafif limit 2. Mekanik durdurucu (X, Y, Z eksenleri)			
Robot kablo uzunluğu (m)	Standart: 3,5 Seçenek: 5, 10			
Ağırlık (kg)	59			
Temizlik derecesi	SINIF 10 ⁻⁴			
Giren hava (N l/min)	60 ^{*5}			

- *1 Bu, sabit ortam sıcaklığındaki değerdir. (X, Y eksenleri)
 *2 Karşılıklı olarak 25 mm dikey yönde ve 300 mm yatay yönde hareket ederken.
 *3 İvme katsayısının ayarlanması belirli sınırlara tabidir.
 *4 Per 1 cf (0,1 mikron tabanlı), vakumlu üfleme kullanıldığında.
 *5 Gerekli alma miktarı, koşullara ve ortama bağlı olarak değişiklik gösterir.

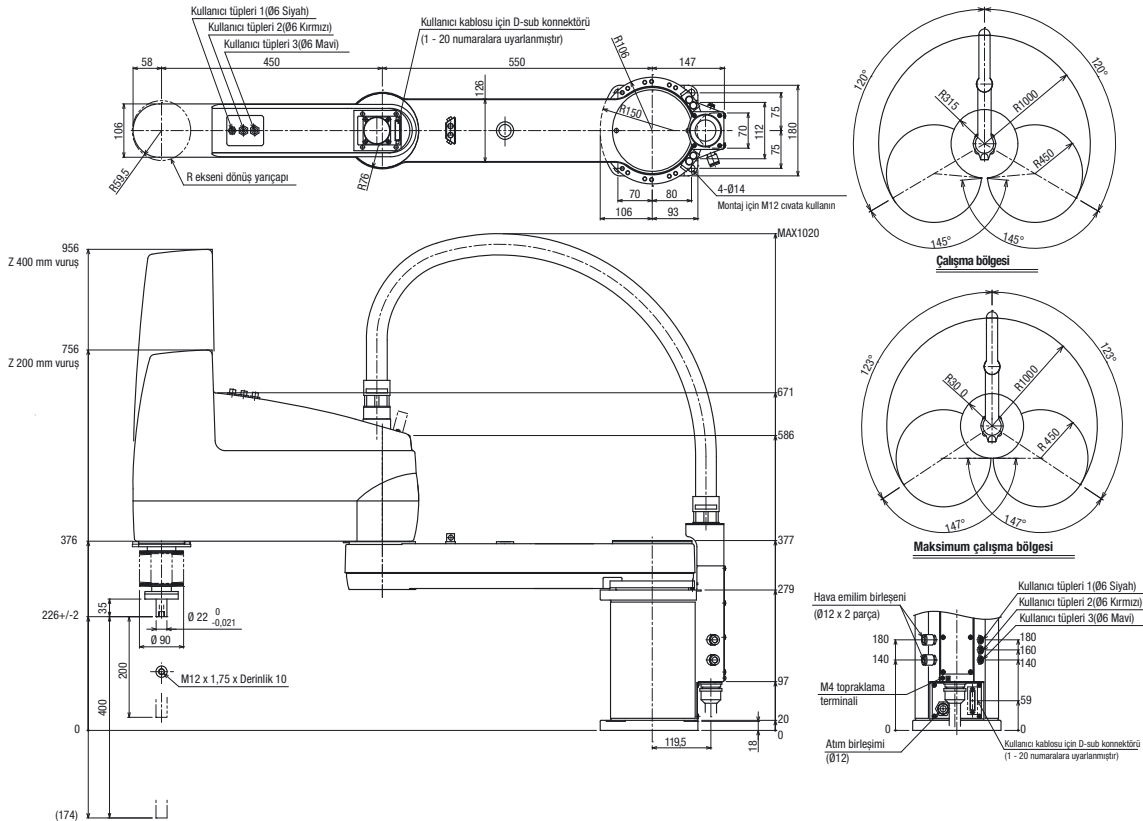
Kontrolör

Kontrolör	Güç tüketimi (VA)	Çalışma metodu
YRC	2.000	Programlama//O nokta izleme/Uzaktan kumanda/RS-232C haberleşme kullanarak çalıştırma

Sipariş bilgisi

Açıklama	Model
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 200 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC1000200YRCR2
SCARA Menzil: 1.000 mm, Dikey Vuruş: 400 mm, Maksimum yük: 20 kg, Koruma sınıfı: C10	R6YXC1000400YRCR2

Boyutlar



SCARA Robotları

Sipariş bilgisi

XG serisi - Standart tip

	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu			
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir	
						Araç flanşı	Açık mil					
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRCR0	N.A.	N.A.	N.A.	2,0	R6YACCX002T1	N.A.	
									3,5	R6YACCX003T1	N.A.	
									5,0	R6YACCX005T1	N.A.	
									10,0	R6YACCX010T1	N.A.	
		150	50	1	R6YXG15050YRCR0	N.A.	N.A.	N.A.	N.A.	2,0	R6YACCX002T1	N.A.
										3,5	R6YACCX003T1	N.A.
										5,0	R6YACCX005T1	N.A.
										10,0	R6YACCX010T1	N.A.
		180	50	1	R6YXG18050YRCR0	N.A.	N.A.	N.A.	N.A.	2,0	R6YACCX002T1	N.A.
										3,5	R6YACCX003T1	N.A.
										5,0	R6YACCX005T1	N.A.
										10,0	R6YACCX010T1	N.A.
	220	100	1	R6YXG220100YRCR0	N.A.	N.A.	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003T2	N.A.	
									5,0	R6YACCX005T2	N.A.	
									10,0	R6YACCX010T2	N.A.	
									XGL	250	150	5
	5,0	R6YACCX005XGX	●									
	10,0	R6YACCX010XGX	●									
	350	150	5	R6YXGL350150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5		R6YACCX003XGX	●	
								5,0		R6YACCX005XGX	●	
								10,0		R6YACCX010XGX	●	
	400	150	5	R6YXGL400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5		R6YACCX003XGX	●	
								5,0		R6YACCX005XGX	●	
								10,0		R6YACCX010XGX	●	
	500	150	5	R6YXGL500150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5		R6YACCX003XGX	●	
								5,0		R6YACCX005XGX	●	
								10,0		R6YACCX010XGX	●	
	600	150	5	R6YXGL600150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5	R6YACCX003XGX	●		
5,0								R6YACCX005XGX	●			
10,0								R6YACCX010XGX	●			
XG	500	200	10	R6YXG500200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		300	10	R6YXG500300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	600	200	10	R6YXG600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	300	10	R6YXG600300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●			
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	400	20	R6YXGH600400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●			
							5,0	R6YACCX005XGX	●			
							10,0	R6YACCX010XGX	●			
XG	700	200	20	R6YXG700200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		400	20	R6YXG700400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
	800	200	20	R6YXG800200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
		400	20	R6YXG800400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		



	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu		
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir
						Araç flanşı	Açık mil				
R6Y	XG	900	200	20	R6YXG900200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
		400	20	R6YXG900400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
								5,0	R6YACCX005XGX	●	
								10,0	R6YACCX010XGX	●	
	1.000	200	20	R6YXG1000200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
								5,0	R6YACCX005XGX	●	
								10,0	R6YACCX010XGX	●	
	400	20	R6YXG1000400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
							5,0	R6YACCX005XGX	●		
							10,0	R6YACCX010XGX	●		

XG serisi - Duvara monte edilen tip

	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu			
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir	
						Araç flanşı	Açık mil					
R6Y	XGSW	300	150	5	R6YXGSW300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
		400	150	5	R6YXGSW400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		500	200	10	R6YXGSW500200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
			300	10	R6YXGSW500300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		600	200	10	R6YXGSW600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
			300	10	R6YXGSW600300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		700	200	20	R6YXGSW700200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
			400	20	R6YXGSW700400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		800	200	20	R6YXGSW800200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
			400	20	R6YXGSW800400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		900	200	20	R6YXGSW900200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
			400	20	R6YXGSW900400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
1.000	200	20	R6YXGSW1000200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGS	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGS	N.A.		
	400	20	R6YXGSW1000400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGS	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGS	N.A.		

XG serisi - Duvara monte edilen ters tip

R6Y	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu			
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir	
						Araç flanşı	Açık mil					
	XGSU	300	150	5	R6YXGSU300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
		400	150	5	R6YXGSU400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	N.A.	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
		500	200	10	R6YXGSU500200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				300	10	R6YXGSU500300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		600	200	10	R6YXGSU600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				300	10	R6YXGSU600300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		700	200	20	R6YXGSU700200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				400	20	R6YXGSU700400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		800	200	20	R6YXGSU800200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				400	20	R6YXGSU800400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		900	200	20	R6YXGSU900200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				400	20	R6YXGSU900400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.
		1.000	200	20	R6YXGSU1000200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGS	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGS	N.A.	
				400	20	R6YXGSU1000400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGS	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGS	N.A.

XG serisi - Temiz tip

R6Y	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu			
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir	
						Araç flanşı	Açık mil					
	XGLC	250	150	4	R6YXGLC250150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		350	150	4	R6YXGLC350150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		400	150	4	R6YXGLC400150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		500	150	4	R6YXGLC500150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		600	150	4	R6YXGLC600150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	

XG serisi - Toza ve neme karşı korumalı tip

	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot			RGU	Robot kablosu			
					Robot parça kodu	Aksesuarlar			Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir	
						Araç flanş	Açık mil					
R6Y	XGLP	250	150	4	R6YXGLP250150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		350	150	4	R6YXGLP350150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.
		400	150	4	R6YXGLP400150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.
		500	150	4	R6YXGLP500150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.
										5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.
										10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.
	600	150	4	R6YXGLP600150YRCR0	R6YACXGLF	N.A.	N.A.	N.A.	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
	XGP	500	200	8	R6YXGP500200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
			300	8	R6YXGP500300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
		600	200	8	R6YXGP600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.	
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.	
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.	
300			8	R6YXGP600300YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
XGHP	600	200	18	R6YXGHP600200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
	400	18	R6YXGHP600400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.			
XGP	700	200	18	R6YXGP700200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
		400	18	R6YXGP700400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
	800	200	18	R6YXGP800200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
		400	18	R6YXGP800400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.		
								5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.		
								10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.		
900	200	18	R6YXGP900200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.			
	400	18	R6YXGP900400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.			
							10,0	R6YACCX010XGCXGP	N.A.			
1.000	200	18	R6YXGP1000200YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.			
	400	18	R6YXGP1000400YRCR3	N.A.	N.A.	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	N.A.			
							5,0	R6YACCX005XGCXGP	N.A.			

X serisi - Aşırı yük

	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot parça kodu	RGU	Robot kablosu		
							Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir
R6Y	XX	1.200	400	50	R6YXX1200400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

XC serisi - Temiz tip

R6Y	Seri	Menzil (mm)	Z eksen vuruşu (mm)	Yük (kg)	Robot parça kodu	RGU	Robot kablosu		
							Uzunluk (m)	Parça kodu	Ayrılabilir
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRCR0	N.A.	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
		220	100	1	R6YXC220100YRCR0	N.A.	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
		500	200	10	R6YXC500200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
			300	10	R6YXC500300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
		600	200	10	R6YXC600200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
			300	10	R6YXC600300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
		700	200	20	R6YXC700200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
			400	20	R6YXC700400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.
							5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.
							10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.
800	200	20	R6YXC800200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.		
					5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.		
					10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.		
	400	20	R6YXC800400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.		
					5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.		
					10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.		
1.000	200	20	R6YXC1000200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.		
					5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.		
					10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.		
	400	20	R6YXC1000400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	N.A.		
					5,0	R6YACCX005XSXC	N.A.		
					10,0	R6YACCX010XSXC	N.A.		

BURADA GÖSTERİLEN TÜM BOYUTLAR MİLİMETRE CİNSİNDENDİR.
Milimetreyi inç'e çevirmek için 0,03937 ile çarpın. Gramı ons'a çevirmek için 0,03527 ile çarpın.