

R6YXGL250 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		250			
Charge maximale (kg)		5 (4) ^{*1}			
Répétabilité ^{*2} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	100	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		4,5		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ⁻³ (s)		0,49			
Moment d'inertie autorisé axe R ⁻⁴ (kgm ²)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
	Arbre ouvert	R6YACXGLS			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		14,5			

*1 La charge maximum est de 4 kg quand les options d'arbre creux et la bride d'outil sont installés.

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

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

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

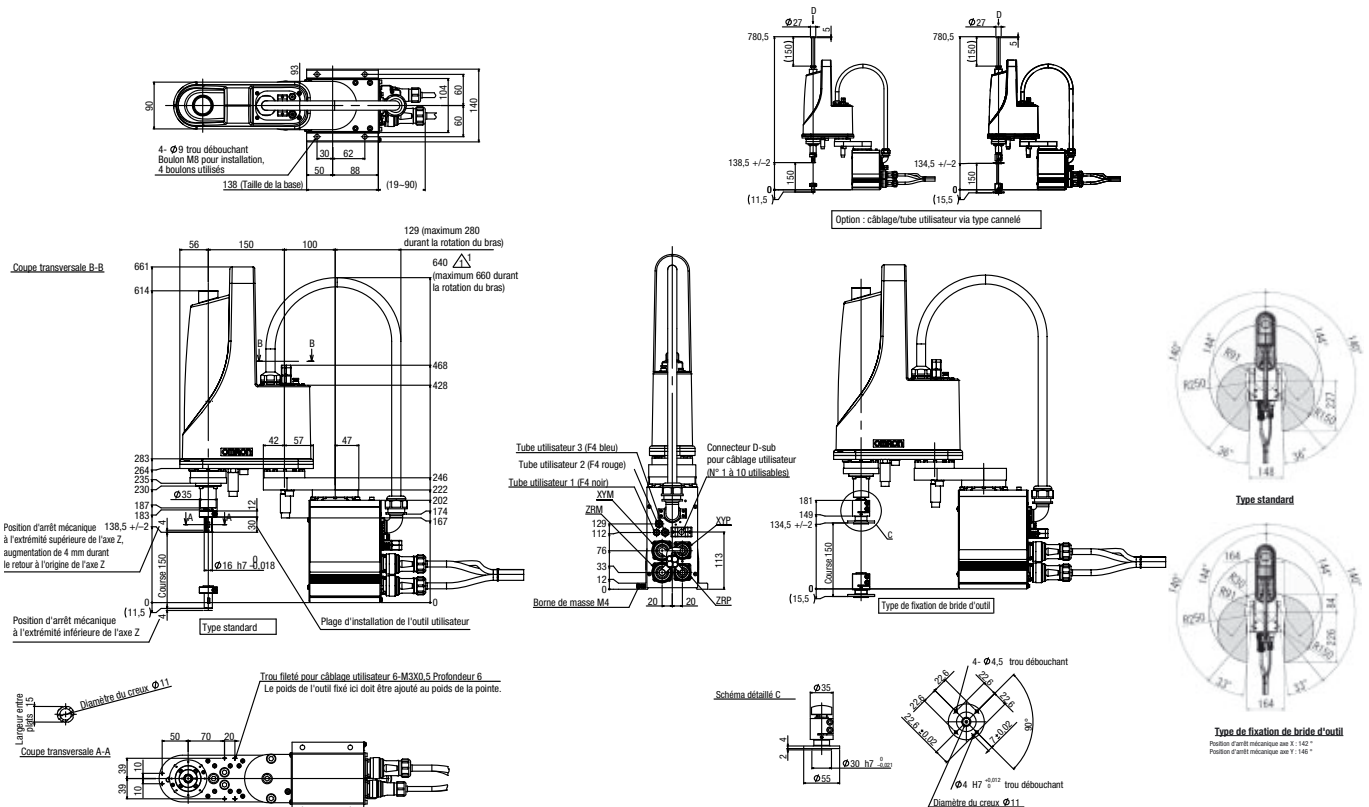
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGL250150YRCR0

Dimensions



R6YXGL350 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		350			
Charge maximale (kg)		5 (4) ^{*1}			
Répétabilité^{*2} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		5,6		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg^{*3} (s)		0,49			
Moment d'inertie autorisé axe R^{*4} (kgm²)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
	Arbre ouvert	R6YACXGLS			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		15			

*1 La charge maximum est de 4 kg quand les options d'arbre creux et la bride d'outil sont installés.

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

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

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

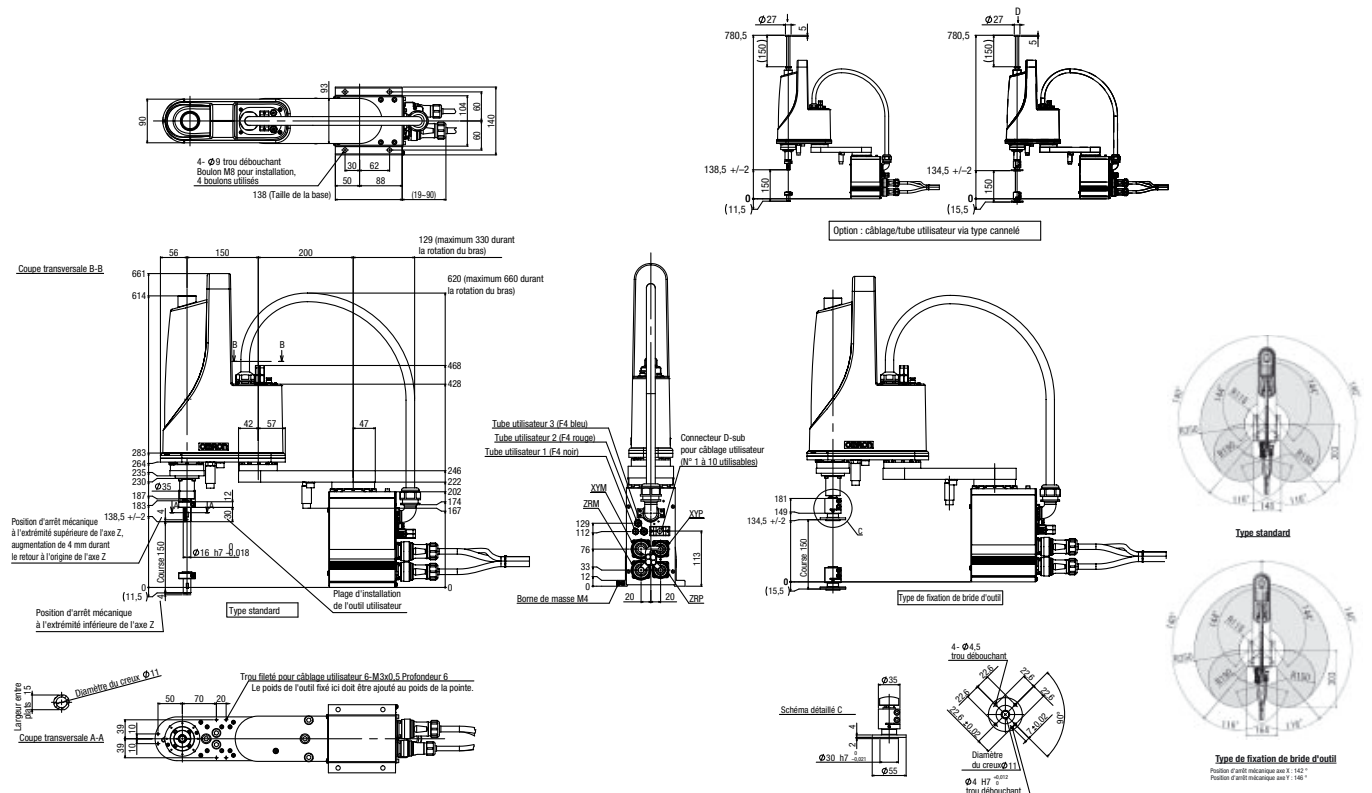
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGL350150YRCR0

Dimensions



R6YXGL400 SÉRIE XG

Caractéristiques

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

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

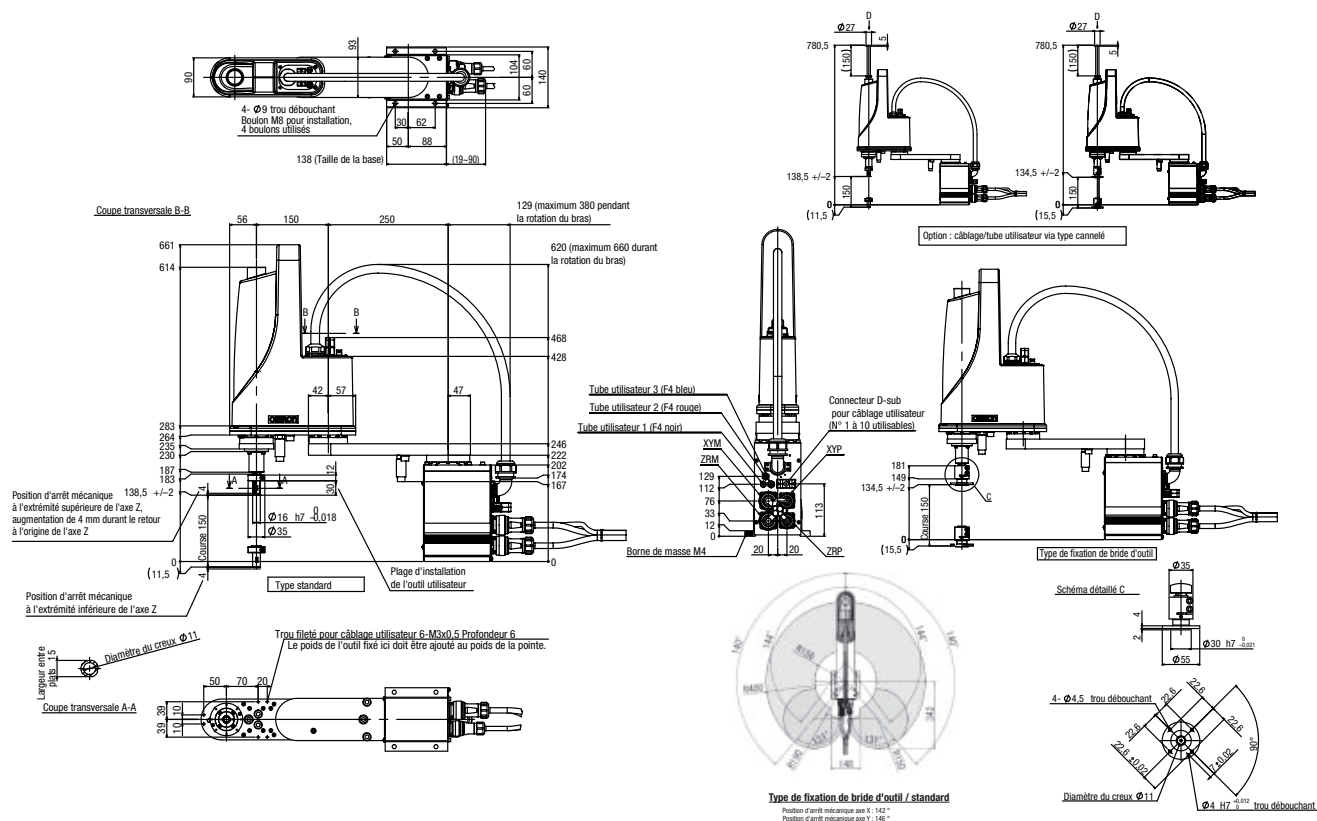
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGL500 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		500			
Charge maximale (kg)		5 (4) ^{*1}			
Répétabilité^{*2} (XYZ : mm) (R : °)		±0,01		±0,01	±0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	250	150	----
	Plage de rotation (°)	±140	±144	----	±360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		5,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg^{*3} (s)		0,59			
Moment d'inertie autorisé axe R^{*4} (kgm²)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil	R6YACXGLF			
	Arbre ouvert	R6YACXGLS			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		17			

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

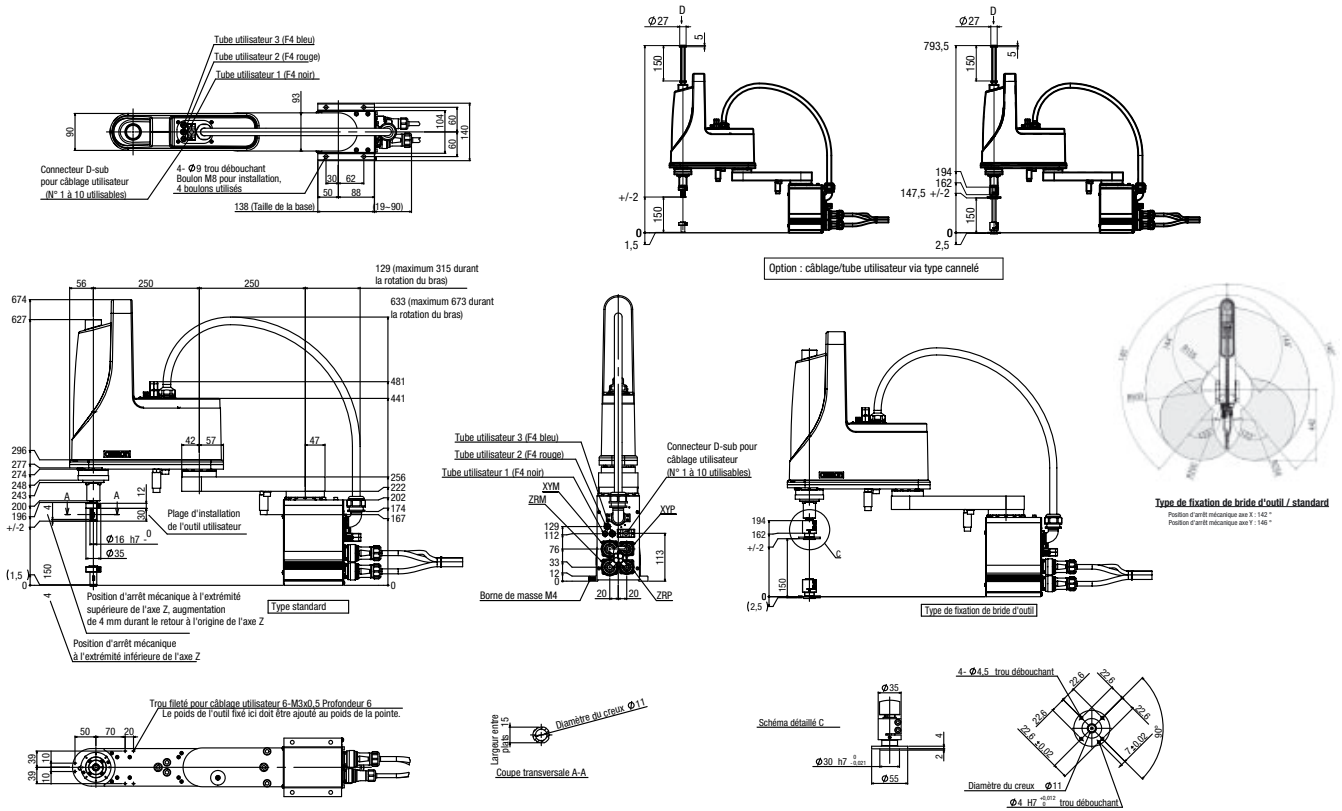
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 5 kg.	R6YXGL500150YRCR0

Dimensions



R6YXG500 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		500				
Charge maximale (kg)		10				
Répétabilité^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	300	200	300	----
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----		+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		Couplage direct	
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		7,6		2,3	1,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg^{*2} (s)		0,45				
Moment d'inertie autorisé axe R^{*3} (kgm²)		0,30				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		30				

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

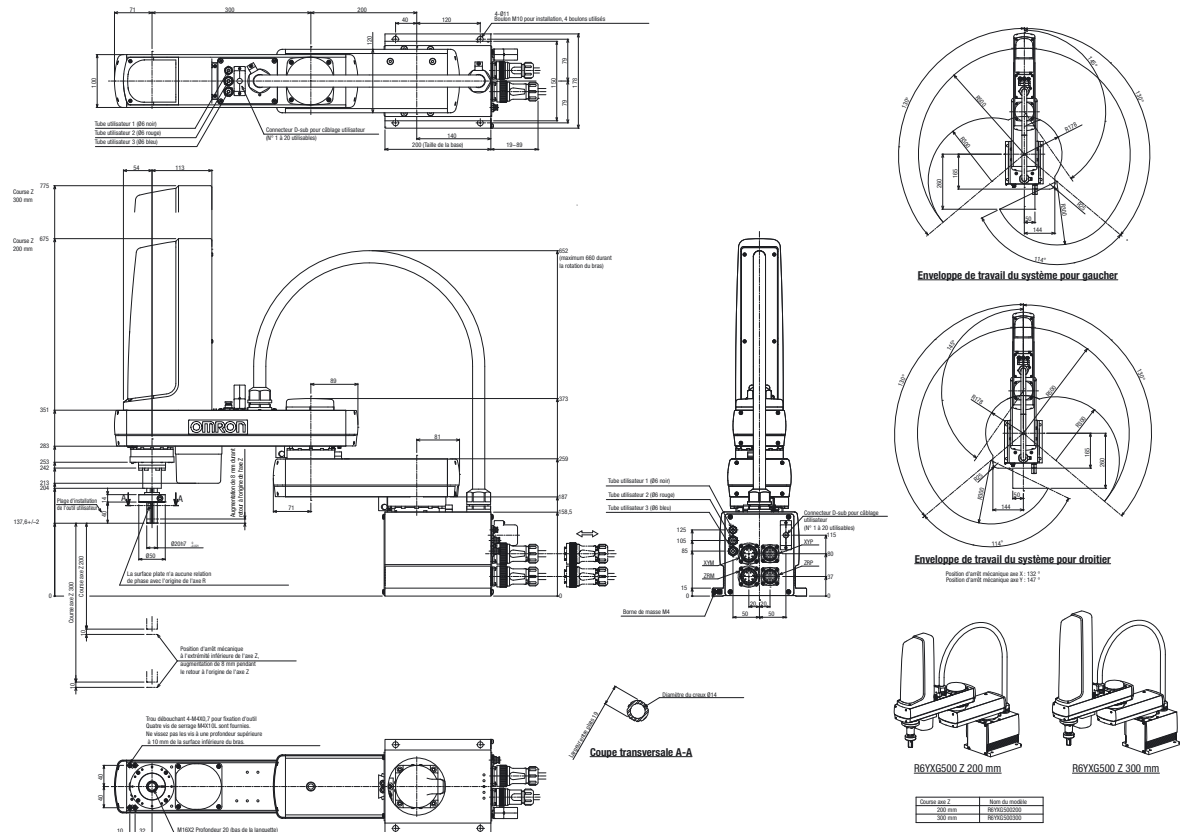
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXG600 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		600			
Charge maximale (kg)		10			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	300	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	---	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,46			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		0,30			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		31			

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

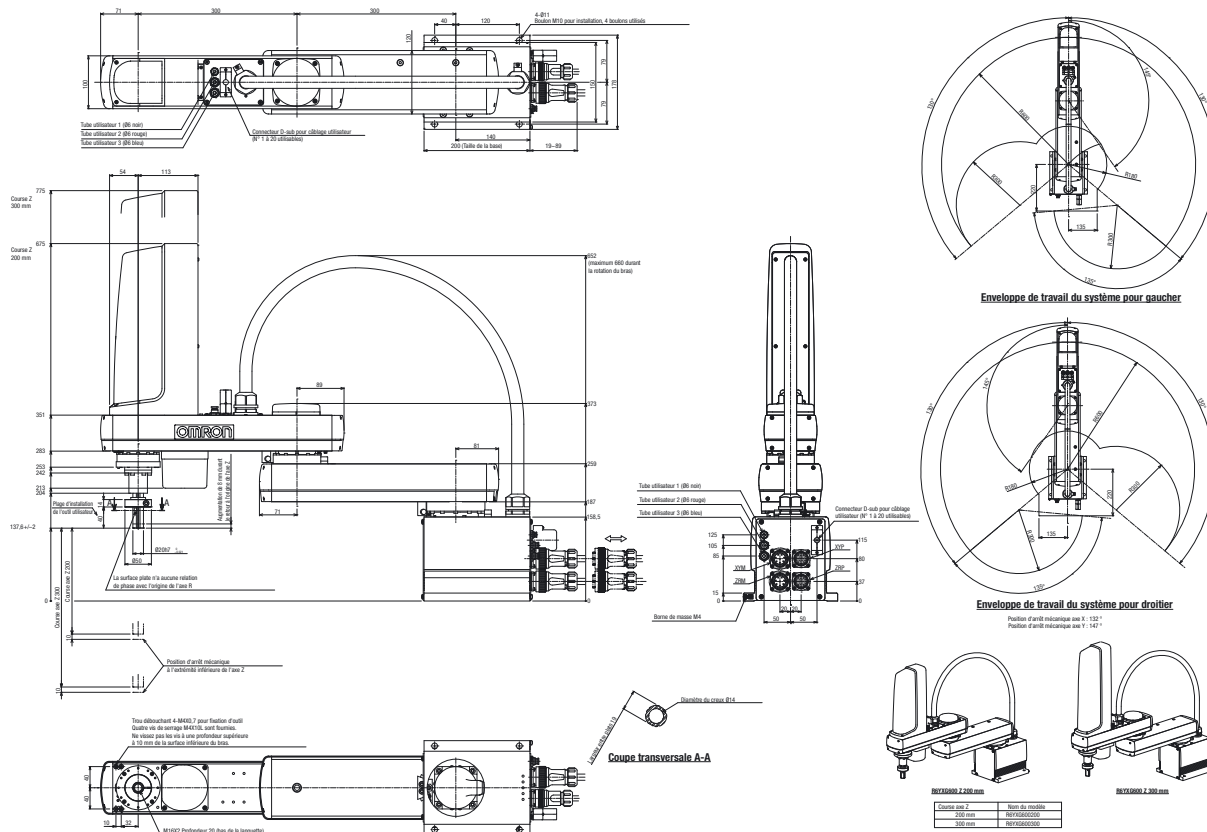
Contrôle

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXG600200YRCR3
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXG600300YRCR3

Dimensions



R6YXGH600 SÉRIE XG

Caractéristiques

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

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

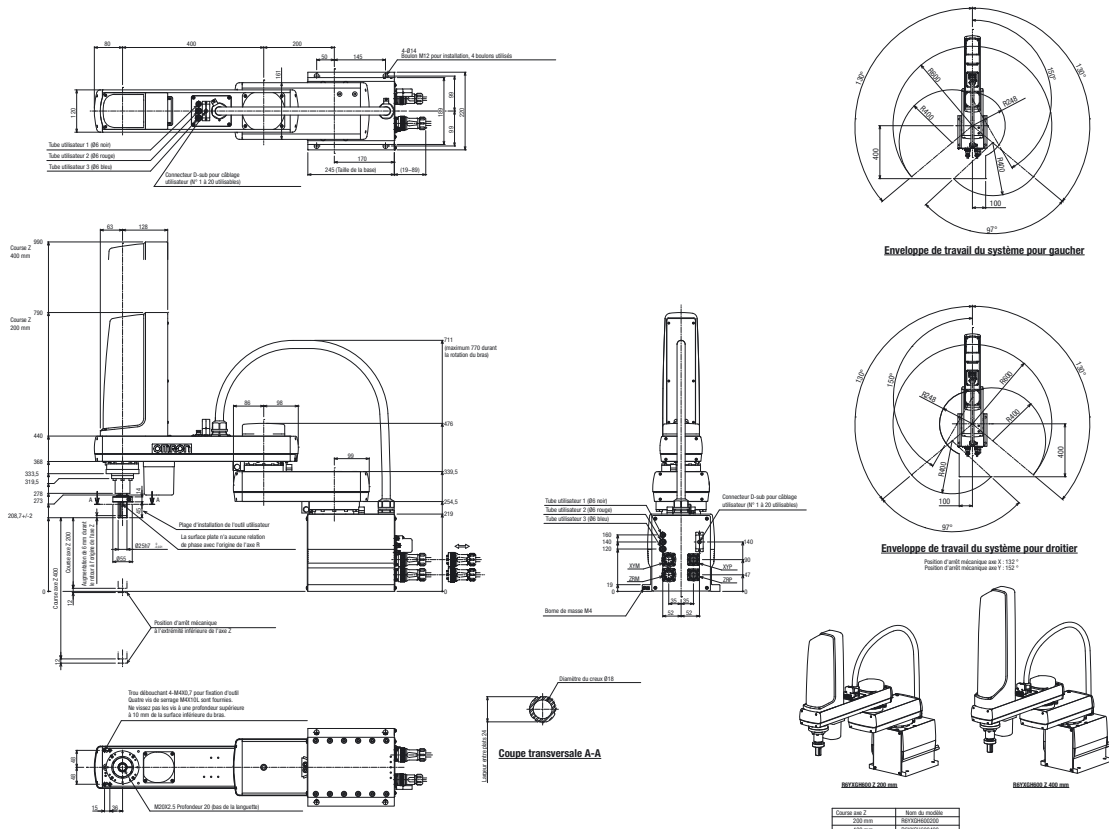
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXG700 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		700			
Charge maximale (kg)		20			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
	Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ^{*2} (s)		0,42			
Moment d'inertie autorisé axe R ^{*3} (kgm ²)		1			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 50, Axe Z 400 mm : 52			

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

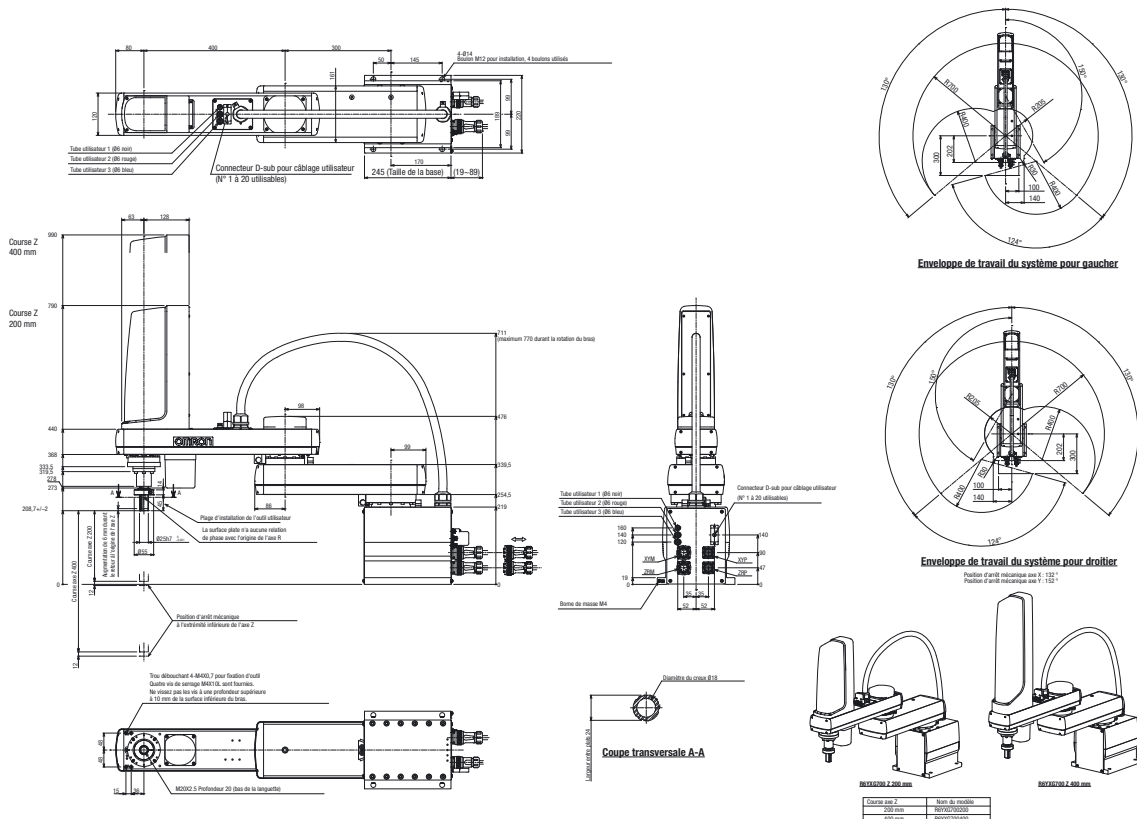
Contrôle

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG700200YRCR3
Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG700400YRCR3

Dimensions



R6YXG800 SÉRIE XG

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		800			
Charge maximale (kg)		20			
Répétabilité^{*1} (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur de bras (mm)	400	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,2		2,3	1,7
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg^{*2} (s)		0,48			
Moment d'inertie autorisé axe R^{*3} (kgm²)		1			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		Axe Z 200 mm : 52, Axe Z 400 mm : 54			

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

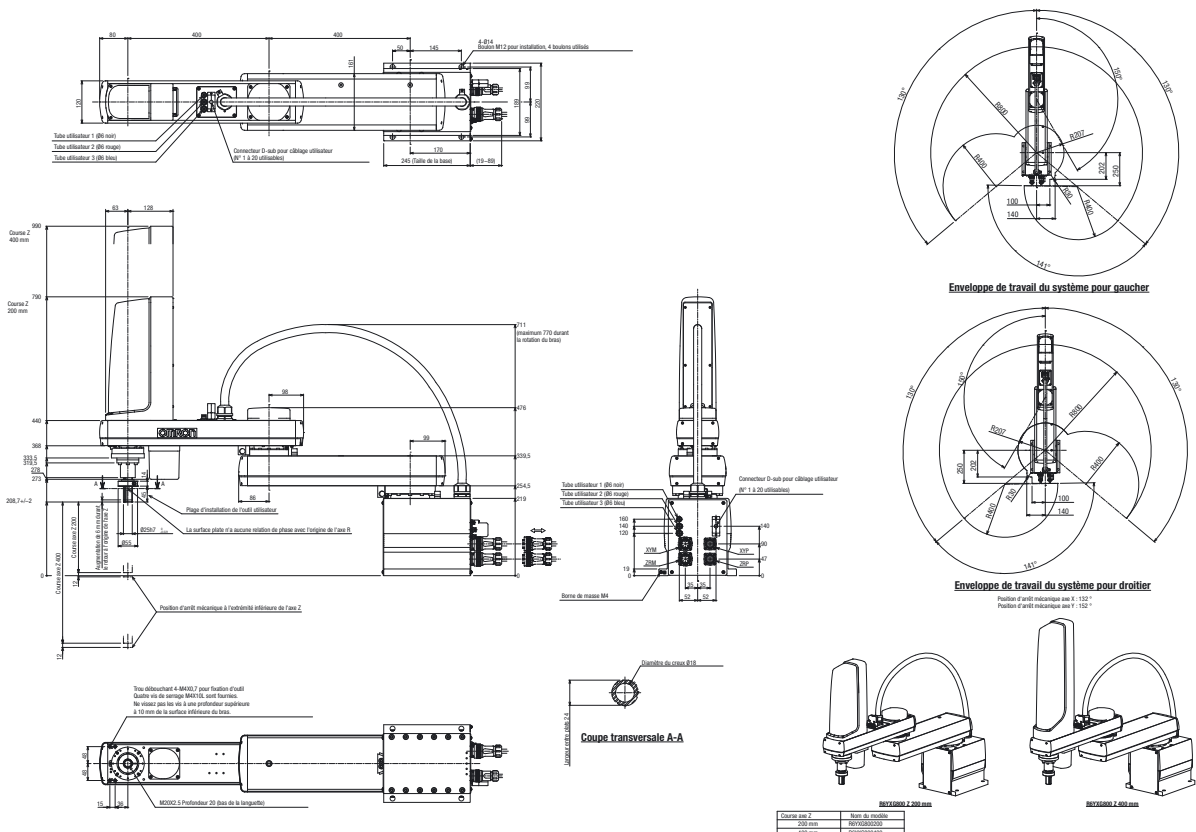
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG800200YRCR3
Portée SCARA : 800 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG800400YRCR3

Dimensions



R6YXG900 SÉRIE XG

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
Portée (mm)	900				
Charge maximale (kg)	20				
Répétabilité¹ (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004	
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	500	400	200	400
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-150	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)	750	400	400	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	9,9		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg² (s)	0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R³ (kgm²)	1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	Axe Z 200 mm : 54, Axe Z 400 mm : 56				

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

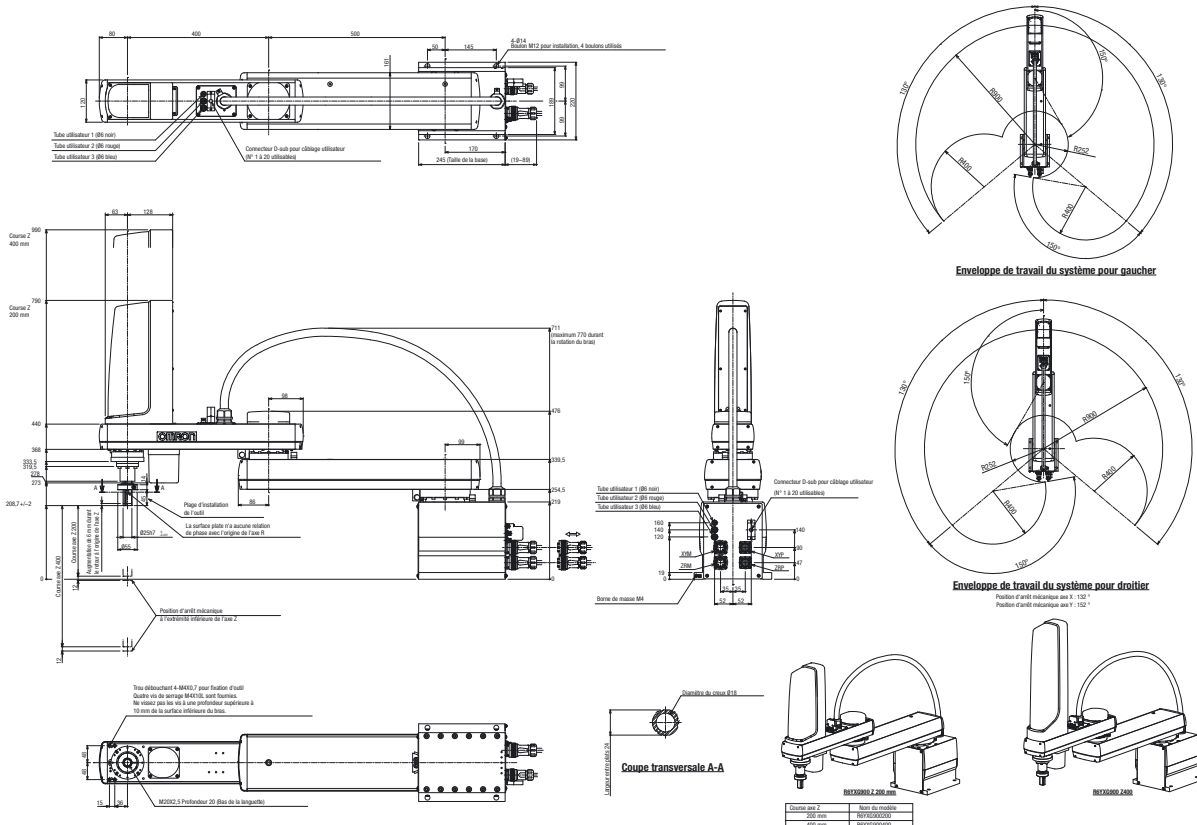
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG900200YRRCR3
Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXG900400YRRCR3

Dimensions



R6YXG1000 SÉRIE XG

Caractéristiques

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

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

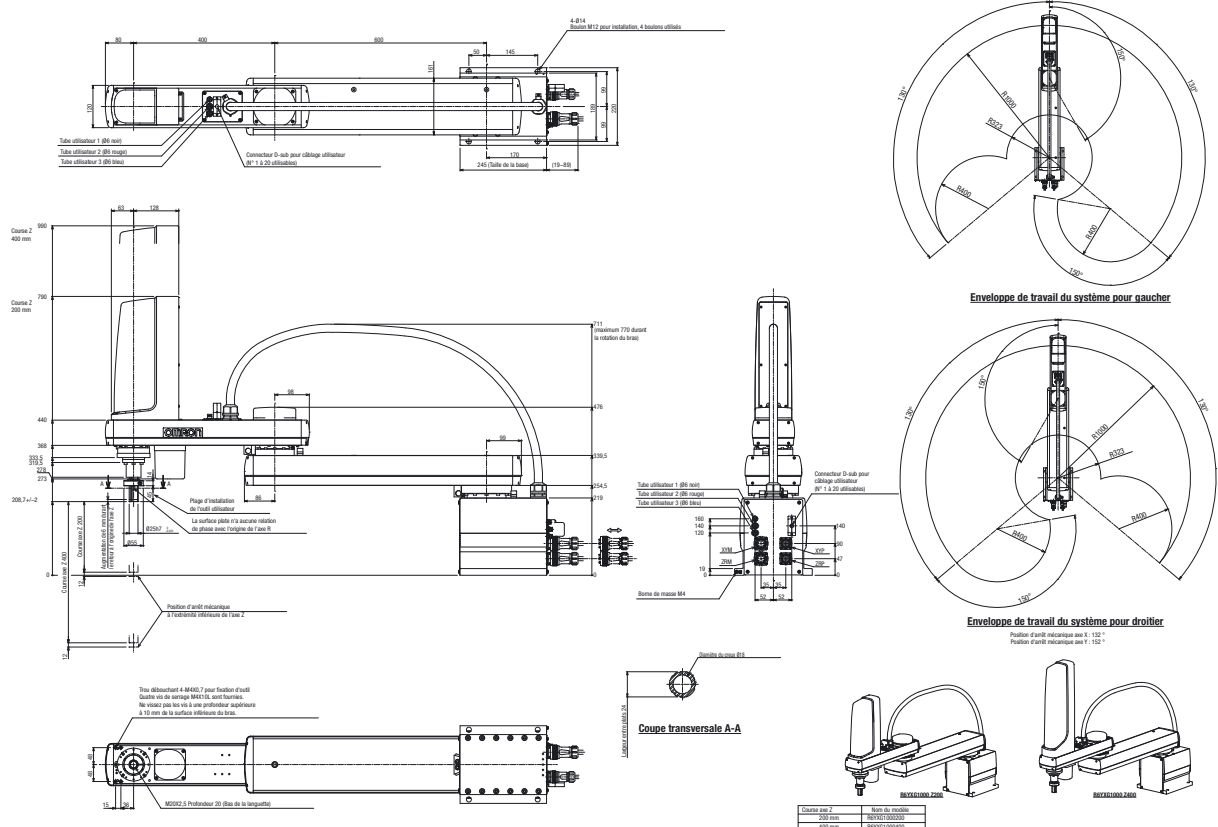
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGSW300 SÉRIE XG R6YXGSU300 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

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

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

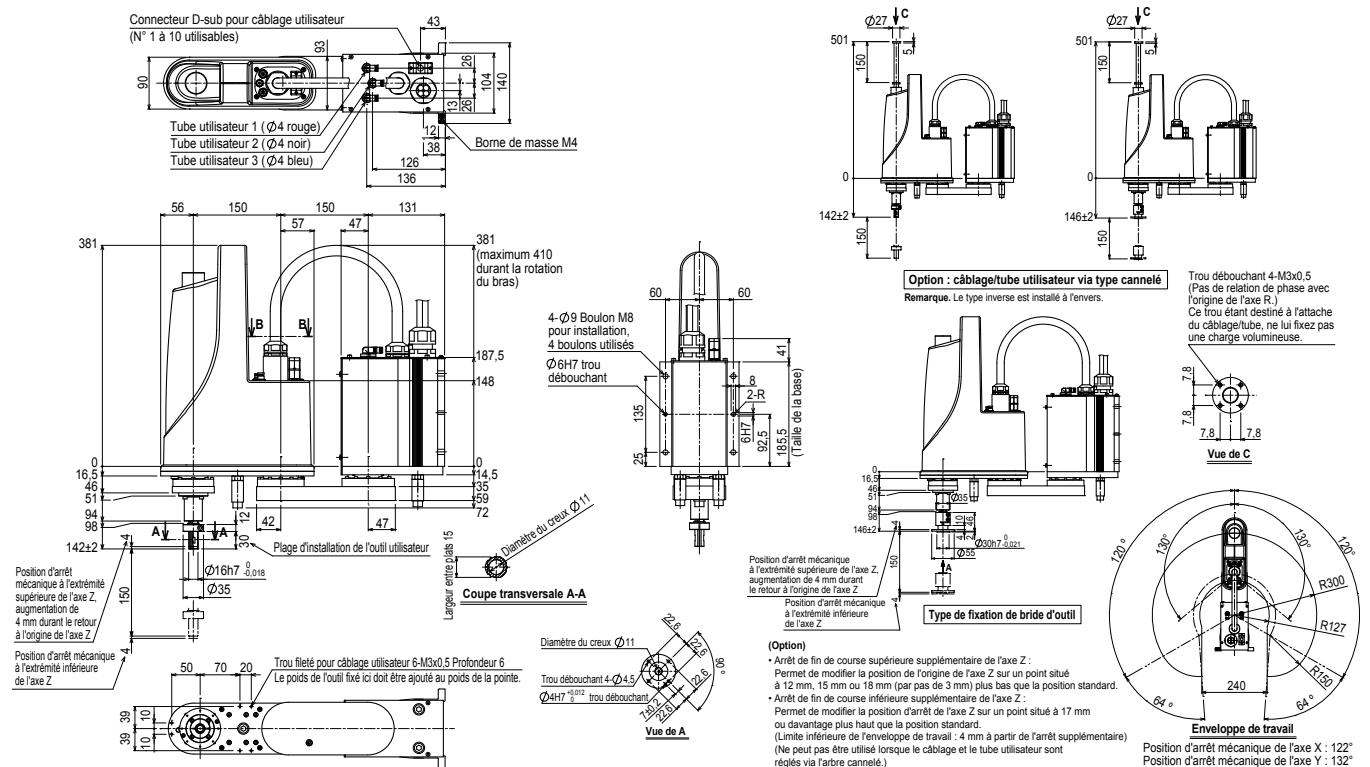
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGSW400 SÉRIE XG

R6YXGSU400 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

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

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

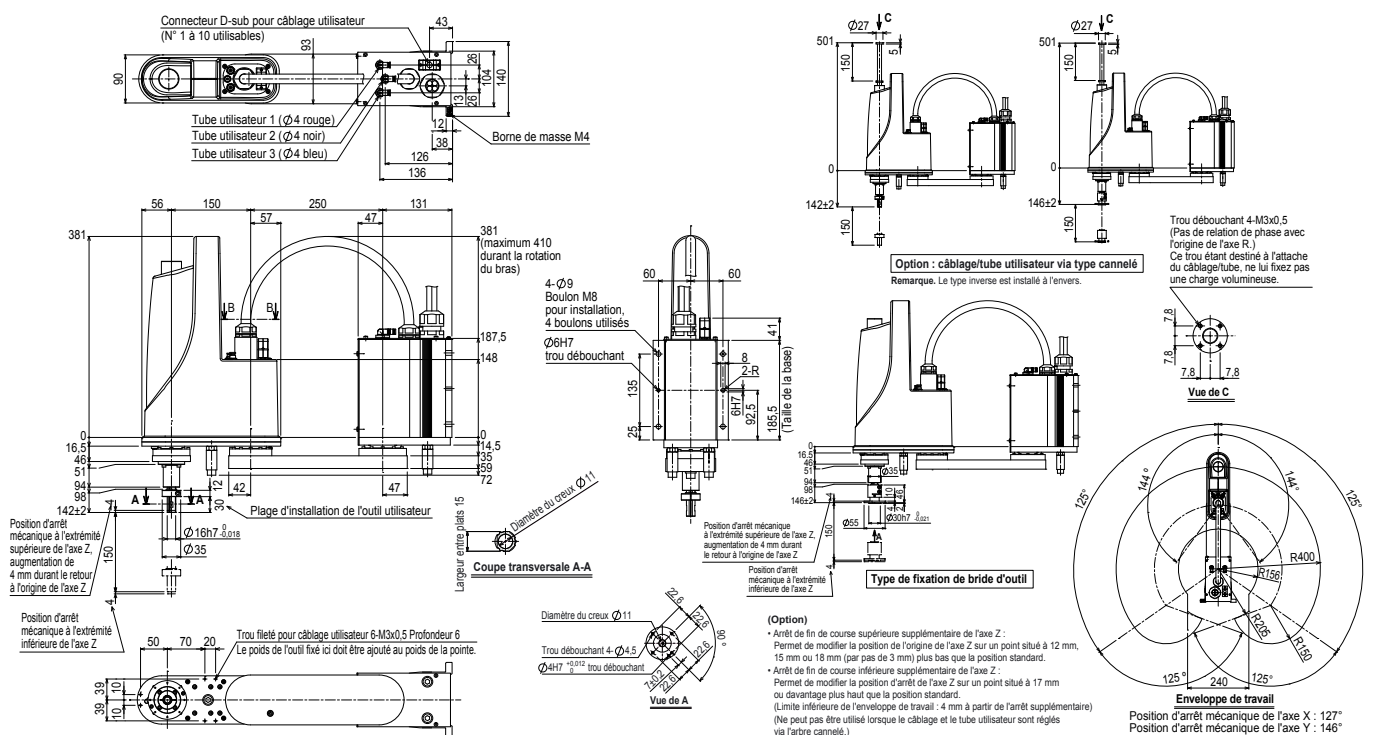
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGSW500 SÉRIE XG R6YXGSU500 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
				Type W	Type U
Portée (mm)	500				
Charge maximale (kg)	10				
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004	
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	200	300	200	300
	Plage de rotation (°)	+/-105	+/-125	----	+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)	400	200	200	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	7,6		2,3	1,7	1 700 800
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,45				
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,3				
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	26				

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

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

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

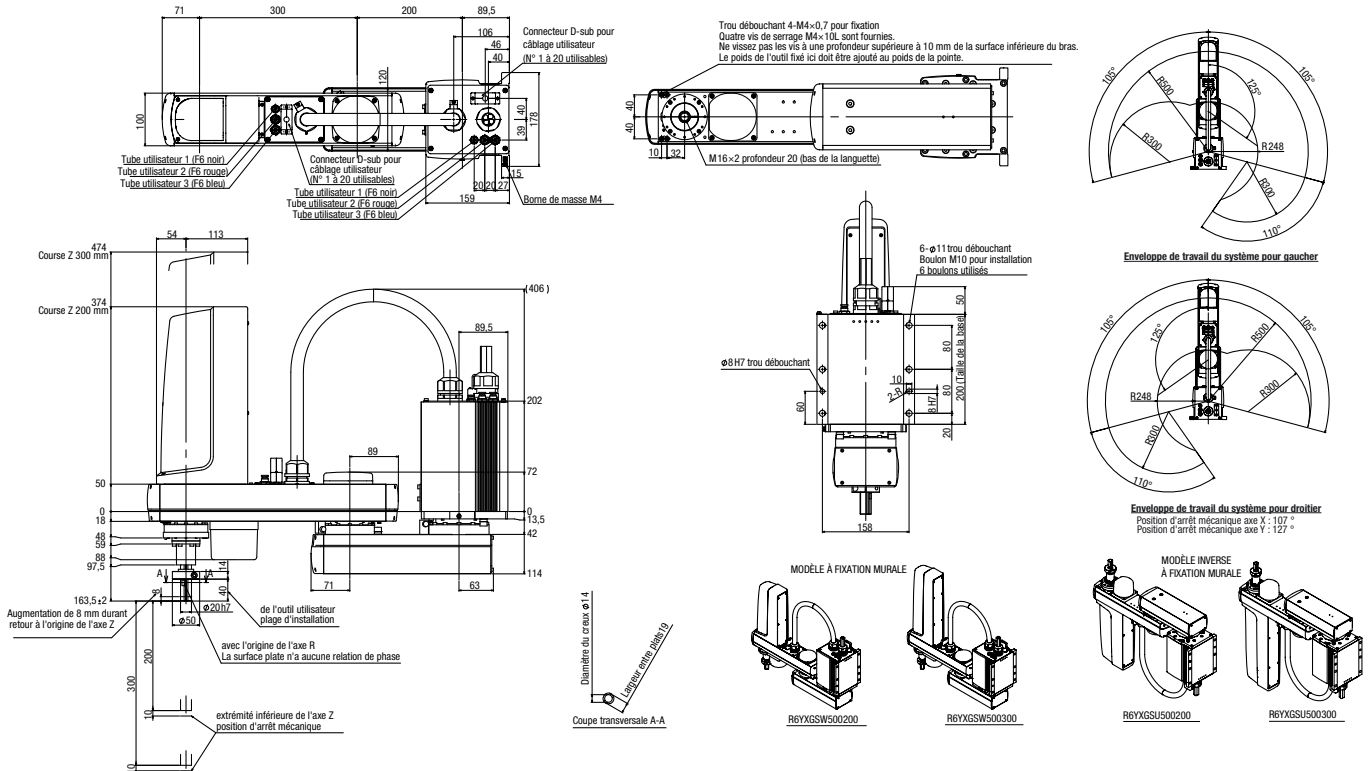
Contrôle

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2200	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSW500200YRCR3
	Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSW500300YRCR3
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSU500200YRCR3
	Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSU500300YRCR3

Dimensions



R6YXGSW600 SÉRIE XG

R6YXGSU600 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R		
				Type W	Type U			
Portée (mm)		600						
Charge maximale (kg)		10						
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004		
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	300	200	300	----		
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-145	----		+/-360		
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Variateur harmonique		Vis à billes		
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie		Couplage direct		Couplage direct		
Sortie servomoteur c.a. (W)		400		200		200		
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3		1,7		
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,46		1 700		800		
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		0,3						
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20						
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3						
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)						
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10						
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		27						

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

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

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

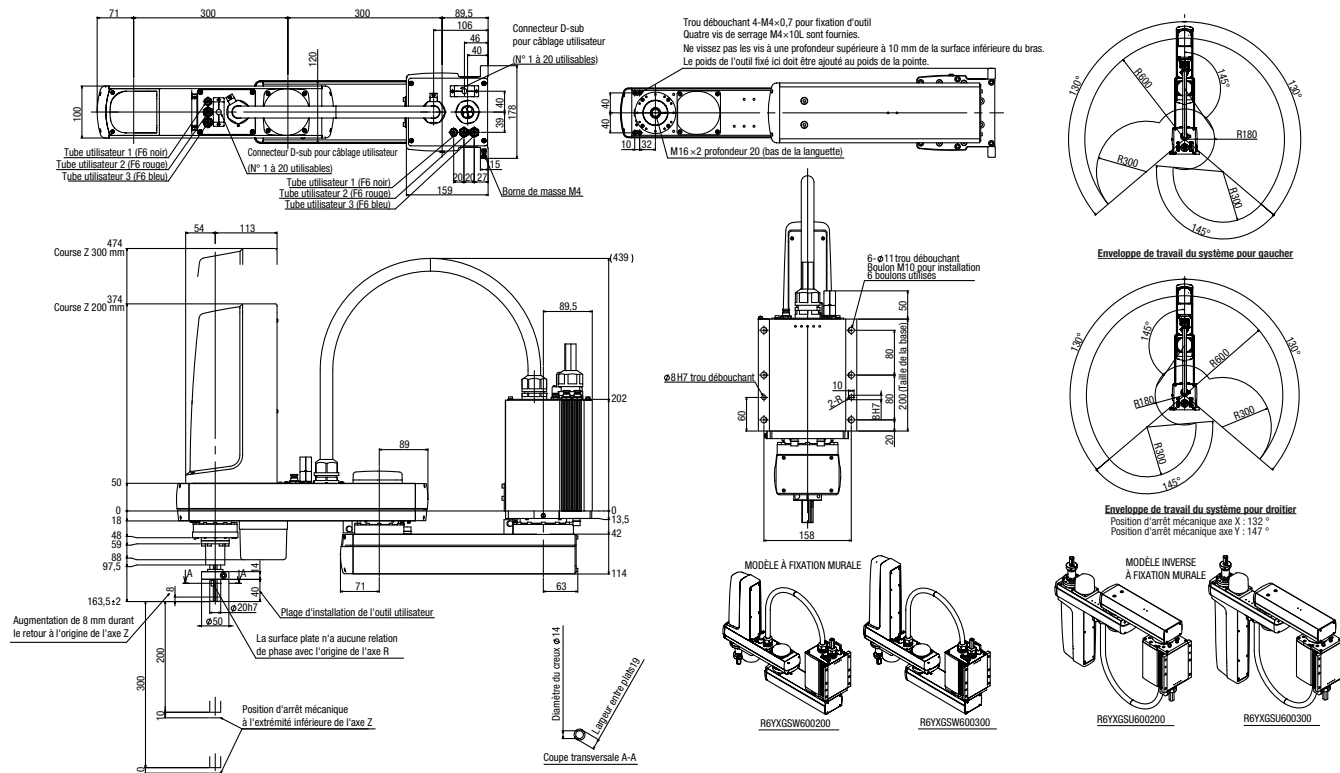
Contrôleur

Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 200	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSW600200YRCR3
	Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSW600300YRCR3
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSU600200YRCR3
	Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 10 kg.	R6YXGSU600300YRCR3

Dimensions



R6YXGSW700 SÉRIE XG R6YXGSU700 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
				Type W		Type U
Portée (mm)		700				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité ¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	300	400	200	400	----
	Plage de rotation (°)	+/-130	+/-130	----	+/-360	
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Variateur harmonique	Vis à billes	
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse Réducteur de vitesse vers sortie		Couplage direct	Variateur harmonique	
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		8,4		2,3	1,7	920 480
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)		0,42				
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)		1,0				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		51				

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

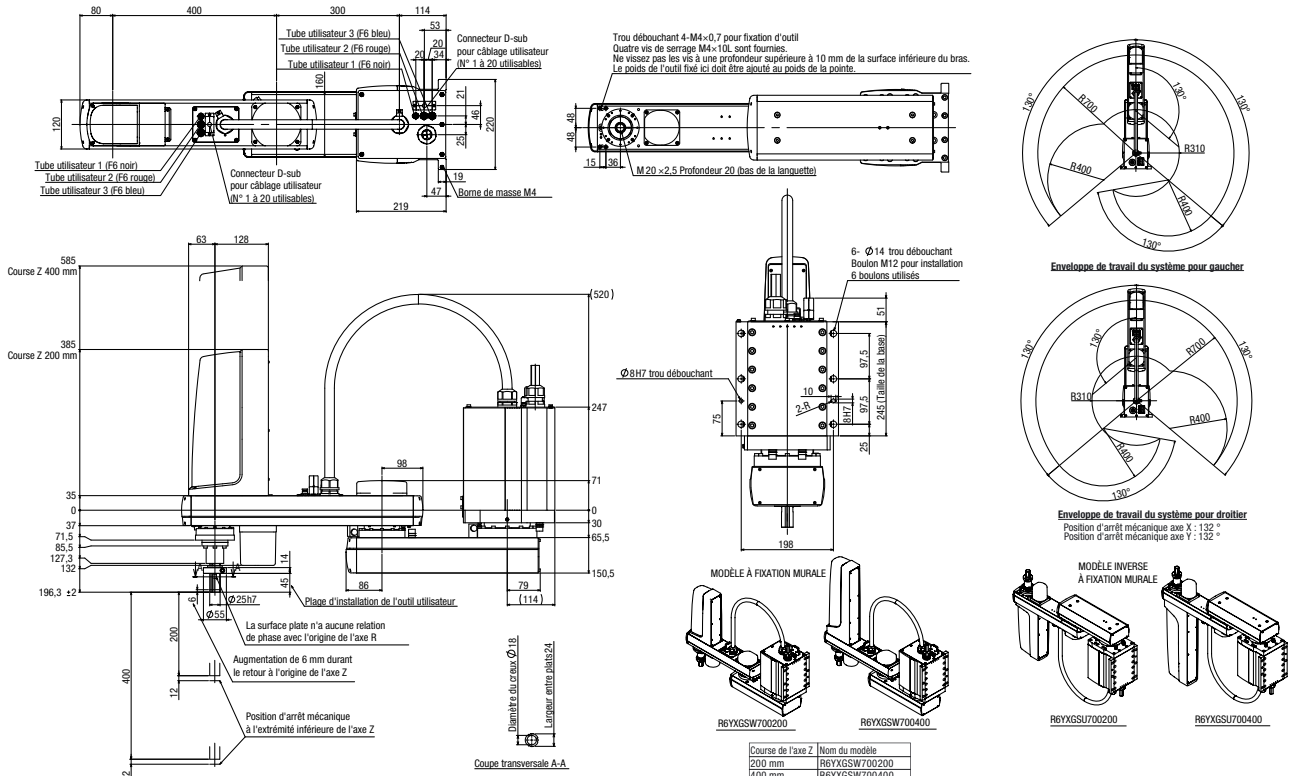
Contrôle

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

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW700200YRCR3
	Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW700400YRCR3
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU700200YRCR3
	Portée SCARA : 700 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU700400YRCR3

Dimensions



R6YXGSW800 SÉRIE XG

R6YXGSU800 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

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

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

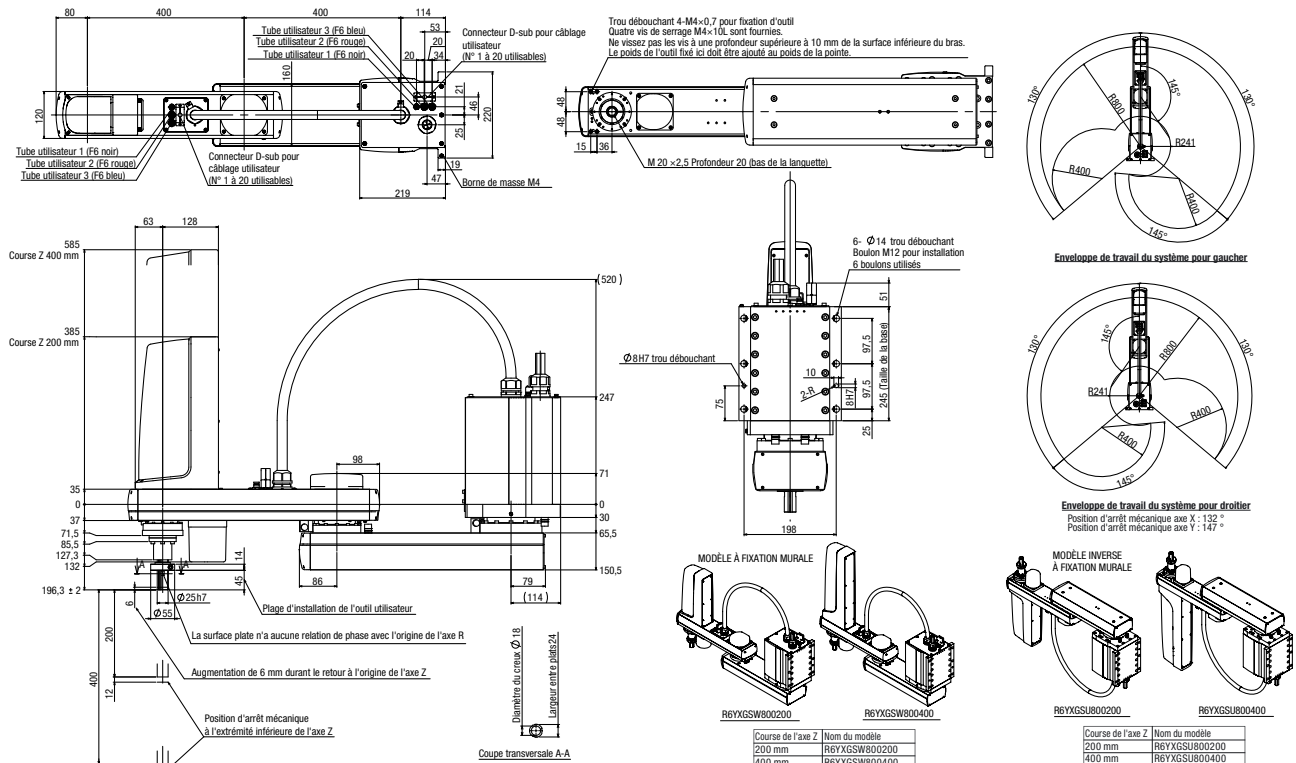
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGSW900 SÉRIE XG

R6YXGSU900 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R	
				Type W		Type U
Portée (mm)		900				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité¹ (XYZ : mm) (R : °)		+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	500	400	200	400	
	Plage de rotation (°)	+/-130		+/-150		+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse	Variateur harmonique		Variateur harmonique		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Couplage direct		Couplage direct		Couplage direct
	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Couplage direct		Couplage direct
Sortie servomoteur c.a. (W)		750	400	400	200	
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)		9,9		2,3	1,7	920 / 480
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg² (s)		0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R³ (kgm²)		1,0				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble du robot (m)		Standard : 3,5 En option : 5, 10				
Poids (kg) (câble du robot non inclus)		55				

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

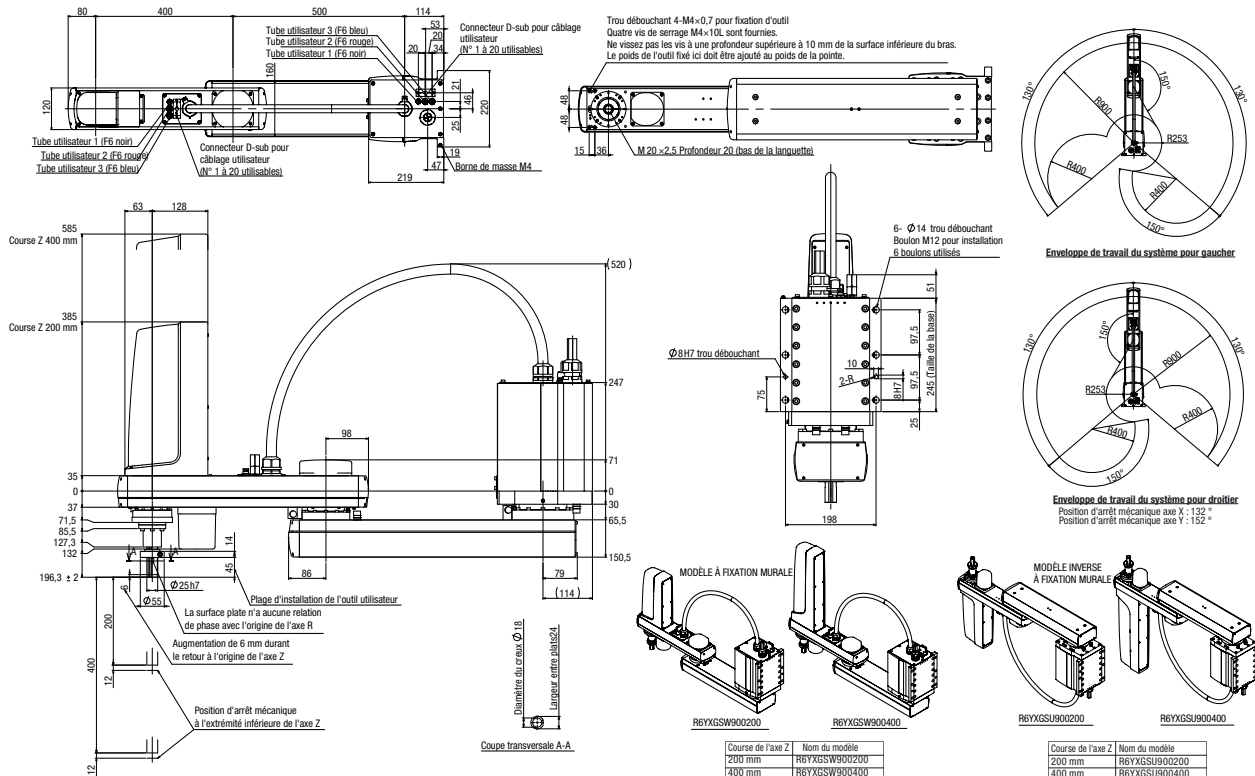
Contrôleur

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

Références de commande

Type	Description	Modèle
Modèle à fixation murale	Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW900200YRCR3
	Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSW900400YRCR3
Modèle inverse à fixation murale	Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU900200YRCR3
	Portée SCARA : 900 mm, course verticale : 400 mm, charge max. : 20 kg.	R6YXGSU900400YRCR3

Dimensions



R6YXGLC250 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	250			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		150	----
	Plage de rotation (°)		+/-129	+/-134
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	4,5		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R³ (kgm²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil R6YACXGLF			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	17,5			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

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

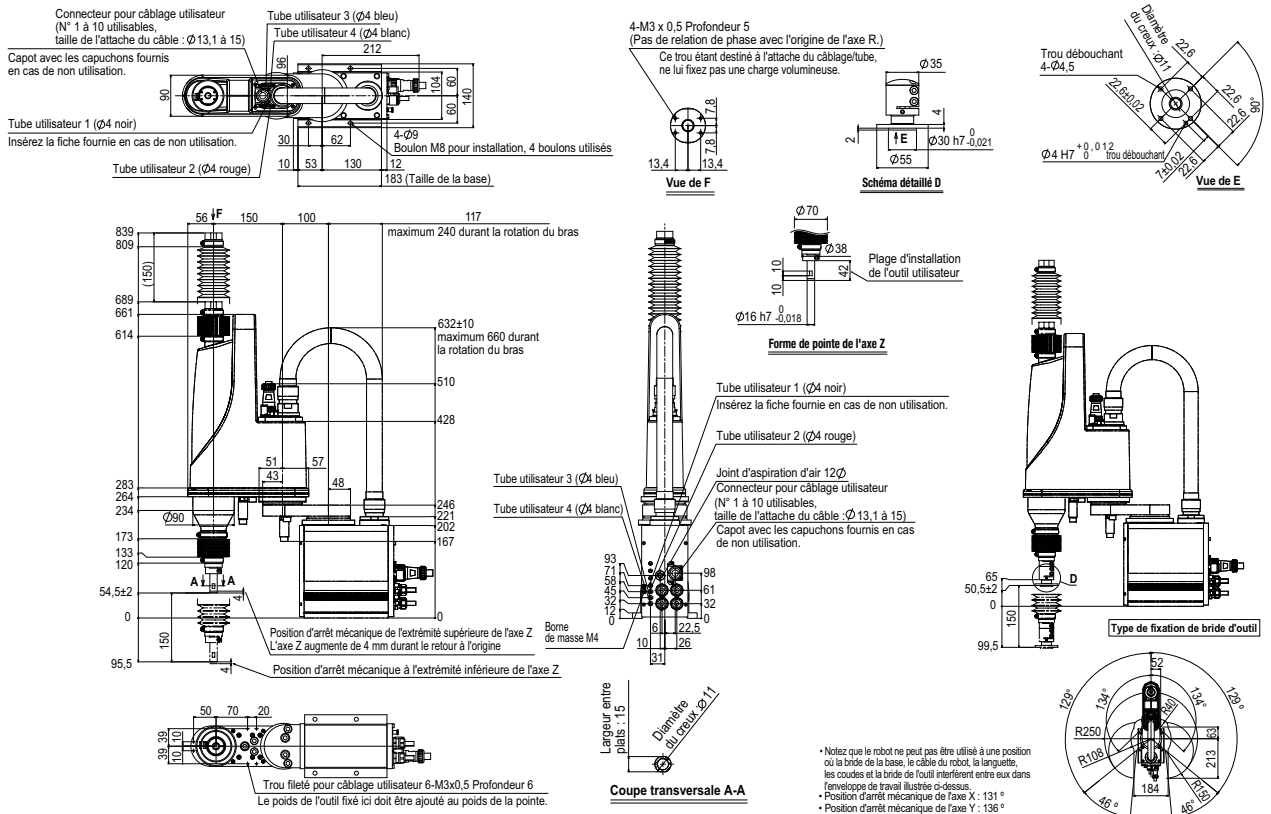
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGLC350 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	350			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	150	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-134	----
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	5,6		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	18			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

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

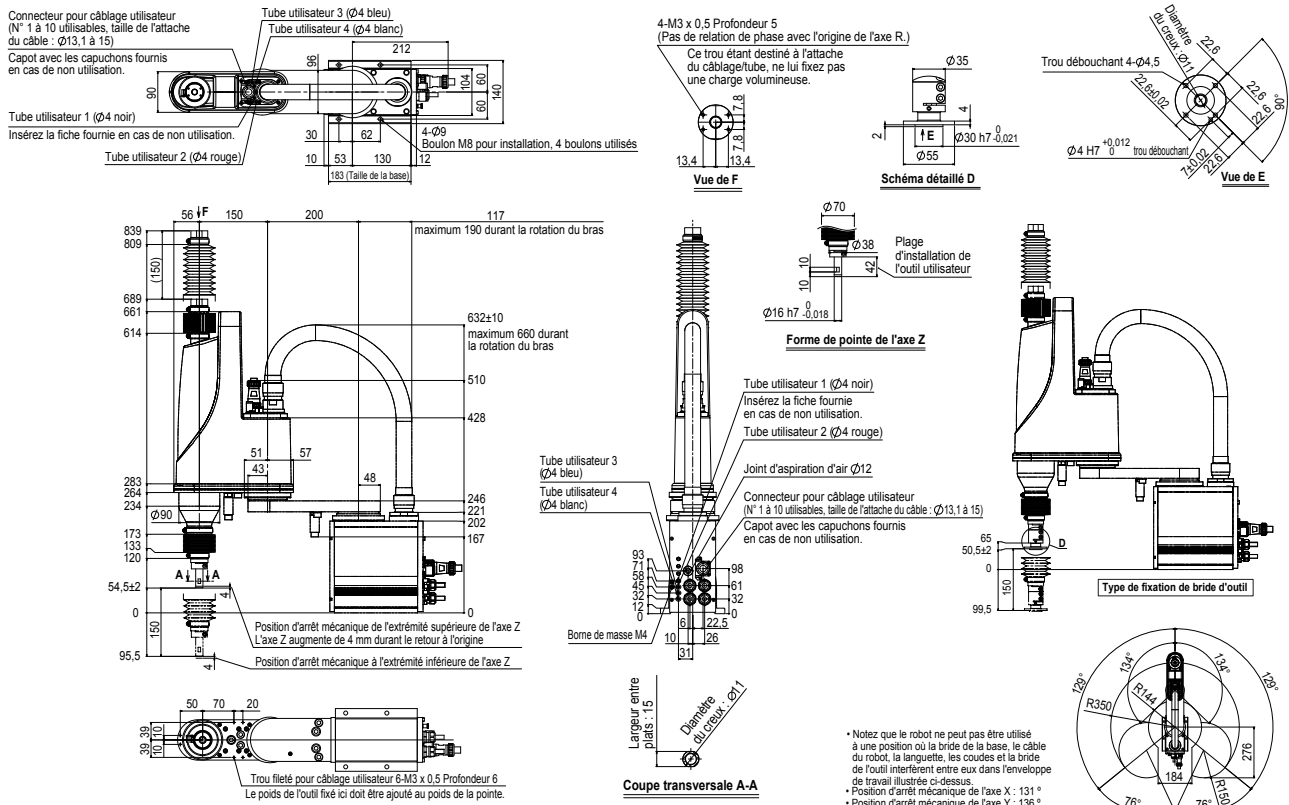
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg.	R6YXGLC350150YRCR0

Dimensions



R6YXGLC400 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

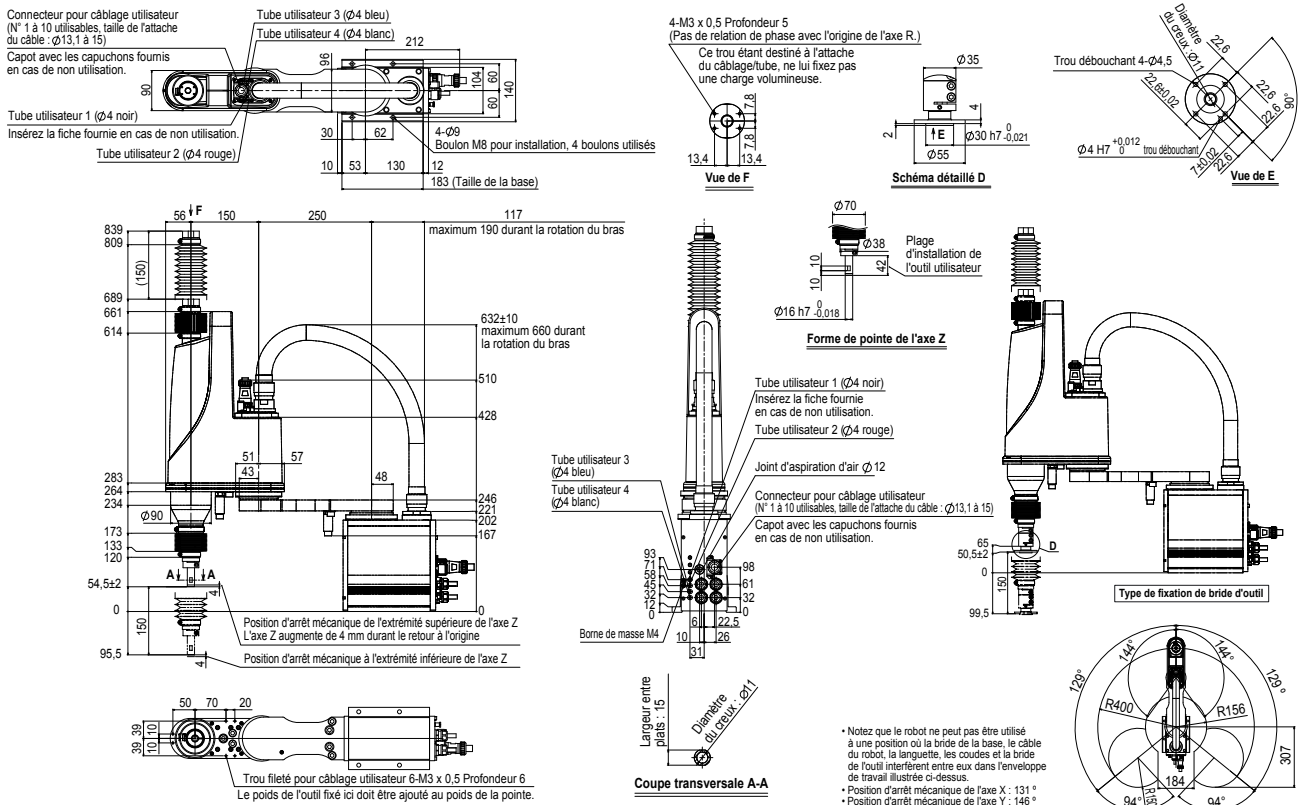
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGLC500 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	500			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	+/-360
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	5,1		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,74			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	21			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Air d'admission (N l/min)	30 ⁶			

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

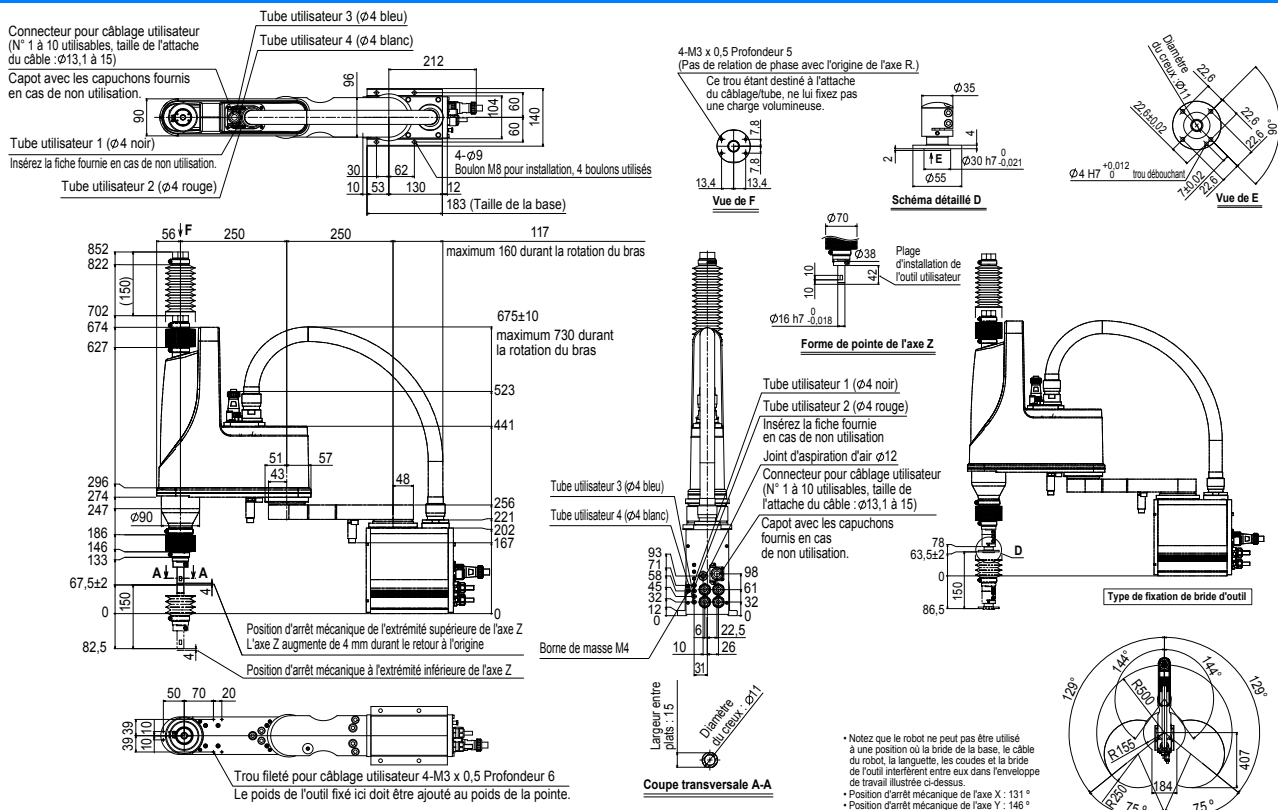
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXGLC600 SÉRIE XG – TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

	Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)	600			
Charge maximale (kg)	4			
Répétabilité ^{*1} (XYZ : mm) (R : °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	250	150	----
	Plage de rotation (°)	+/-129	+/-144	+/-360
Sortie servomoteur c.a. (W)	200	150	50	100
Vitesse maximale (XYZ : m/s) (R : °/s)	4,9		1,1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg ² (s)	0,74			
Moment d'inertie autorisé axe R ³ (kgm ²)	0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)	0,2 x 10			
Tube utilisateur (diamètre extérieur)	Ø4 x 4			
Paramètre de limite de mouvement	1. Limite logique 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble du robot (m)	Standard : 3,5 En option : 5, 10			
Option	Bride d'outil			
Poids (kg) (câble du robot non inclus)	22			
Degré de propreté	Classe ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Air d'admission (N l/min)	30 ^{*6}			

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

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

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

*4 Classe 10 (0,1 µm) équivalente à FED-STD-209D.

*5 La protection contre les décharges électrostatiques est disponible sous forme d'option. Veuillez contacter votre représentant OMRON pour obtenir de plus amples informations.

*6 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

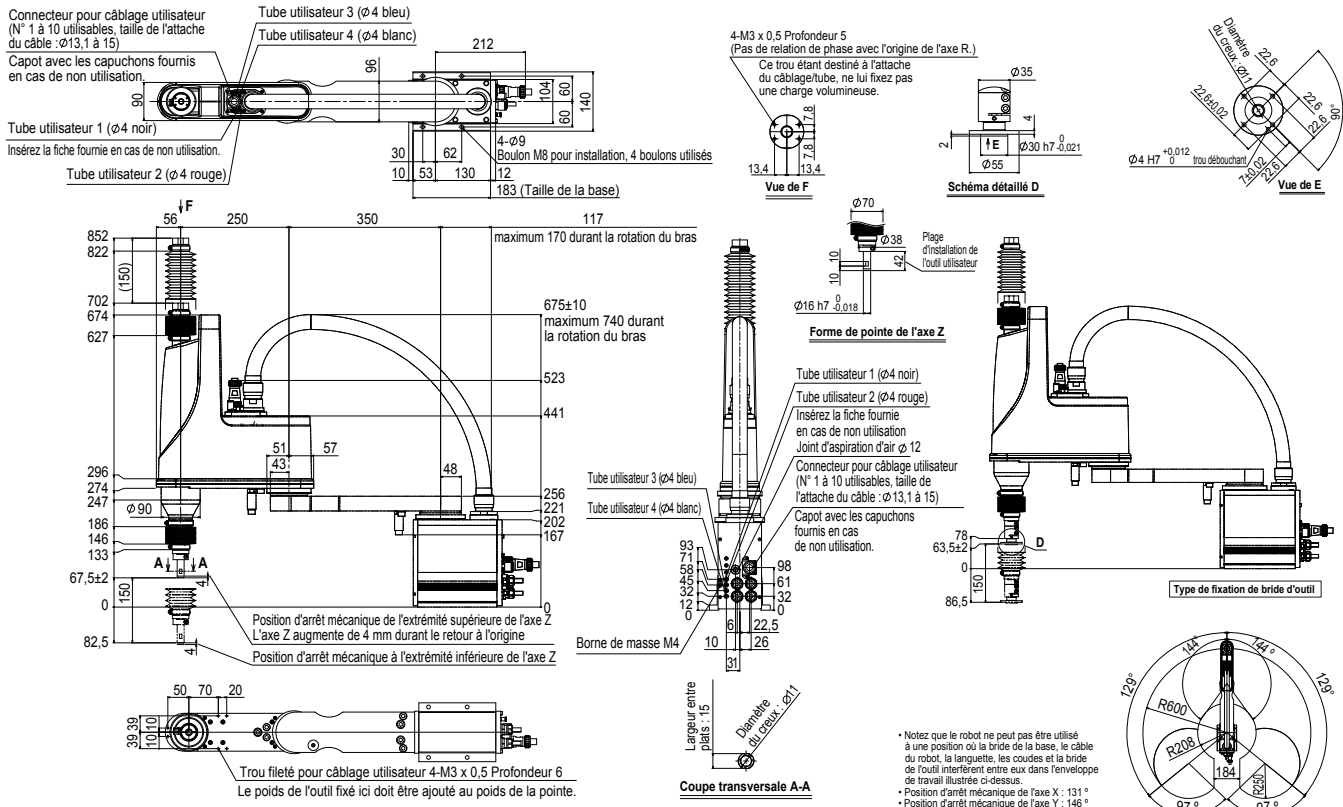
Contrôleur

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

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, course verticale : 150 mm, charge max. : 4 kg.	R6YXGLC600150YRCR0

Dimensions



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

Caractéristiques

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

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

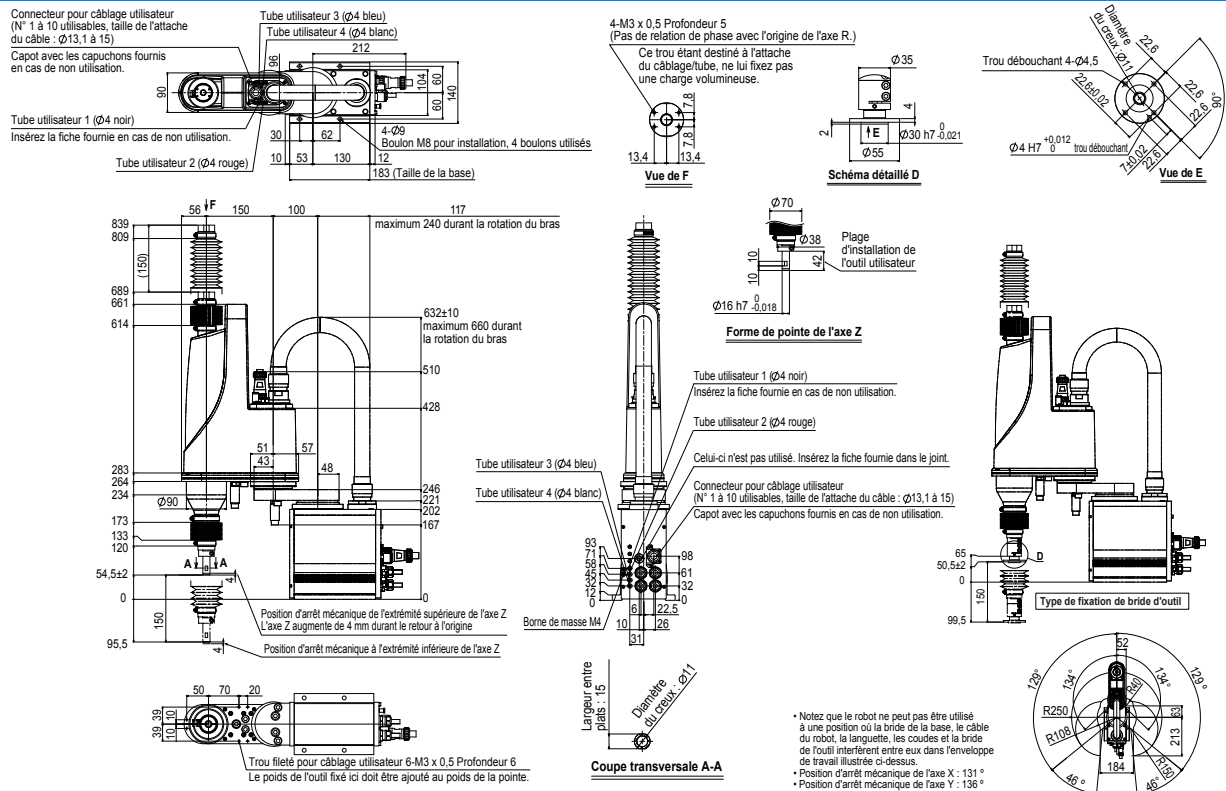
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

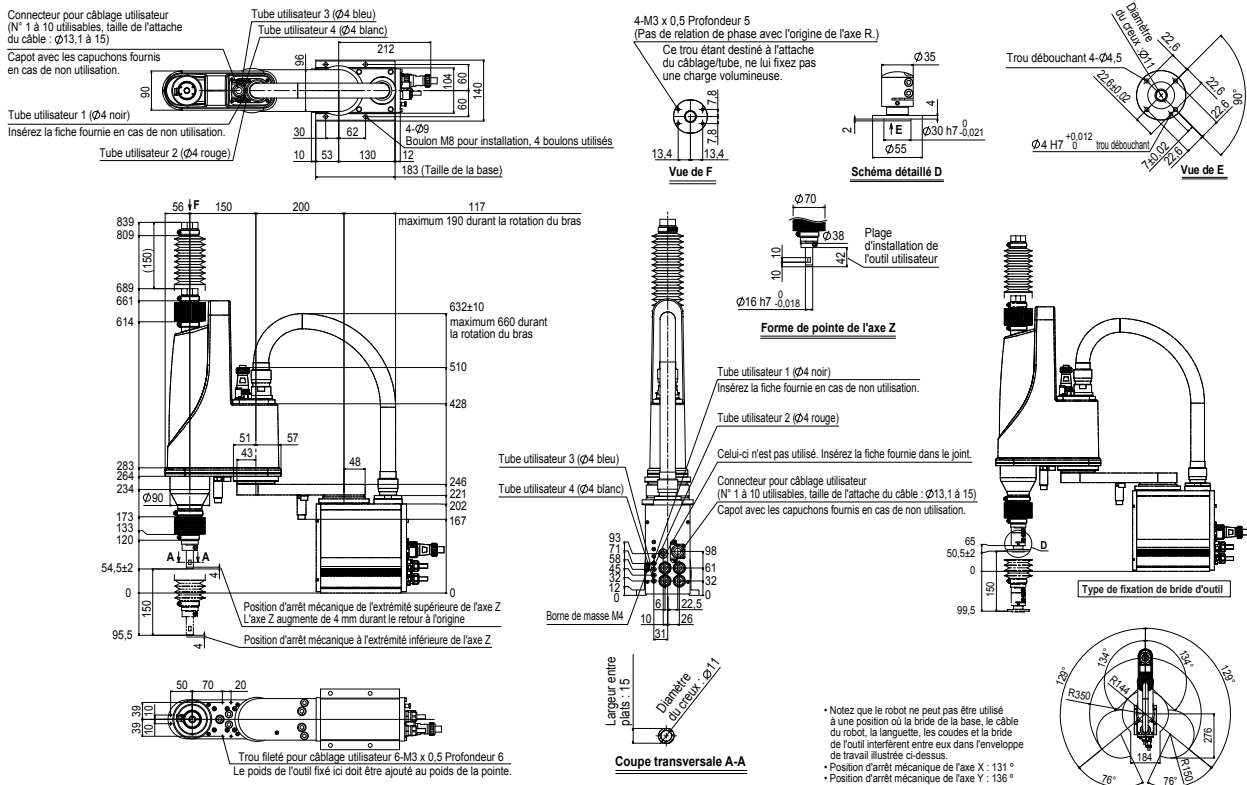
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

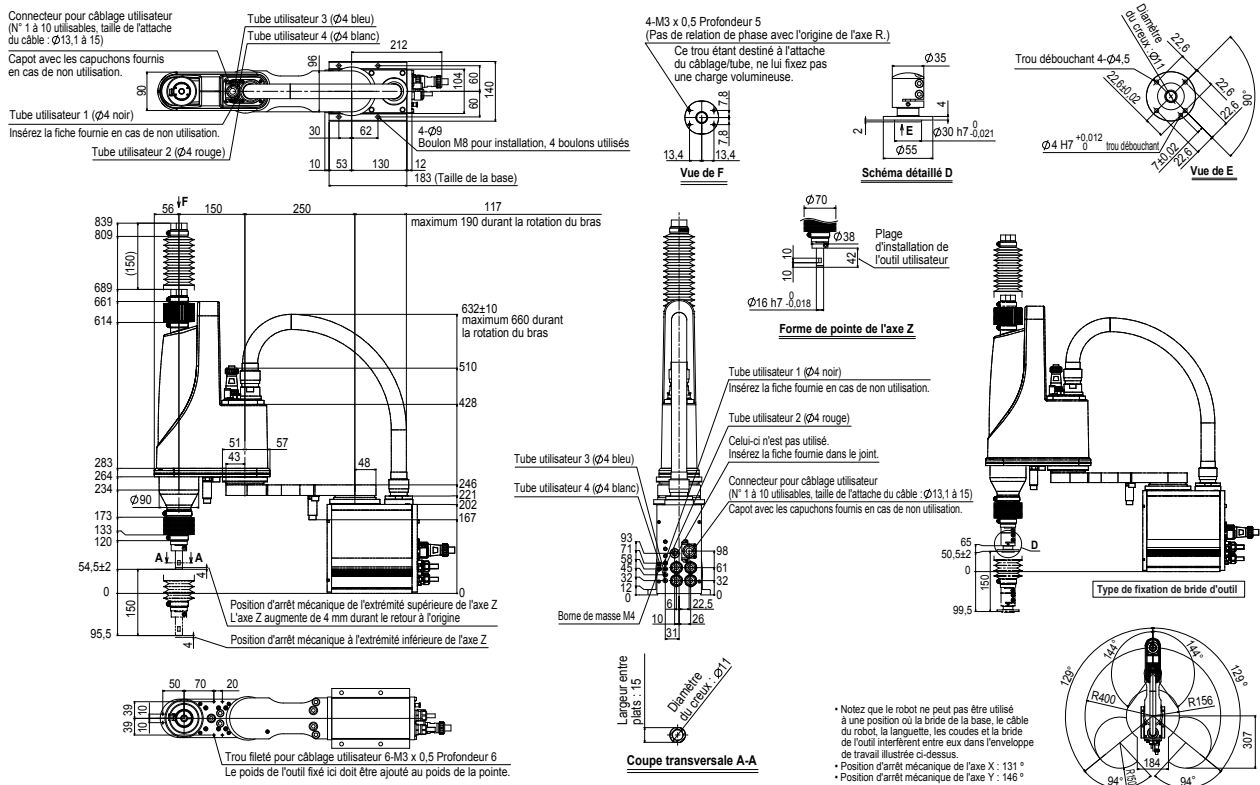
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

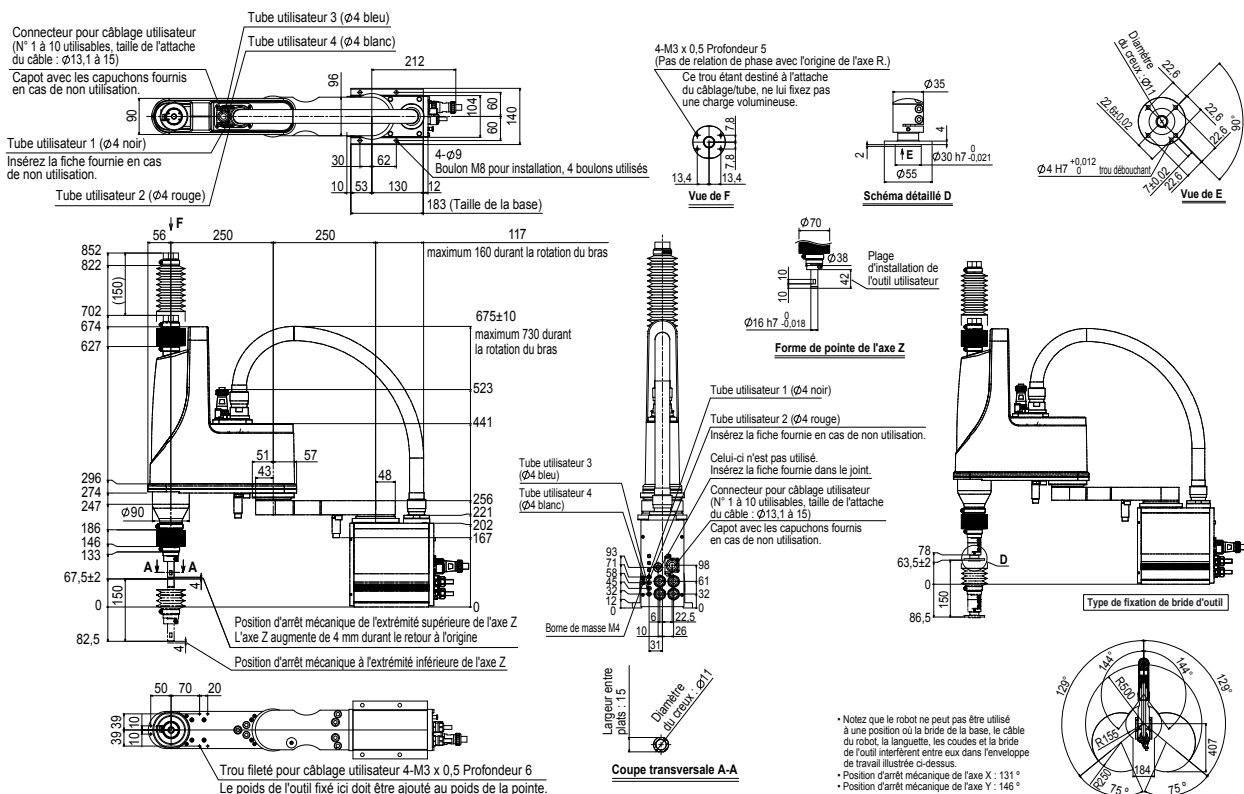
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



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

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

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

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

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

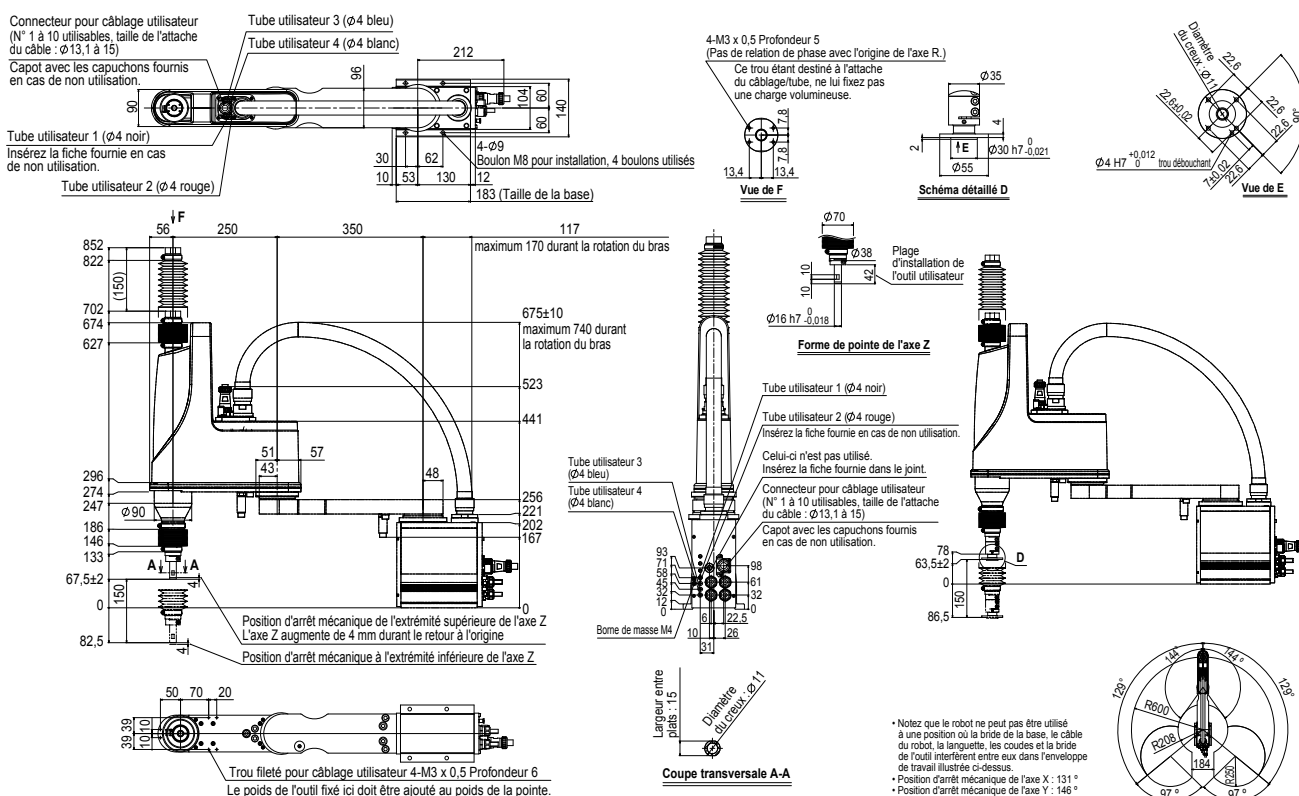
*4 N'utilisez pas les robots dans des endroits où la section des coudes est directement exposée au jet d'eau. Contactez votre représentant OMRON pour obtenir des informations sur la structure étanche assurant une protection contre les liquides autres que l'eau.

Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions

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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

Contrôleur

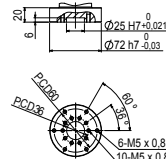
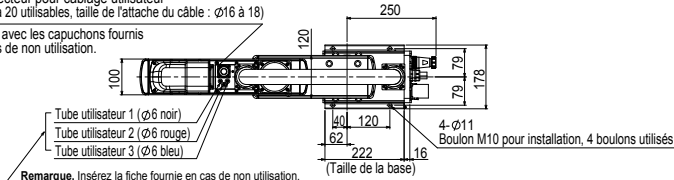
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

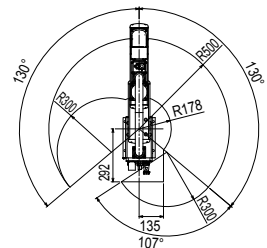
Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 200 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP500200YRCR3
Portée SCARA : 500 mm, course verticale : 300 mm, charge max. : 8 kg, classe de protection : IP65	R6YXGP500300YRCR3

Dimensions

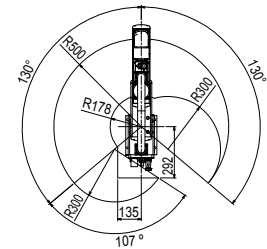
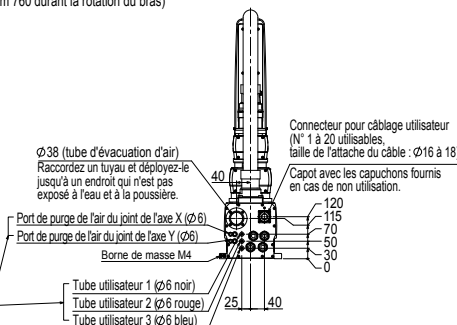
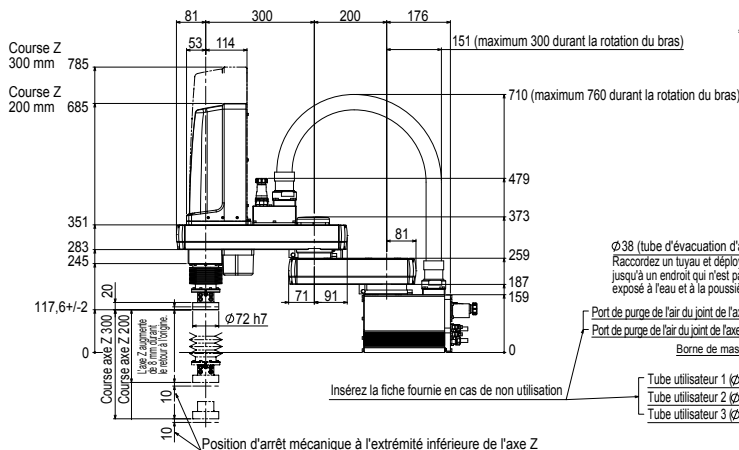
Connecteur pour câblage utilisateur (N° 1 à 20 utilisables, taille de l'attache du câble : Ø16 à 18)
Capot avec les capuchons fournis en cas de non utilisation.



Forme de pointe de l'axe Z



Enveloppe de travail du système pour gaucher



Enveloppe de travail du système pour droitier

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

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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions

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

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

Enveloppe de travail du système pour gaucher

Enveloppe de travail du système pour droitier

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

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

Caractéristiques

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

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

Contrôleur

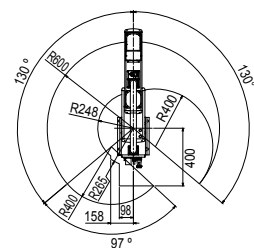
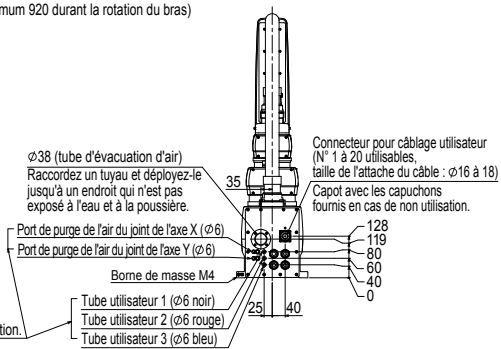
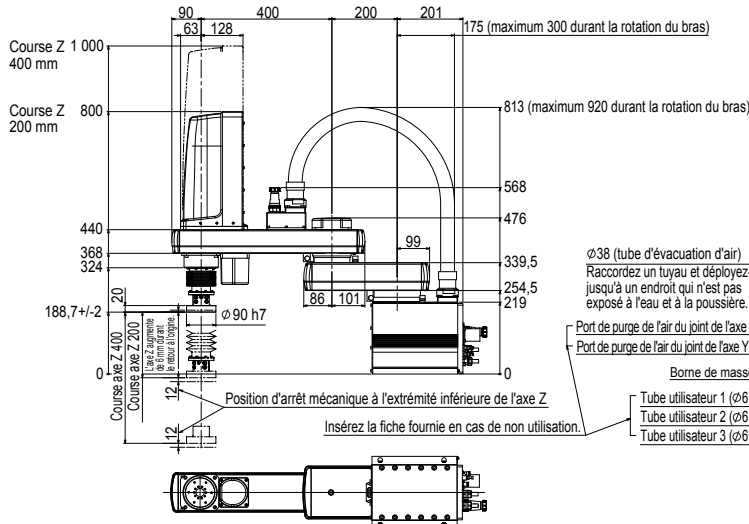
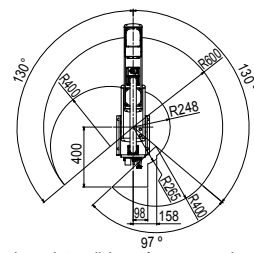
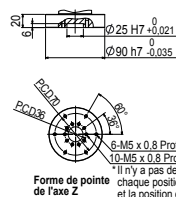
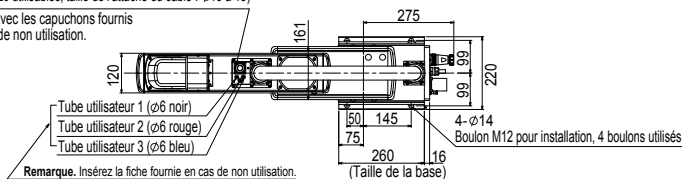
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

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

Dimensions

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



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

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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

Contrôleur

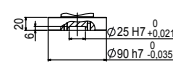
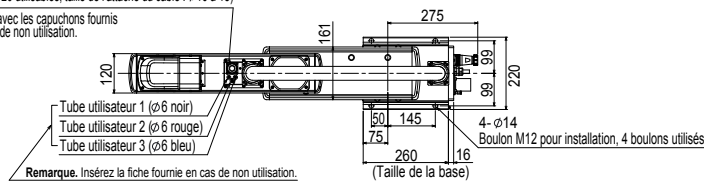
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

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

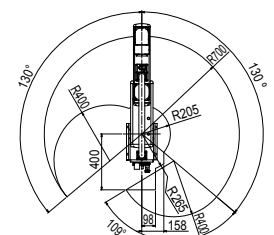
Dimensions

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

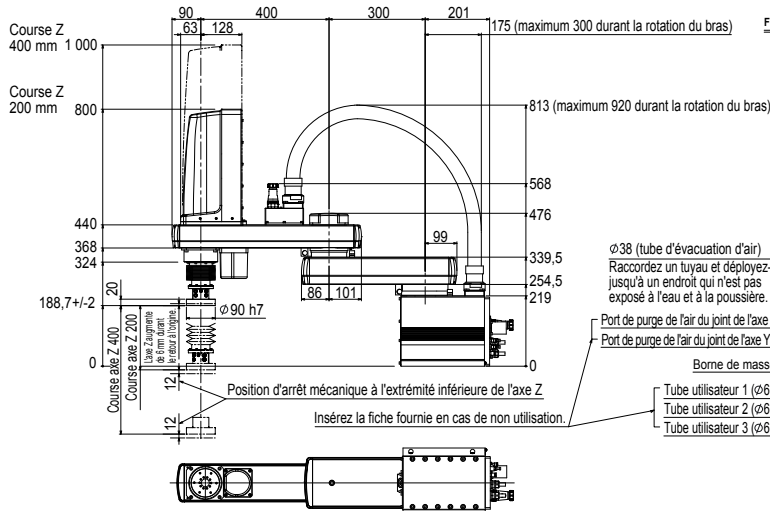


6-M5 x 0,8 Profondeur 11
10-M5 x 0,8 Profondeur 11
* Il n'y a pas de relation de phase entre
chaque position des trous filetés M5
et la position de l'origine de l'axe R.

Forme de pointe de l'axe Z



Enveloppe de travail du système pour gaucher



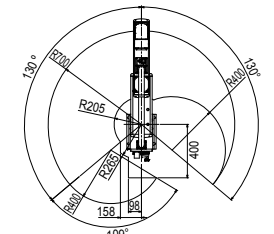
Ø38 (tube d'évacuation d'air)
Raccordez un tuyau et déployez-le
jusqu'à un endroit qui n'est pas
exposé à l'eau et à la poussière.

Port de purge de l'air du joint de l'axe X (Ø6)
Port de purge de l'air du joint de l'axe Y (Ø6)

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

Borne de masse M4

Tube utilisateur 1 (Ø6 noir)
Tube utilisateur 2 (Ø6 rouge)
Tube utilisateur 3 (Ø6 bleu)



Enveloppe de travail du système pour droitier

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

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

Caractéristiques

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

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

Contrôleur

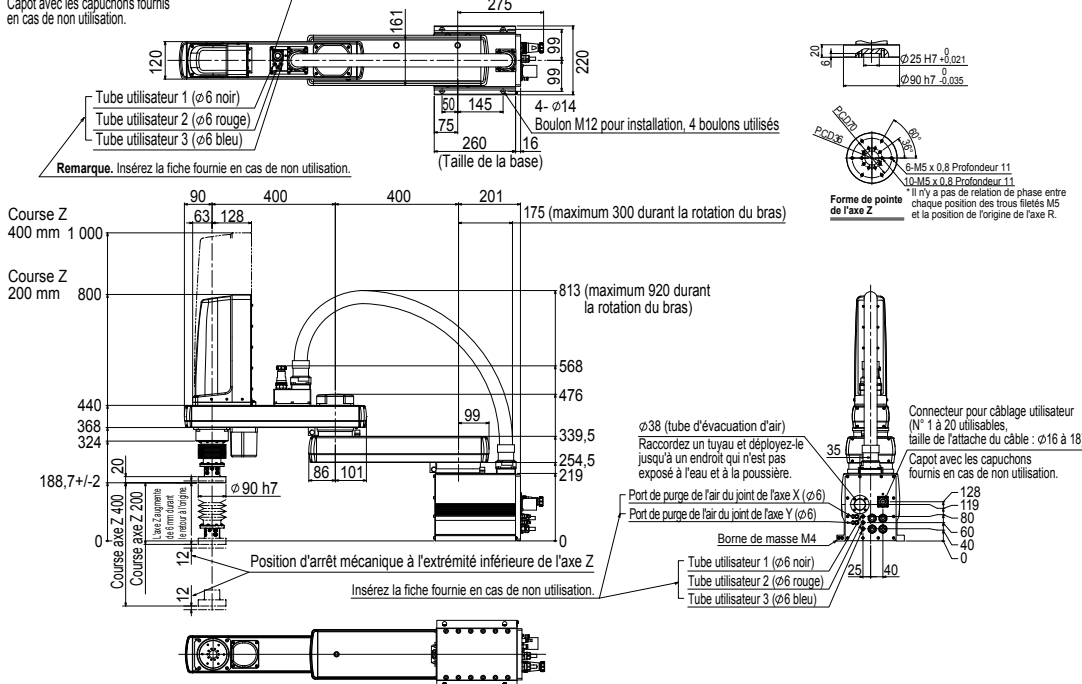
Contrôleur	Consommation électrique (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

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

Dimensions

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



Enveloppe de travail du système pour gaucher

Enveloppe de travail du système pour droitier

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

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

Caractéristiques

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

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

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

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

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

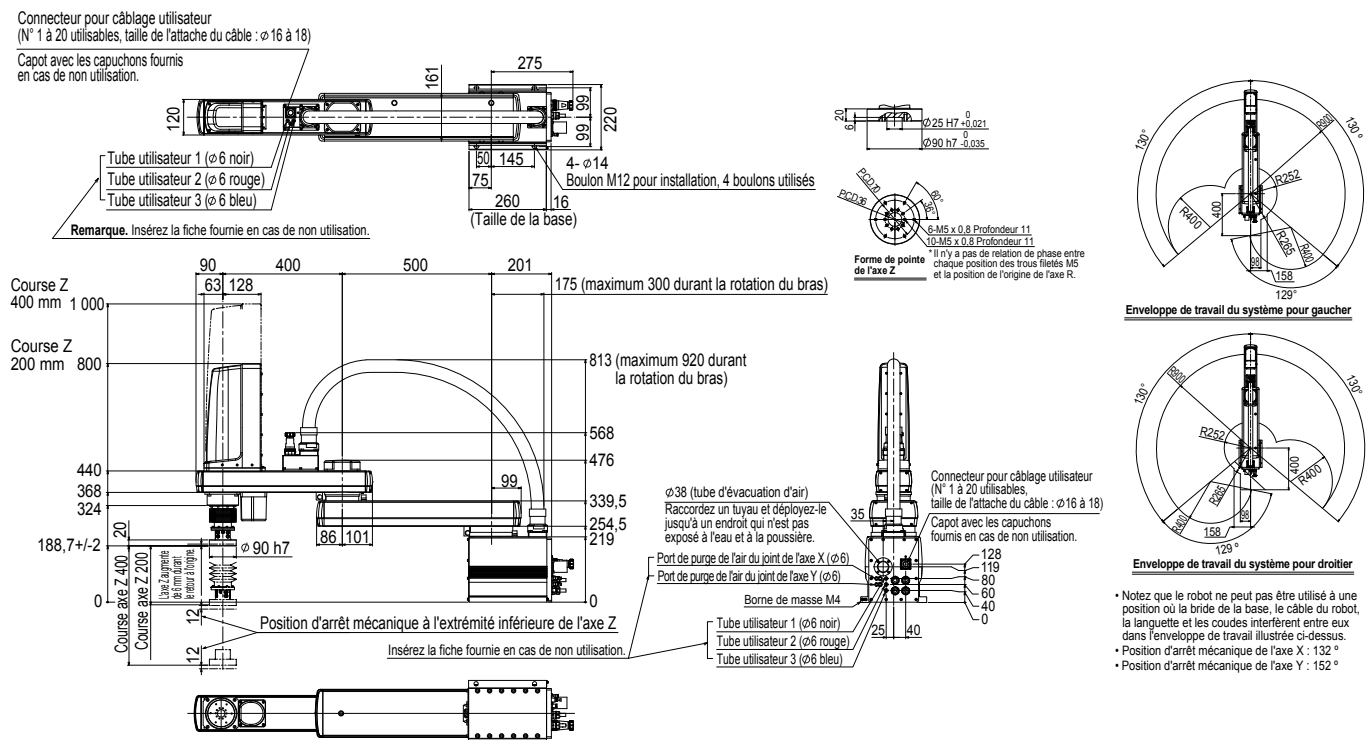
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



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

Caractéristiques

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

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

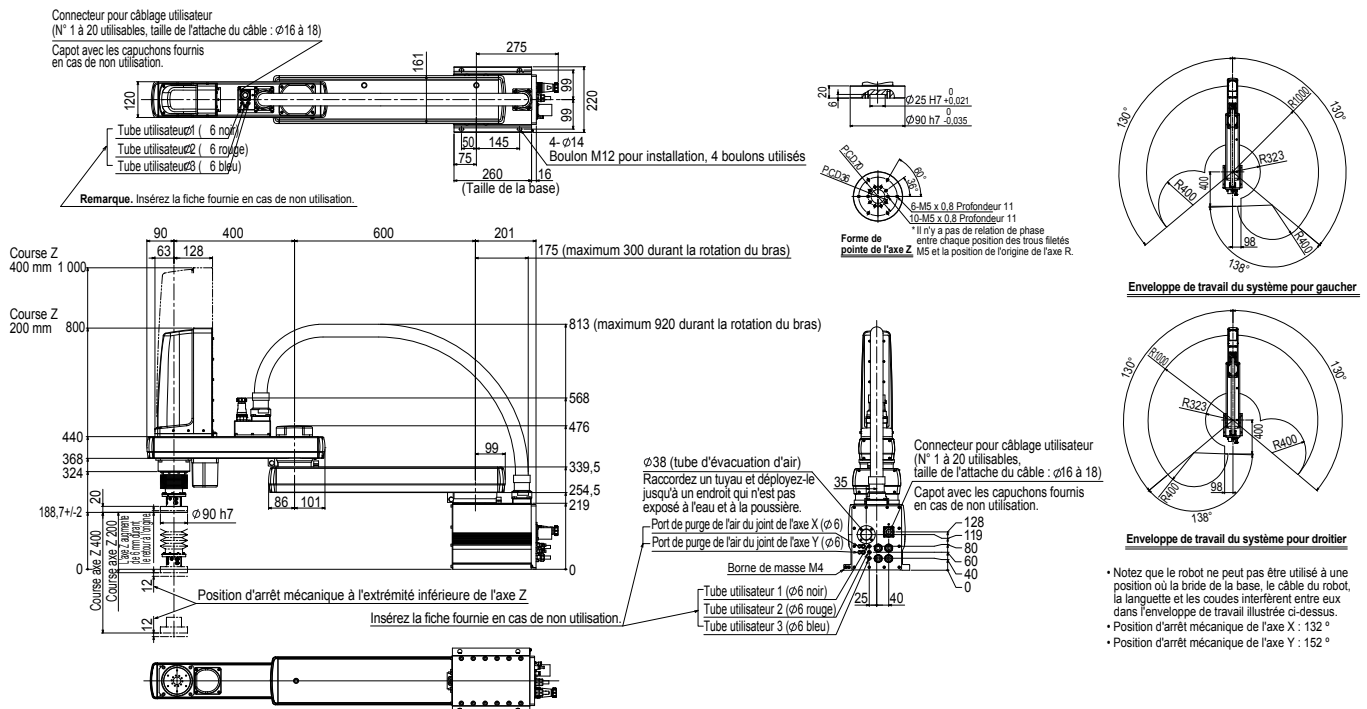
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXX1200 SÉRIE X

Caractéristiques

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

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

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

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

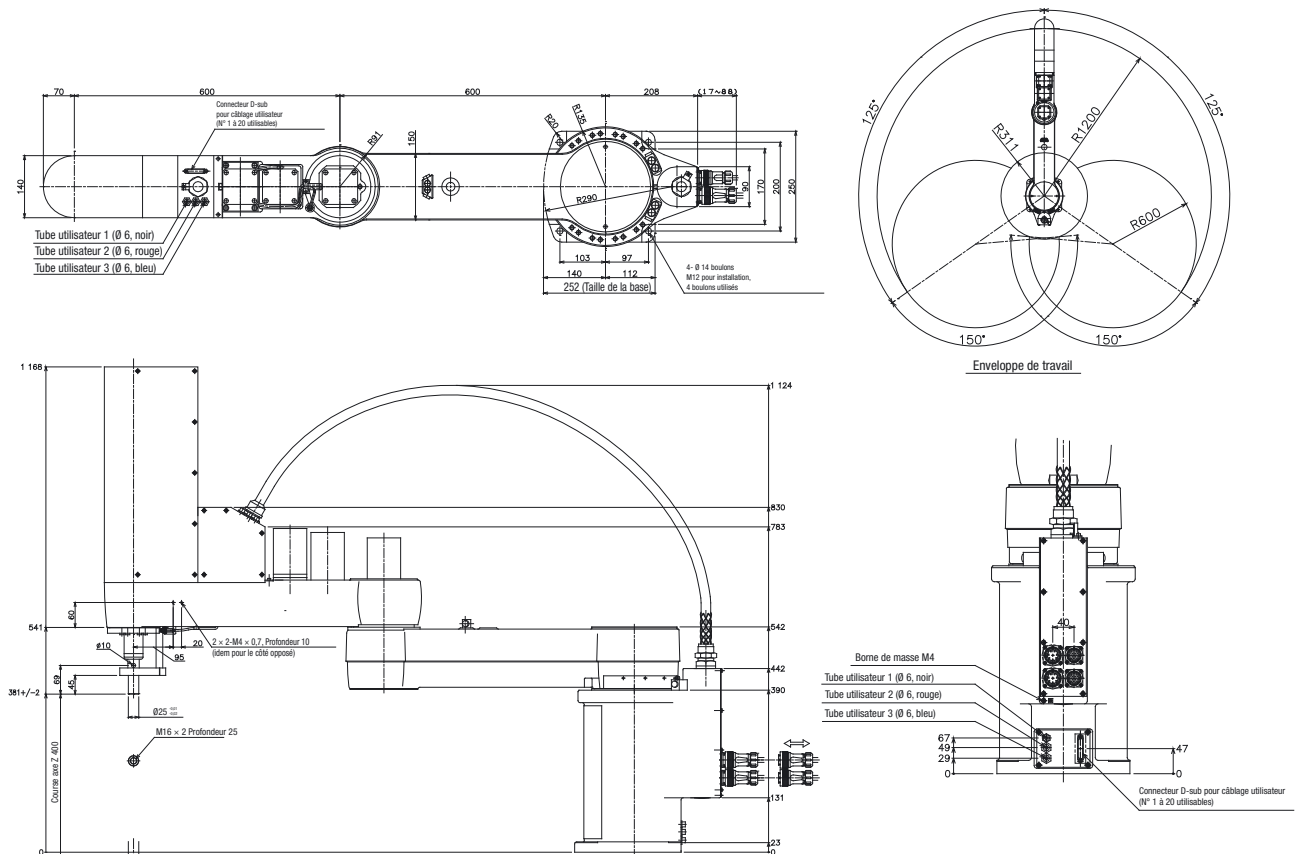
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC180 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

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

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

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

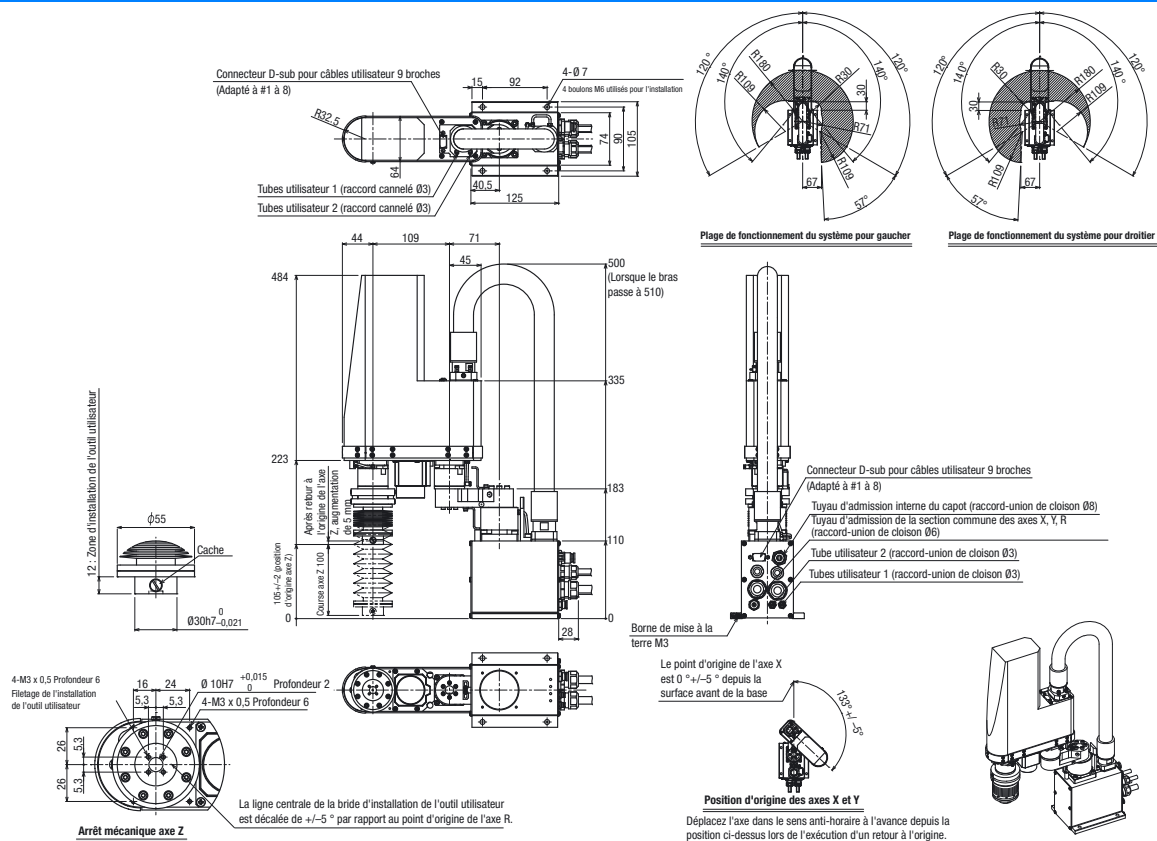
Contrôle

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC220 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

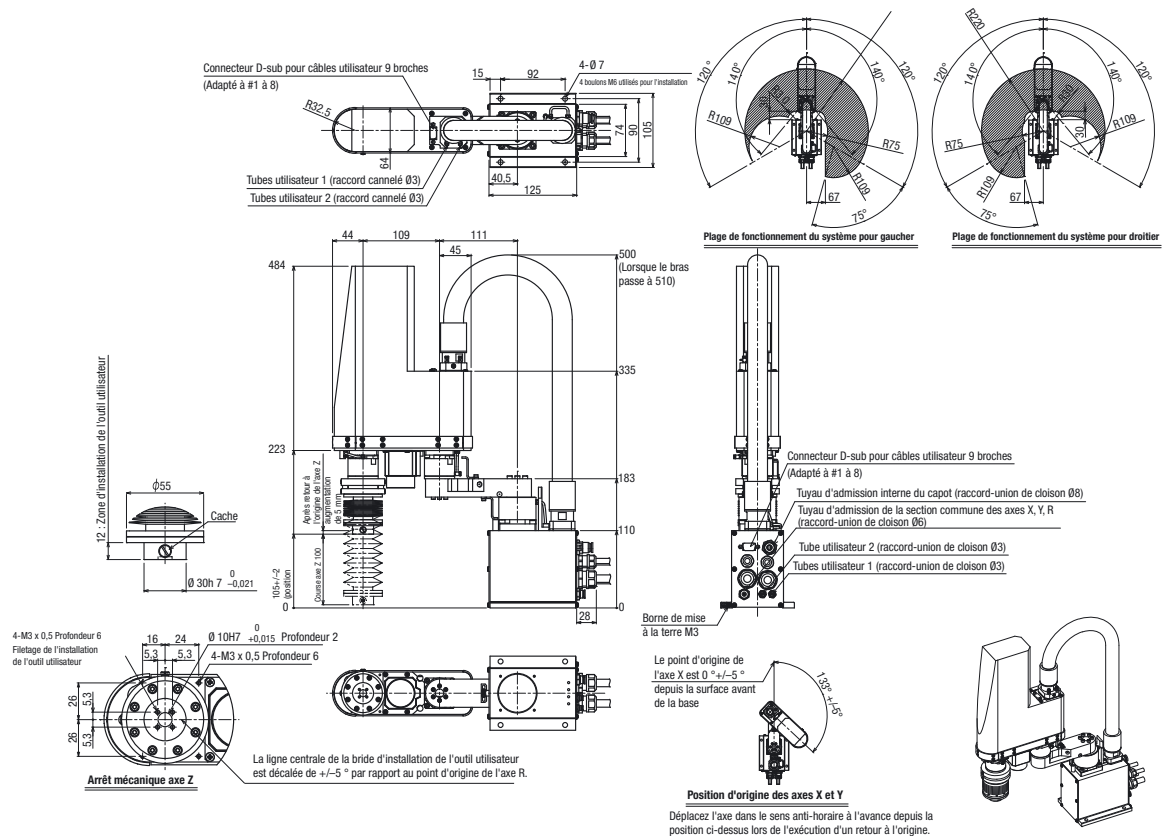
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC500 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

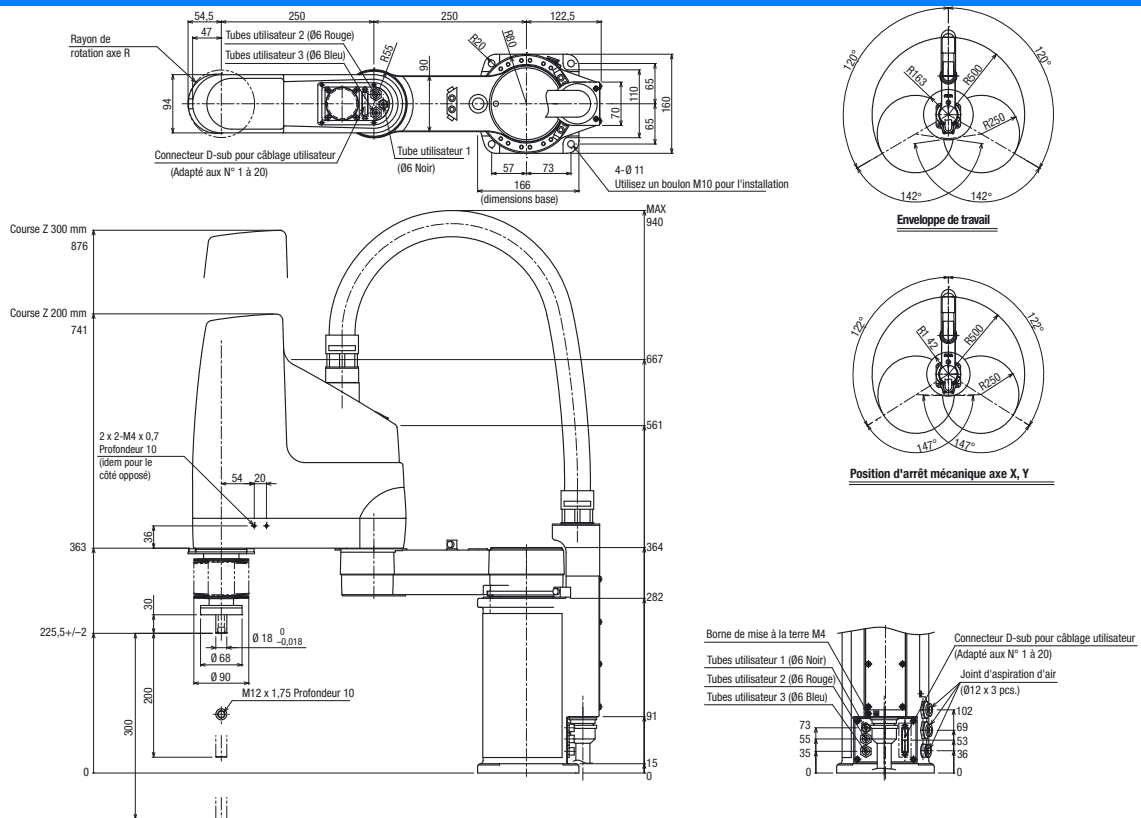
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC600 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

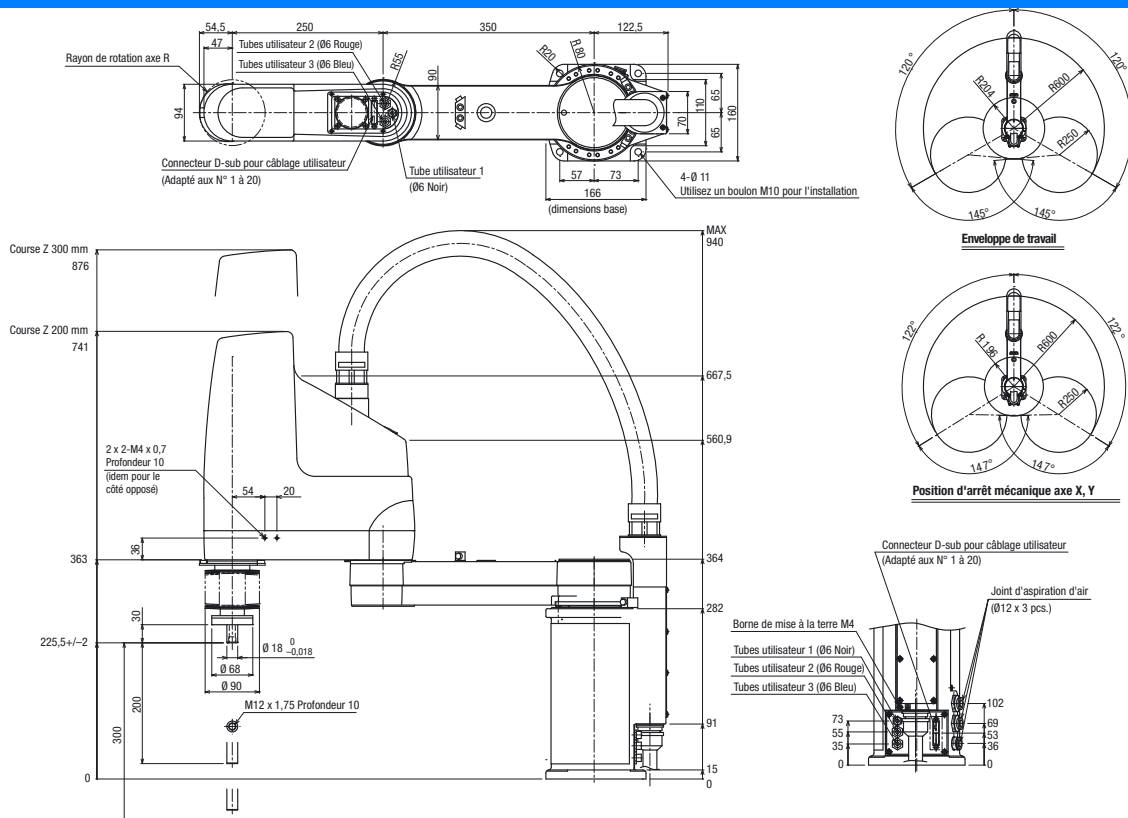
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC700 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

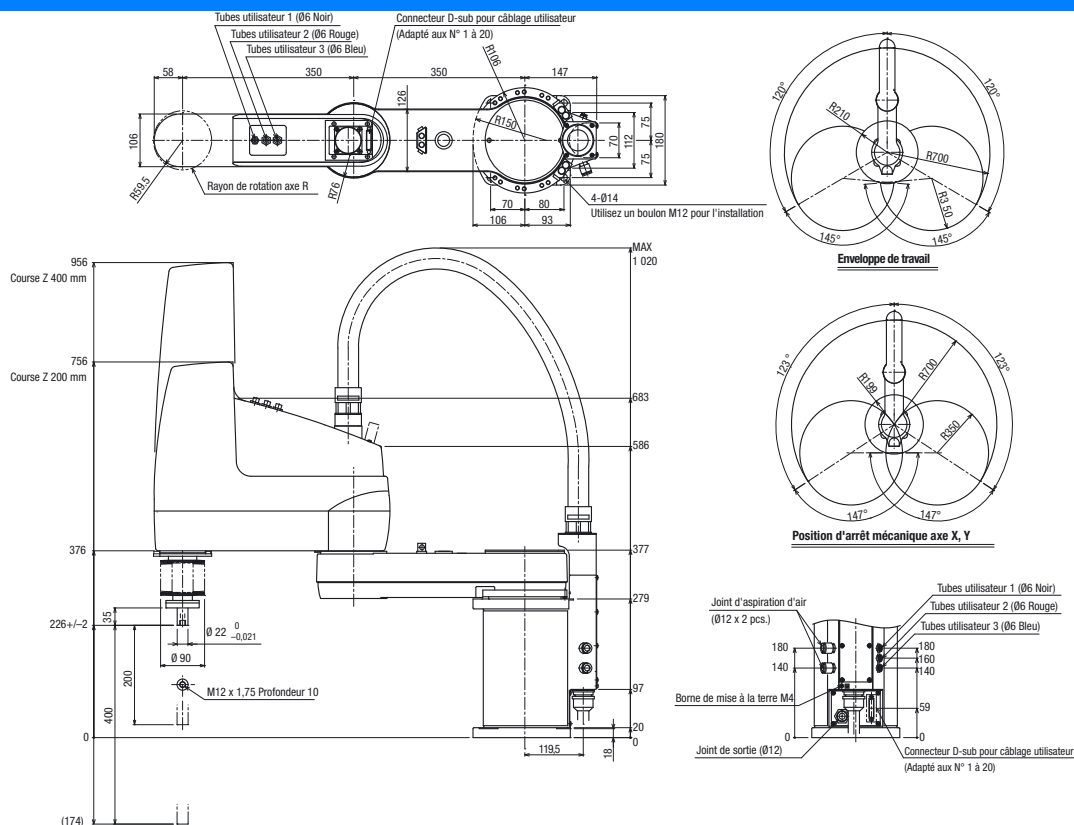
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC800 TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

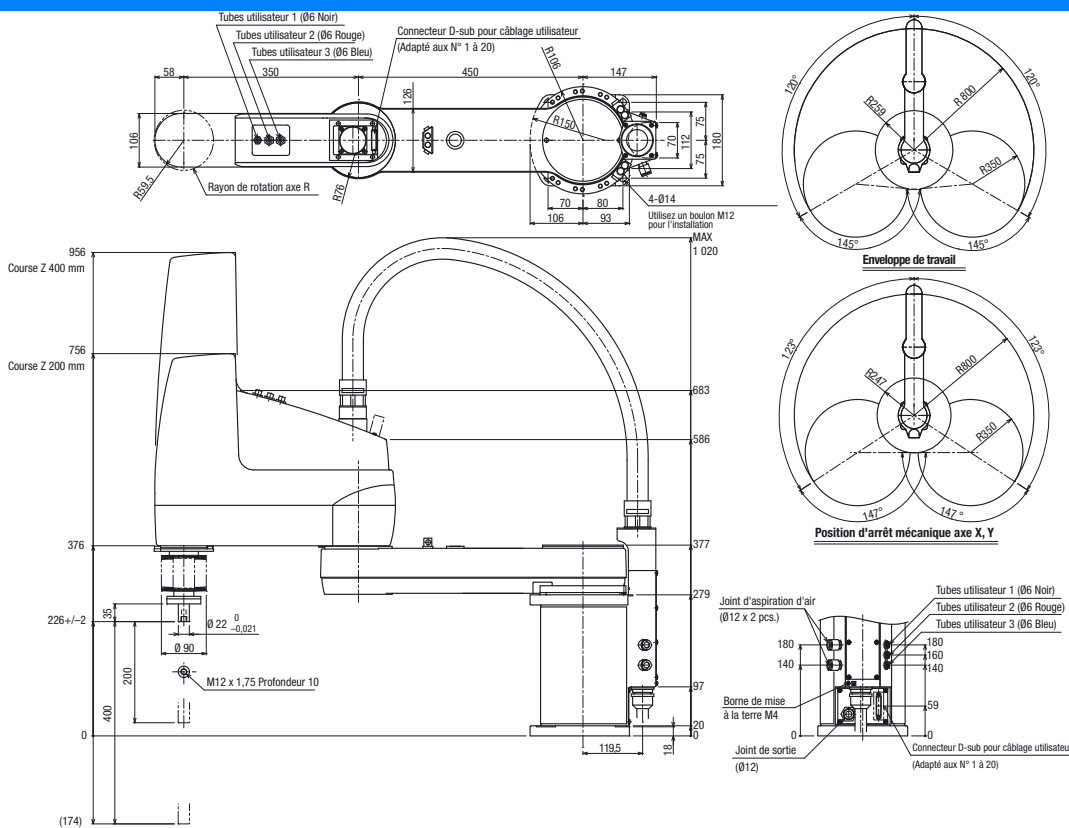
Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions



R6YXC1000Å@ TYPE SALLE BLANCHE

Caractéristiques

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

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

Contrôleur

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

Références de commande

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

Dimensions

