

- Höhere Zuverlässigkeit (keine Riemen bei XG-Serie, keine bewegten elektronischen Teile)
- Höhe Präzision und Geschwindigkeit
- Minimale Wartung
- Einfache Nutzung
- Höhe Steifigkeit
- Sehr kompakte Bauform



Das Diagramm zeigt die Vernetzung eines OMRON-Systems. Ein zentraler YRC Robotercontroller ist mit verschiedenen Komponenten verbunden:

- NS-Serie Bedienterminal**: Über Ethernet oder RS232C.
- CJ-Serie SPS**: Über Ethernet oder RS232C.
- SCARA Studio**: Über Ethernet oder RS232C.
- Bildverarbeitung**: Über Ethernet oder RS232C.
- PROFIBUS-DP-Master**: Über Feldbus.
- DeviceNet-Master**: Über Feldbus.
- PB (Programmierbox)**: Über Feldbus.
- OMRON-Roboter**: Über Feldbus.

Die Verbindungen sind wie folgt dargestellt:

- Ethernet oder RS232C**: Eine horizontale Linie, die das Bedienterminal, die SPS, das Studio und die Bildverarbeitung verbindet.
- Feldbus**: Eine horizontale Linie, die den Controller mit den Profibus- und DeviceNet-Mastern, der Programmierbox und dem Roboter verbindet.
- Roboterfeldbus**: Eine vertikale Linie, die den Controller mit dem Roboter verbindet.

Die Komponenten sind wie folgt beschriftet:

- NS-Serie Bedienterminal
- CJ-Serie SPS
- SCARA Studio
- Bildverarbeitung
- PROFIBUS-DP-Master
- DeviceNet-Master
- PB (Programmierbox)
- OMRON-Roboter
- YRC Robotercontroller

Die Verbindungen sind wie folgt dargestellt:

- Ethernet oder RS232C**
- Feldbus**
- Roboterfeldbus**

Die trennbaren Kabel auf der Roboterseite sind nicht bei allen Modellen erhältlich. Weitere Einzelheiten hierzu finden Sie in der Liste „Bestellinformationen“.

CONSULTING DISTRIBUTOR



POHL

POHL Electronic GmbH
Eduard-Maurer-Straße 11a • 16761 Hennigsdorf
Tel. +49 3302 81893-0 • Fax +49 3302 81893-99
www.pohl-electronic.de • info@pohl-electronic.de

YRC Robotercontroller

Technische Daten

Eigenschaft		Beschreibung
YRC		YRC Robotercontroller
Basis-Spezifikationen	Anzahl steuerbarer Achsen	maximal 4 Achsen (gleichzeitige Steuerung: 4 Achsen)
	Steuerbare Roboter	SCARA-Roboter
	Maximale Leistungsaufnahme	2500 VA
	Leistung des angeschlossenen Motors	1600 W
	Abmessungen (B x H x T)	180 x 250 x 235 mm
	Gewicht	6,5 kg
	Eingangsspannungsversorgung	Steuerungs-Spannungsversorgung
		Motor-Spannungsversorgung
		Einphasig, 200 bis 230 V AC +/- max. 10 % (50/60 Hz)
		Einphasig, 200 bis 230 V AC +/- max. 10 % (50/60 Hz)
Achsensteuerung	Art der Ansteuerung	Volldigital, AC-Softwareservo
	Positions-Erkennungsmethode	Mehrgang-Drehmelder mit Datensicherungsfunktion, magnetische Linearskala
	Betriebsart	PTP (Punkt-zu-Punkt), Linearinterpolation, Kreisinterpolation, ARCH
	Koordinatensystem	Gelenkkordinaten, kartesische Koordinaten
	Einheiten der Positionsangabe	Pulse, mm (Millimeter), deg (Grad)
	Geschwindigkeitseinstellung	1 % bis 100 % (In Schritten von 1 %. Allerdings wird die Geschwindigkeit bei Einzelachsenbetrieb mit der DRIVE-Anweisung in Schritten von 0,01 % eingestellt.)
	Beschleunigungseinstellung	1. Automatische Beschleunigungseinstellung auf Grundlage von Robotermodell und Endmassen-Parameter 2. Einstellung auf Grundlage der Parameter für Beschleunigung und Verzögerung (Einstellung in Schritten von 1 %)
	Auflösung	16384 Impulse/Umdrehung, 1 Mikron (µm)
Programm	Methode der Nullpunktsuche	Inkrementell, absolut, semi-absolut
	Programmiersprache	PSEUDO-BASIC (entspricht JIS B8439 SLIM-Sprache)
	Multitasking	maximal 8 Tasks
	Ablaufprogramm	1 Programm
Speicher	Punktdatei-Eingabemethode	Manuelle Dateneingabe (Koordinatenwert-Eingabe), Direkt-Teaching, Teaching-Wiedergabe
	Speicherkapazität	364 KB (Gesamtkapazität für Programm und Punkte) (Die verfügbare Programmkapazität bei Nutzung der maximalen Anzahl von Punkte beträgt 84 KB.)
	Programme	max. 100 Programme, max. 9999 Zeilen pro Programm, max. 98 KB Kapazität pro Programm
	Punkte	10000 Punkte: maximale Anzahl an Punkten
	Speichersicherungs-Batterie	Lithium-Metallbatterie (Lebensdauer 4 Jahre bei 0 bis 40 °C)
Externe Ein-/Ausgänge	Interner Flash-Speicher	512 KB (nur ALLE Daten)
	STD.DIO	E/A – Eingang
		E/A – Ausgang
	Sicherheit	16 universell nutzbare Eingänge, 10 dedizierte Eingänge (NPN/PNP-Spezifikation wählbar)
		8 universell nutzbare Ausgänge, 11 dedizierte Ausgänge
	Bremsausgang	Nothalt-Eingang (Relaiskontakt), Betriebsmodus-Eingangs (NPN/PNP-Spezifikation entspricht Einstellung in STD.DIO)
	Nullpunktschalter-Eingang	Relaiskontakt
	Externe Kommunikation	Für den Anschluss eines Öffnerkontakt-Sensors mit 24 V DC
	Optionen	RS232C: 1 Kanal D-SUB9 (Buchse); RS422: 1 Kanal (spezielle PB)
		4
Optionen	Typ	Optionale Ein-/Ausgänge (NPN/PNP): 24 universell nutzbare Eingänge, 16 universell nutzbare Ausgänge
		CC-Link: 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge, 96 Universaleingänge, 96 Universalausgänge (4 Knoten belegt)
	Typ	DeviceNet: 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge, 96 Universaleingänge, 96 Universalausgänge
		Profibus: 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge, 96 Universaleingänge, 96 Universalausgänge
	Typ	Ethernet: IEEE802.3, 10 MBit/s (10BASE-T)
		IVY: Kameraeingang (2 Kanäle), Kamera-Triggereingang, PC-Verbindungseingang
	Typ	Verfolgung: AB-Phaseneingang, Beleuchtungs-Triggereingang, Beleuchtungs-Spannungsversorgungs-Ein-/Ausgang
		Beleuchtungssteuerung: Beleuchtungs-Triggereingang, Beleuchtungs-Spannungsversorgungs-Ein-/Ausgang
	Typ	
Allgemeine technische Daten	Programmierbox	PB (mit Aktivierungsschalter)
	Support-Software für PC	SCARA STUDIO
	Betriebstemperatur	0 bis 40 °C
	Lagertemperatur	-10 bis 65 °C
	Luftfeuchtigkeit (Betrieb)	35 % bis 85 % relative Luftfeuchtigkeit (ohne Kondensatbildung)
	Sicherungsbatterie	Lithium-Metall-Batterie, 3,6 V, 5400 mAh (2700 mAh x 2)
	Absolute Datensicherungsdauer	1 Jahr (im Zustand ohne angelegte Spannung)
	Störfestigkeit	IEC61000-4-4 Stufe 3
	Schutzklasse gemäß IEC 60529	IP10

YRC Optionale Ein-/Ausgangsbaugruppe (PNP/NPN)

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACMD241 (NPN) R6YACMD242 (PNP)	Optionale Ein-/Ausgangsbaugruppe ^{*1}
Optionale Ein-/Ausgänge (NPN/PNP)	24 universell nutzbare Eingänge, 16 universell nutzbare Ausgänge

^{*1} Bitte bestellen Sie einen E/A-Steckverbinder (YKIOCONNECTOR) für jede optionale E/A-Baugruppe.

YRC DeviceNet-Slave-Baugruppe

Eigenschaft		Beschreibung
R6YACDRT01		DeviceNet-Slave-Baugruppe
Geeignet für Controller		YRC
Eignung für DeviceNet-Spezifikationen		Volume 1 Release 2.0/Volume 2 Release 2.0
Geräteprofilname		Allgemeines Gerät (Gerät Nummer 0)
Anzahl der belegten Kanäle ^{*1}		Normal: Eingang/Ausgang je 24 Kanäle, kompakt: Eingang/Ausgang je 2 Kanäle
MAC-ID-Einstellung		0 bis 63
Einstellung der Übertragungsgeschwindigkeit		500 kBit/s, 250 kBit/s, 125 kBit/s (Einstellung mit DIP-Schalter auf Platine)
DeviceNet E/A ^{*2}	Normal	96 Universaleingänge, 96 Universalausgänge, 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge
	Kompakt	16 Universaleingänge, 16 Universalausgänge, 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge
Parallele externe E/A		Das Master-Modul und bis zu vier Anschlüsse können durch Nutzung der Pseudoserialisierungsfunktion unabhängig vom Roboterprogramm gesteuert werden.
Netzwerk-Länge	Gesamtlänge ^{*3}	100 m/500 kBit/s, 250 m/250 kBit/s, 500 m/125 kBit/s
	Abzweiglänge/ Gesamte Abzweiglänge	max. 6 m/max. 39 m, max. 6 m/max. 78 m, max. 6 m/max. 156 m
Überwachungs-LED		MS (Modulstatus), NS (Netzwerkstatus)

^{*1} Die Auswahl zwischen „Normal“ und „Kompakt“ erfolgt über die Roboterparameter.

^{*2} Controller-E/A werden alle 10 ms aktualisiert.

^{*3} Diese Werte gelten bei Verwendung eines dicken Kabels. Bei Verwendung eines dünnen Kabels oder der gemischten Verwendung dicker und dünner Kabel ist die Strecke geringer.

YRC Profibus-Slave-Baugruppe

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACPRT01	Profibus-Slave-Baugruppe
Geeignet für Controller	YRC
Kommunikationsprofil	Profibus-DP-Slave
Anzahl der belegten Knoten	1 Knoten
Einstellung von Stationsadressen	1 bis 99 (mittels Drehschalter auf der Platine)
Einstellung der Kommunikationsgeschwindigkeit	9,6 kBit/s, 19,2 kBit/s, 93,75 kBit/s, 187,5 kBit/s, 500 kBit/s, 1,5 MBit/s, 3 MBit/s, 6 MBit/s, 12 MBit/s (automatische Erkennung)
Profibus E/A ^{*1}	96 Universaleingänge, 96 Universalausgänge, 16 dedizierte Eingänge, 16 dedizierte Ausgänge
Parallele externe E/A	Das Master-Modul und bis zu vier Anschlüsse können durch Nutzung der Pseudoserialisierungsfunktion unabhängig vom Roboterprogramm gesteuert werden.
Gesamtlänge	100 m bei 3, 6 und 12 MBit/s, 200 m bei 1,5 MBit/s, 400 m bei 500 kBit/s, 1000 m bei 187,5 kBit/s, 1200 m bei 9,6/19,2/93,75 kBit/s
Überwachungs-LED	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

^{*1} Das kürzeste E/A-Aktualisierungsintervall des Controllers beträgt 10 ms, jedoch ist die tatsächliche E/A-Aktualisierungszeit von der Aktualisierungszeit mit der Masterstation abhängig.

YRC Ethernet-Baugruppe

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACETN01	Ethernet-Baugruppe
Geeignet für Controller	YRC
Netzwerkspezifikationen	Gemäß Spezifikationen für Ethernet (IEEE802.3)
Steckverbinderspezifikationen	RJ-45-Steckverbinder (8-poliger modularer Steckverbinder), 1 Anschluss
Baudrate	10 MBit/s (10BASE-T)
Kommunikationsmodus	Halbduplex
Netzwerkprotokoll	Anwendungsschicht: TELNET; Transportschicht: TCP/IP Netzwerkschicht: IP, ICMP, ARP; Data-Link-Schicht: CSMA/CD Physische Schicht: 10BASE-T
Anzahl gleichzeitig erfasster Eingänge	1
Einstellung von IP-Adresse etc.	Einstellung über PB
Überwachungs-LED	Run, Collision, Link, Transmit, Receive

YRC EtherNet/IP-Baugruppe

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACEIP01	EtherNet/IP-Baugruppe
Geeignet für Controller	YRC Version 1.64M oder höher
Netzwerkspezifikationen	Entspricht Ethernet (IEEE 802.3)
Eignung für EtherNet/IP-Spezifikationen	Volume 1: Common Industrial Protocol (CIPTM) 3.8/Volume 2: EtherNet/IP Adaption Edition 1.9
Gerätetyp	Allgemeines Gerät (Gerät Nummer 43)
Datengröße	Je 48 Byte für Ein-/Ausgang
Übertragungsgeschwindigkeit	10 MBit/s/100 MBit/s
Steckverbinderspezifikationen	RJ-45-Steckverbinder (8-poliger modularer Steckverbinder), 1 Anschluss
Paralleler externer Eingangs	Das Master-Modul und bis zu vier Anschlüsse können durch Nutzung der emulierten Synchronisierungsfunktion unabhängig vom Roboterprogramm gesteuert werden.
Max. Kabellänge	100 m
Überwachungs-LED	Aktivität, Netzwerkstatus, Verbindung, Modulstatus

YRC VISION-Karte – Basis-Spezifikationen

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACVI01	VISION-Karte
Basis-Spezifikationen	Geeignet für Controller
	YRC
	Bildpunkte
	640 (H) x 480 (V) – 300000 Pixel, VGA
	Einstellbare Teiletypen
	40 Teiletypen
Bestimmungsmethode	Anschließbare Kameras
	Maximal 2 Kameras ^{*1}
	Kameratypen
	Mit doppelter Geschwindigkeit kompatible analoge Kamera
	Speicher
	128 MB SDRAM, 256 MB miniSD-Karte
Funktions	Externe Schnittstelle
	Ethernet (100BASE-TX)
	Bestimmungsmethode
	Kantensuche (korrelativer Kantenfilter, Sobel-Filter)
	Bildeingang
	Trigger
Funktionen zur Einrichtungsunterstützung	Externer Trigger-Eingang
	2 Punkte
	Suchfunktion
	Positions-Offset, Auto-Registrierung von Punktdaten
	Kalibrierung, Bildspeicherfunktion ^{*2} (alle Bilder/bestimmtes Bild)

*1 Bei Anschluss von zwei Einheiten muss es sich um das gleiche Modell handeln.

*2 Windows-PC erforderlich

Zubehör für YRC VISION-Karte

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACSI	CCD-Kamera
R6YACCV003	Kamerakabel, 3,5 m
R6YACCV006	Kamerakabel, 6 m
R6YACCV009	Kamerakabel 9,5 m (3,5 m + 6 m)
R6YACLE008	Objektiv 8 mm
R6YACLE012	Objektiv 12 mm
R6YACLE016	Objektiv 16 mm
R6YACLE025	Objektiv 25 mm
R6YACLR005	Zwischenring 0,5 mm
R6YACLR010	Zwischenring 1,0 mm
R6YACLR020	Zwischenring 2,0 mm
R6YACLR050	Zwischenring 5,0 mm

YRC Verfolgungskarte – Basis-Spezifikationen

Eigenschaft		Beschreibung
R6YACTR01		Verfolgungskarte
Basis-Spezifikationen	Geeignet für Controller	YRC
	Beleuchtungssteuerungs-Abschnitt	Anzahl der anschließbarer Beleuchtungsgeräte
		Bis zu 2
		Lichtanpassungssystem
		PWM-Steuerung (0 bis 100 %) (Zyklus 60 kHz) Stroboskoplicht (10 bis 33000 µs)
		Trigger
		Softwaretrigger, Hardwaretrigger
		Externer Trigger-Eingang
		2 Punkte
	Impulseingang-Abschnitt	Beleuchtungs-Spannungsversorgungseingang
		12 V DC oder 24 V DC (gemeinsame externe Versorgung für 2 Kanäle)
		Beleuchtungs Ausgang
		Bei Versorgung mit 12 V DC: unter 30 W bei 2 Kanälen zusammen Bei Versorgung mit 24 V DC: unter 60 W bei 2 Kanälen zusammen
		Anzahl der anschließbarer Gebergeräte
		Bis zu 2
		Drehgeber-Spannungsversorgung
		5 V DC (weniger als 500 mA bei 2 Kanälen zusammen) (Versorgung über Controller)
		Geeigneter Drehgeber
		Line Driver entsprechend 26LS31/26C31 (kompatibel mit RS422)
		Eingangsphase
		A, A, B, B, Z, Z
		Maximale Ansprechfrequenz:
		2 MHz
		Zähler/Vervielfachung
		0 bis 65535/doppelt, vierfach
		Sonstiges
		Mit Drahtbruch-Erkennungsfunktion ausgestattet

Hinweis: Zur Nutzung der Verfolgungsfunktion ist die Verfolgungskarte erforderlich.

Zubehör für YRC Verfolgungskarte

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACCR005	Drehgeberkabel für Verfolgung, 10 m

YRC Beleuchtungssteuerungskarte – Basis-Spezifikationen

Eigenschaft		Beschreibung
R6YACLI01		Beleuchtungssteuerungskarte
Basis-Spezifikationen	Geeignet für Controller	YRC
	Anzahl anschließbarer Beleuchtungsgeräte	Bis zu 2
		Lichtanpassungssystem
		PWM-Steuerung (0 bis 100 %) (Zyklus 60 kHz) Stroboskoplicht (10 bis 33000 µs)
		Trigger
		Softwaretrigger, Hardwaretrigger
		Externer Trigger-Eingang
		2 Punkte
	Beleuchtungs-Spannungsversorgungseingang	12 oder 24 V DC (gemeinsame externe Versorgung für 2 Kanäle)
		Beleuchtungs Ausgang
		Bei Versorgung mit 12 V DC: unter 30 W bei 2 Kanälen zusammen Bei Versorgung mit 24 V DC: unter 60 W bei 2 Kanälen zusammen

Zubehör für YRC-PB (Programmierbox)

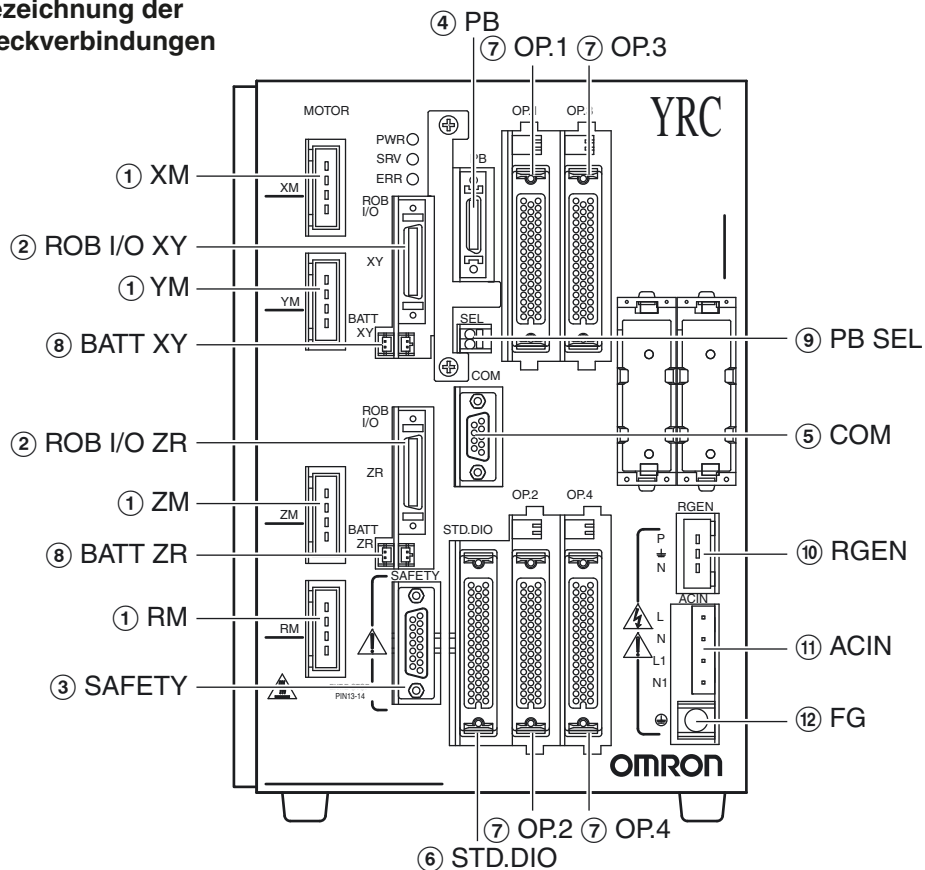
Eigenschaft	Beschreibung
R6YACPB005E	Programmierboxkabel, 5 m
R6YACPB012E	Programmierboxkabel, 12 m

Zubehör für YRC-SCARA Studio-Software

Eigenschaft	Beschreibung
R6YACSSC1	Support-Software SCARA Studio
R6YACCC005	Kommunikationskabel, 9-polig/9-polig
R6YACUSB005	USB-Kommunikationskabel

YRC – Bezeichnungen der Komponenten

Bezeichnung der Steckverbindungen

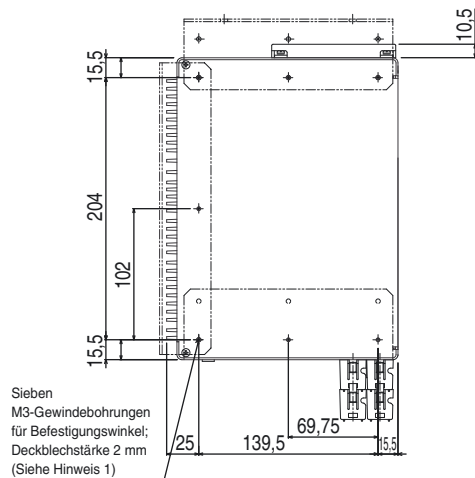


	Bezeichnung der Steckverbindung	Funktion
①	XM/YM/ZM/RM	Steckverbinder für Servomotor-Antrieb
②	ROB I/O [XY/ZR]	Steckverbinder für Servomotor-Rückmeldung und Sensorsignale
③	SAFETY	Ein-/Ausgangssteckverbinder für Sicherheitsfunktionen wie Nothalt
④	PB	Steckverbinder für PB
⑤	COM	RS-232C-Schnittstellen-Steckverbinder
⑥	STD.DIO	Steckverbinder für dedizierte E/A und universell nutzbare E/A
⑦	OP.1, 2, 3, 4	Steckverbinder an optionalen Erweiterungskarten
⑧	BATT [XY/ZR]	Batterie-Steckverbinder für Absolutwertsicherung
⑨	PB SEL	PB-Wahlschalter-Kontakt
⑩	RGEN [P/W/N]	Steckverbinder für Bremswiderstandseinheit
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Klemmenblock für Spannungsversorgungskabel; zur Verdrahtung Ringkabelschuhe verwenden.
⑫	FG	Erdungsklemme (W); Erdung gemäß Klasse D (max. 100 Ohm Erdungswiderstand).

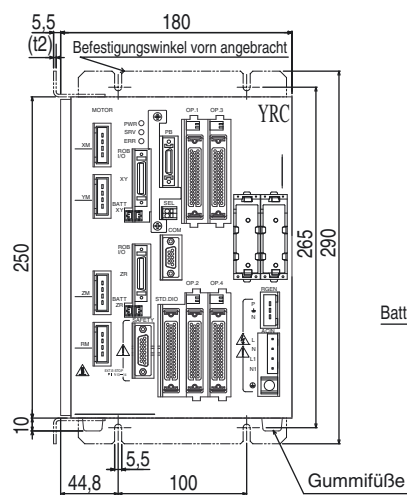
Abmessungen

YRC in Standardausführung

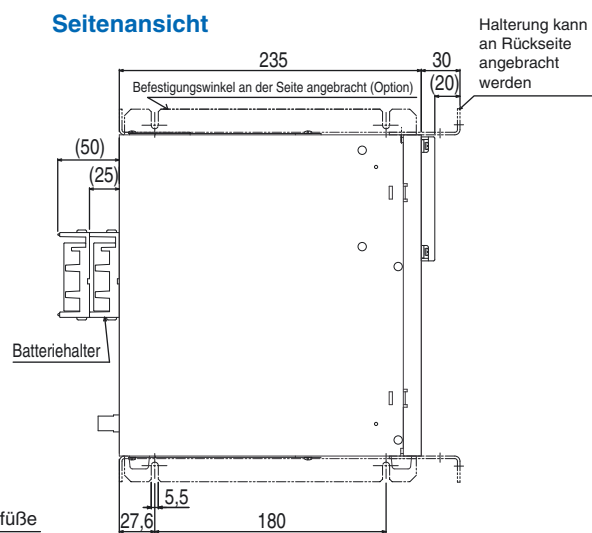
Draufsicht



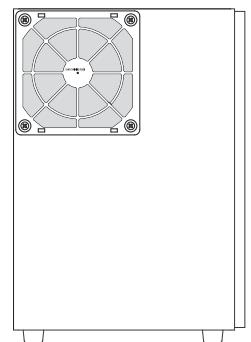
Vorderansicht



Seitenansicht

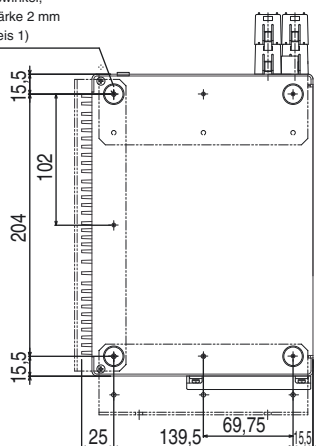


Rückansicht



Ansicht von unten

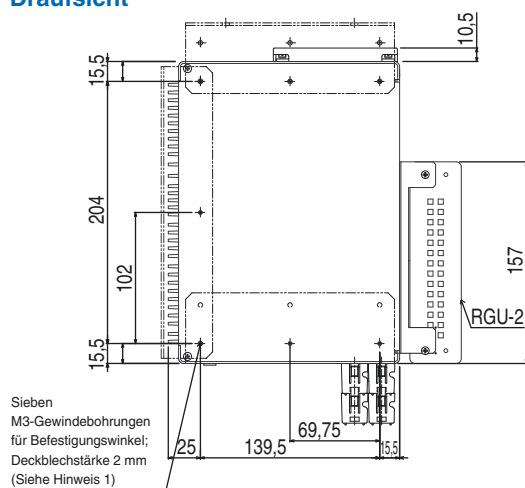
Sieben M3-Gewindebohrungen für Befestigungswinkel; Deckblechstärke 2 mm (Siehe Hinweis 1)



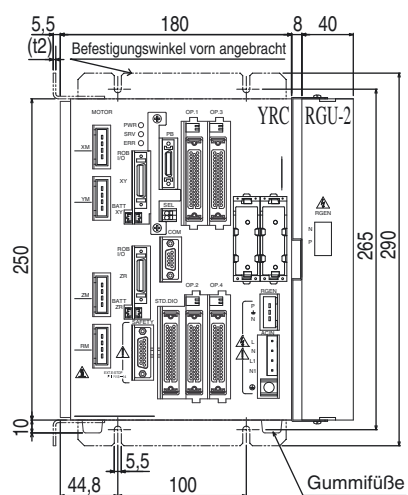
Hinweis 1: Bei Installation des Controllers mit den Befestigungswinkeln die Gummifüße an der Unterseite entfernen.

YRC mit installierter Option RGU2

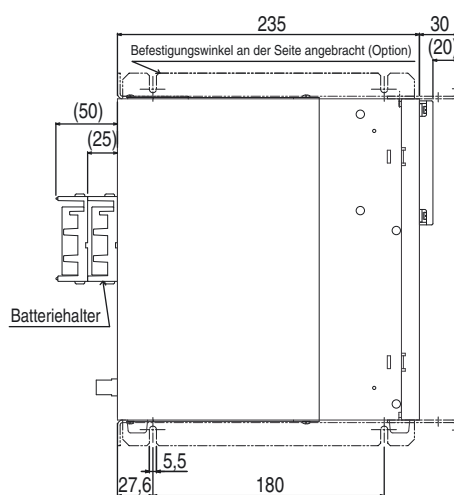
Draufsicht



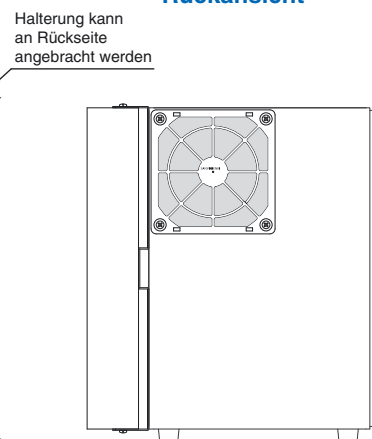
Vorderansicht



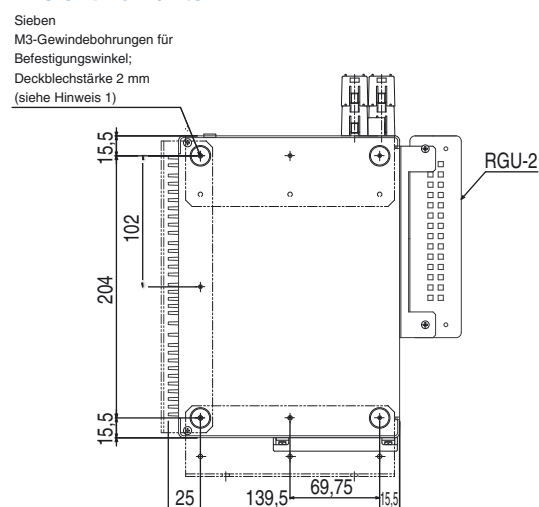
Seitenansicht



Rückansicht

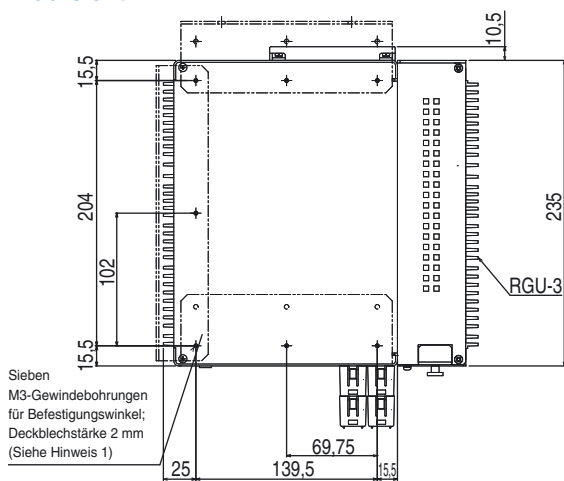


Ansicht von unten

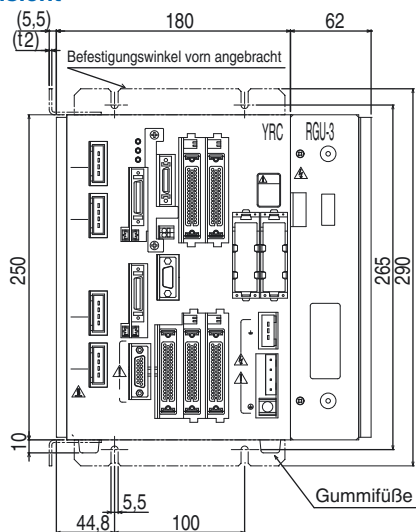


YRC mit installierter Option RGU3

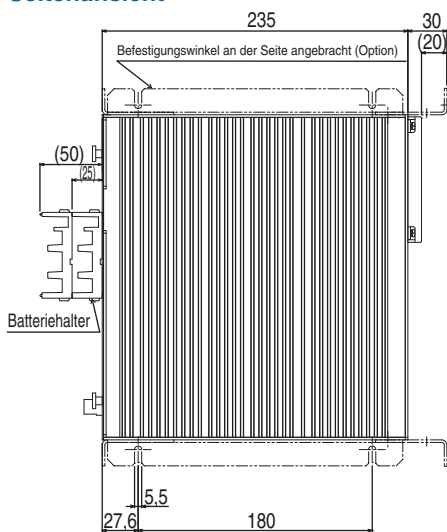
Draufsicht



Vorderansicht

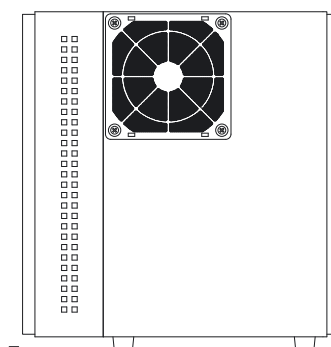


Seitenansicht



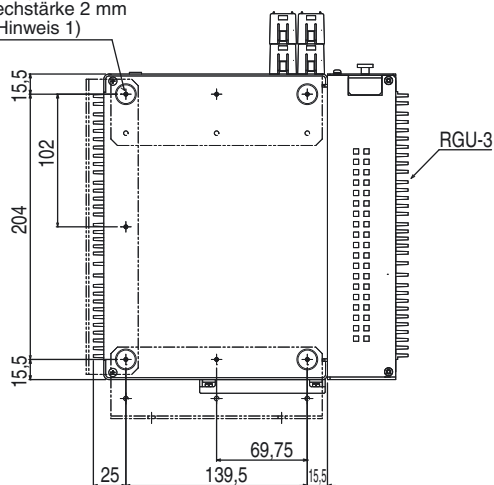
Rückansicht

Halterung kann an Rückseite angebracht werden



Ansicht von unten

Sieben M3-Gewindebohrungen für Befestigungswinkel; Deckblechstärke 2 mm (Siehe Hinweis 1)



R6YXG120 TINY-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	120			
Maximale Nutzlast (kg)	1			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,005			
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	45	75	50
	Drehwinkel (°)	+/-125	+/-145	-----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Gleitkeilgetriebe
AC-Servomotorleistung (W)		30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	3,3			
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ² (s)	0,33			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,1 x 8			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 2, Option: 3,5, 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboterkabel) ⁴	3,9			
Gewicht Roboterkabel	0,9 kg (2 m), 1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboters selbst und dem des Roboterkabels zusammen.

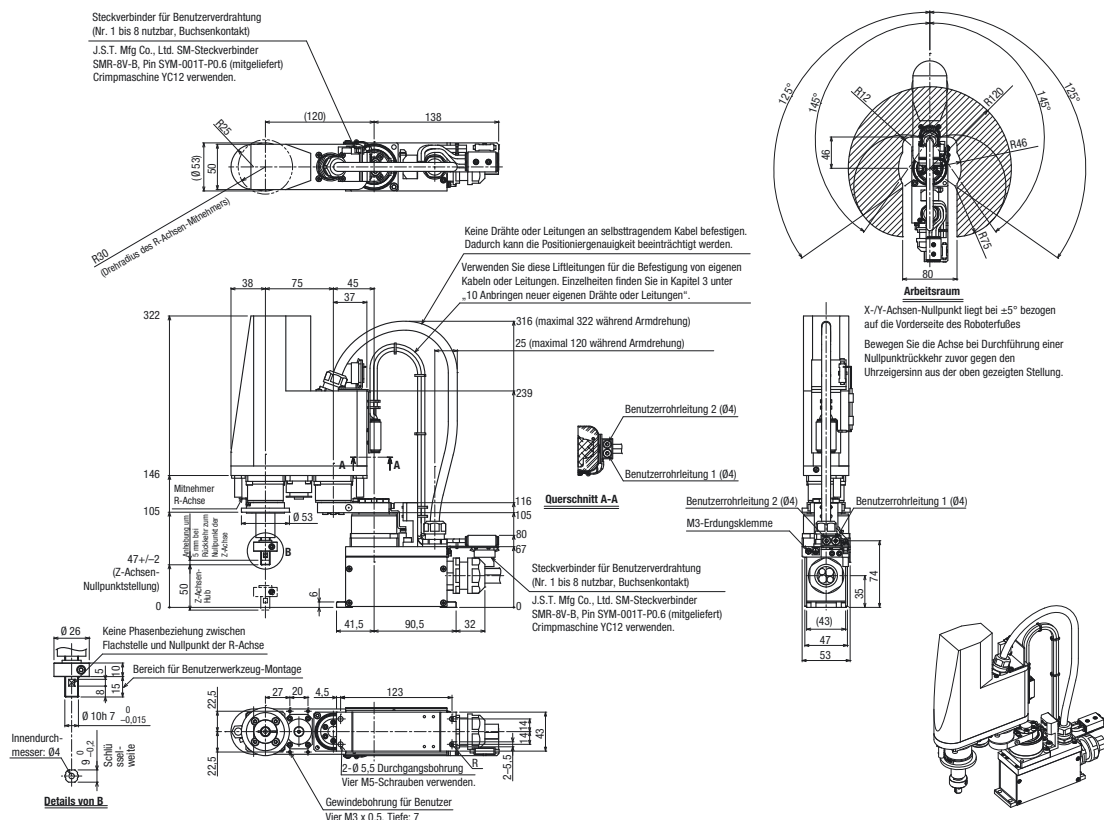
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	300	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 120 mm, Vertikalhub: 50 mm, max. Nutzlast: 1 kg	R6YXG12050YRCR0

Abmessungen



R6YXG150 TINY-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	150			
Maximale Nutzlast (kg)	1			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-Spezifikationen	Armlänge (mm)	75	75	50
	Drehwinkel (°)	+/-125	+/-145	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Direktverbindung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	30	30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	3,4		0,9	1700
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ² (s)	0,33			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,1 x 8			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboter kabellänge (m)	Standard: 2, Option: 3,5, 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter kabel) ⁴	4			
Gewicht Roboter kabel	0,9 kg (2 m), 1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboters selbst und dem des Roboter kabels zusammen.

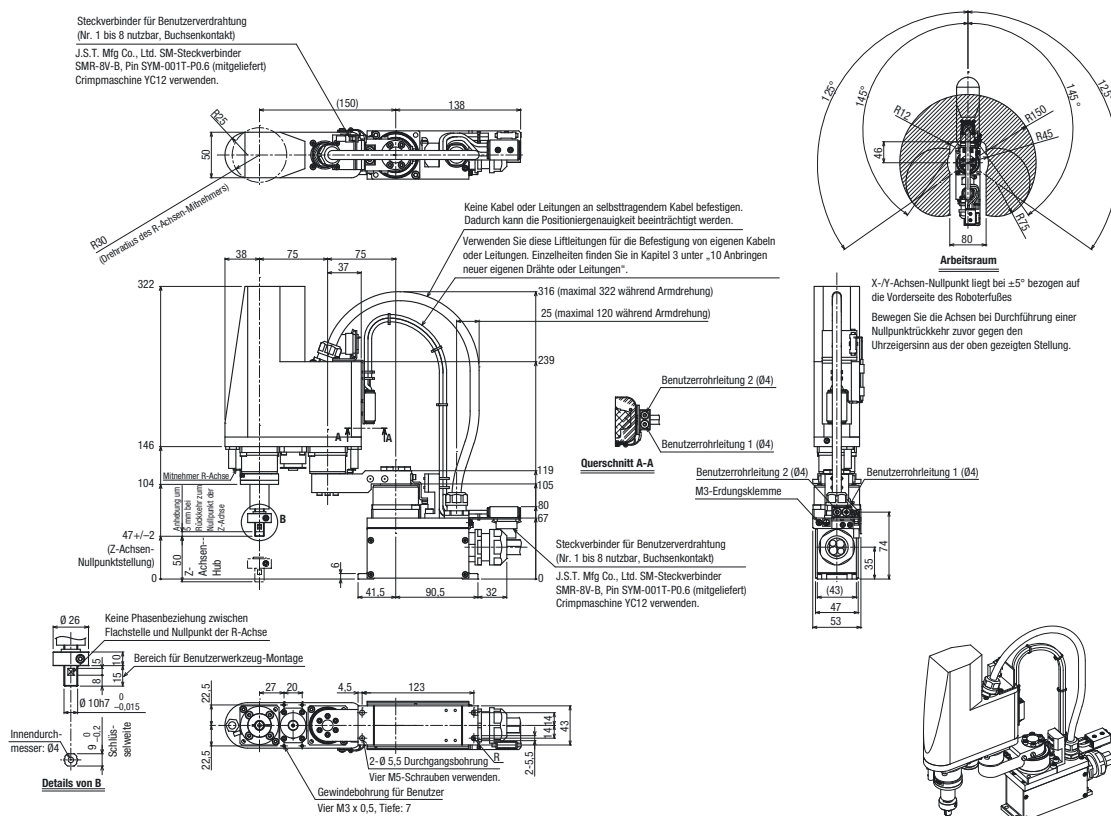
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	300	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 150 mm, Vertikalhub: 50 mm, max. Nutzlast: 1 kg	R6YXG15050YRCR0

Abmessungen



R6YXG180 TINY-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	180			
Maximale Nutzlast (kg)	1			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,005		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	105	75	50
	Drehwinkel (°)	+/-125	+/-145	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	30	30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	3,3		0,9	1700
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ² (s)	0,33			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,1 x 8			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 2, Option: 3,5, 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel) ⁴	4,1			
Gewicht Roboter-kabel	0,9 kg (2 m), 1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboters selbst und dem des Roboter-kabels zusammen.

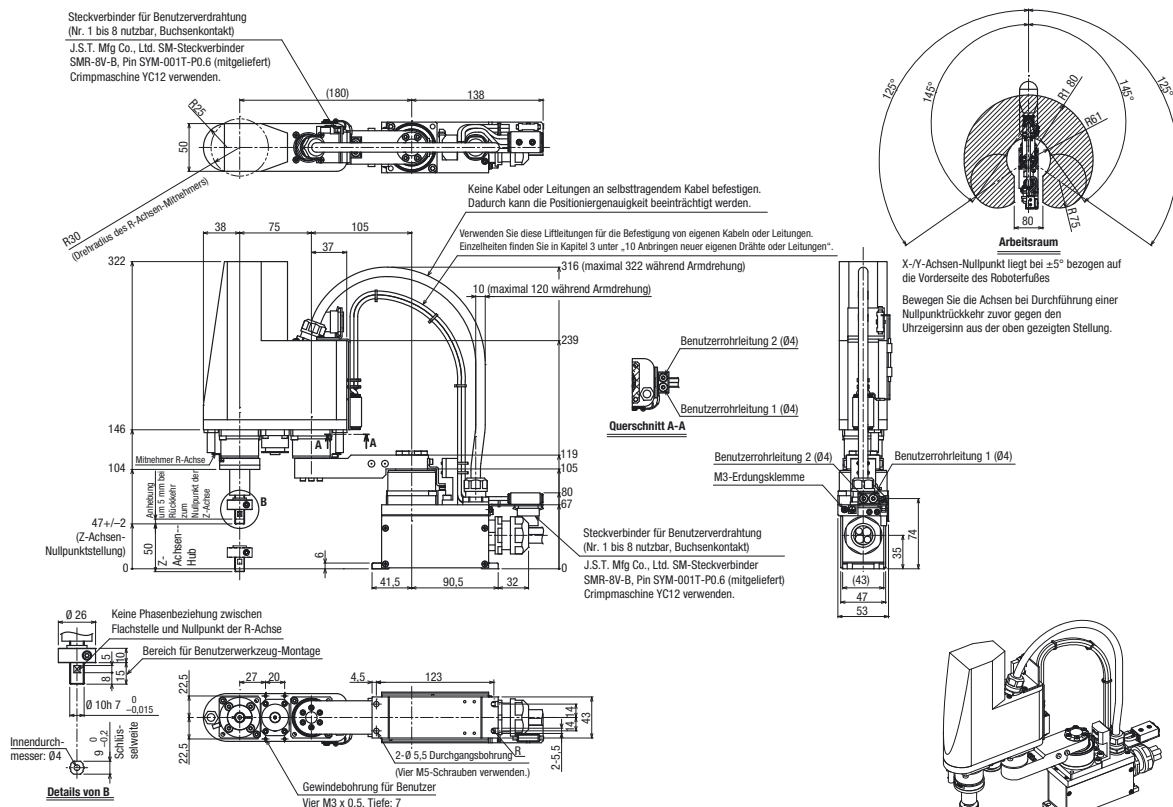
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 180 mm, Vertikalhub: 50 mm, max. Nutzlast: 1 kg	R6YXG18050YRCR0

Abmessungen



R6YXG220 TINY-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	220			
Maximale Nutzlast (kg)	1			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01			
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	109	100	----
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-140	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	50	30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	3,4			1700
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ² (s)	0,42			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,1 x 6			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø3 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboterkaabel) ⁴	5,5			
Gewicht Roboterkaabel	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboters selbst und dem des Roboterkaabels zusammen.

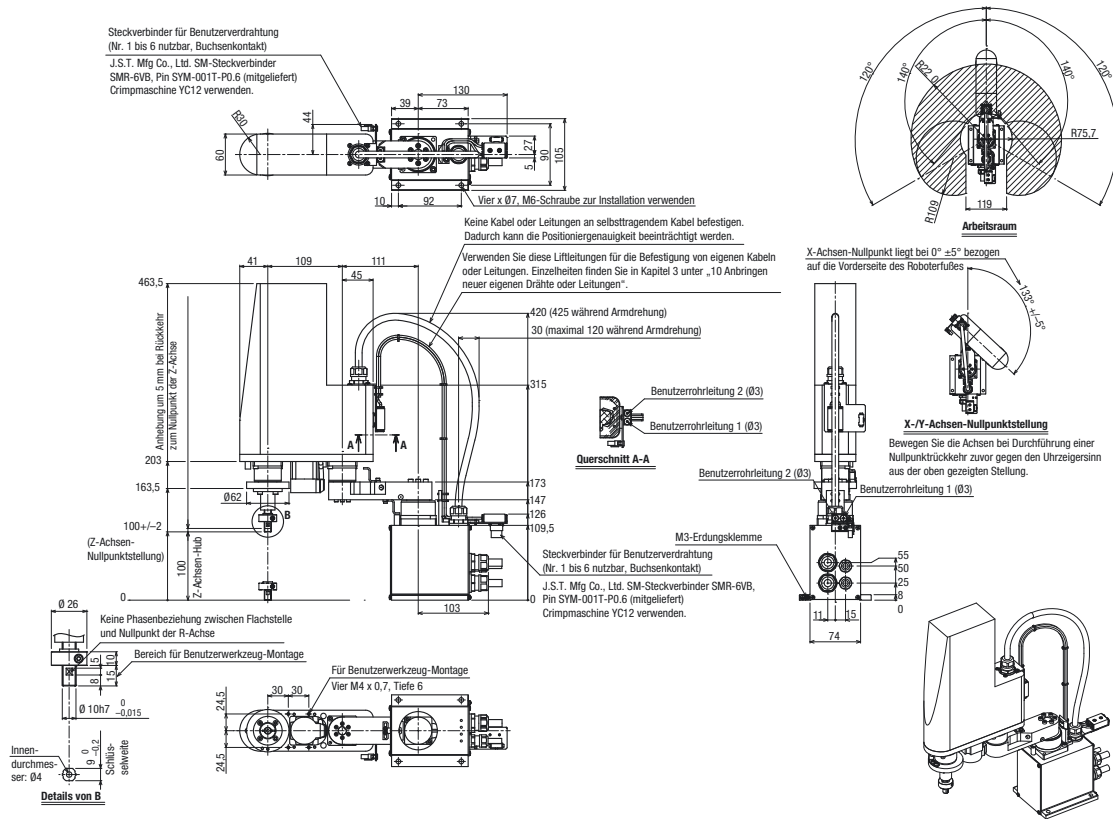
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 220 mm, Vertikalhub: 100 mm, max. Nutzlast: 1 kg	R6YXG220100YRCR0

Abmessungen



R6YXGL250 xG-Serie

Technische Daten

				X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)				250			
Maximale Nutzlast (kg)				5 (4) ¹			
Wiederholgenauigkeit ² (XYZ: mm) (R: °)				+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)			100	150	150	----
	Drehwinkel (°)			+/-140	+/-144	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung			Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung		Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe		Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)				200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)				4,5		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ³ (s)				0,49			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ⁴ (kgm ²)				0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)				0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)				Ø4 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen				1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)				Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional		Werkzeugflansch		R6YACXGLF			
		Offene Welle		R6YACXGLS			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)				14,5			

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

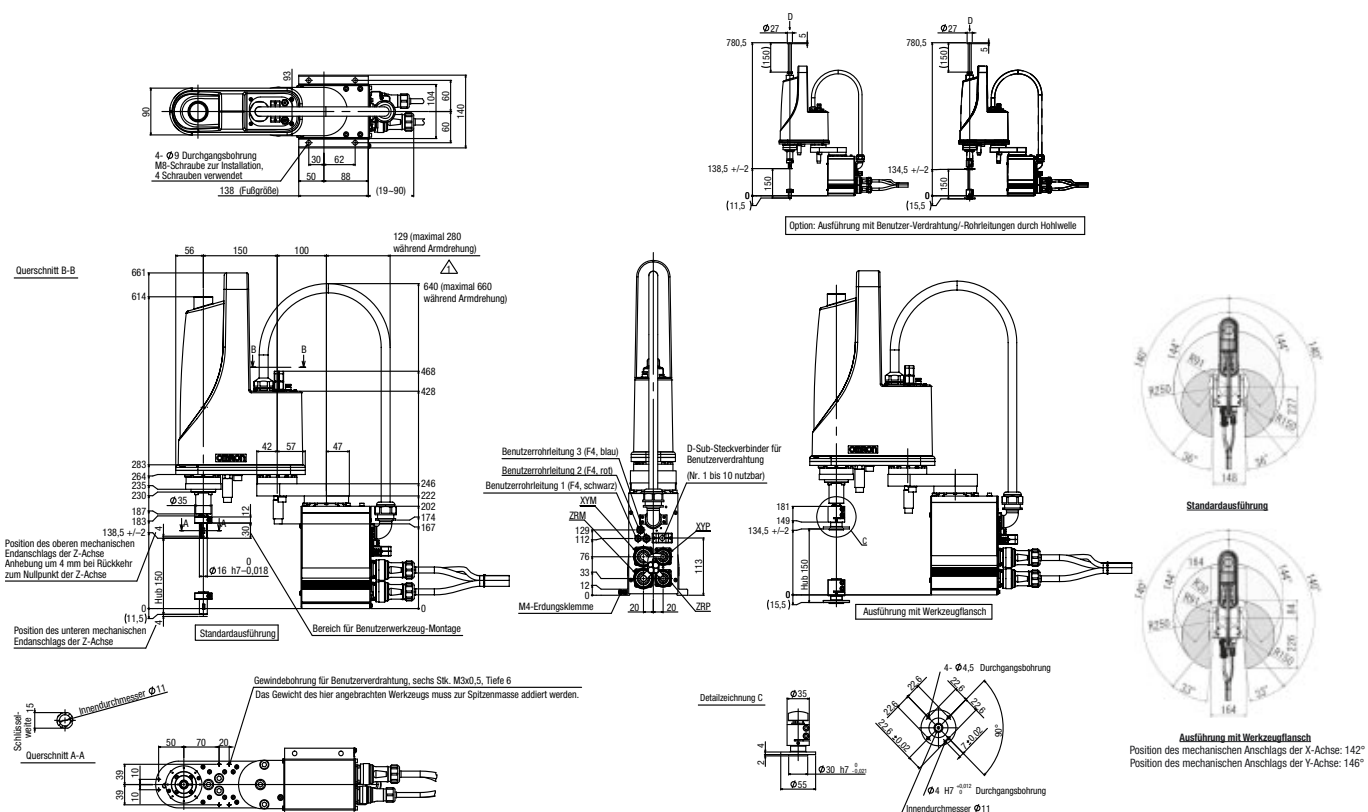
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1100	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 250 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGL250150YRCR0

Abmessungen



R6YXGL350 xG-Serie

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			350			
Maximale Nutzlast (kg)			5 (4) ^{*1}			
Wiederholgenauigkeit ^{*2} (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		200	150	150	----
	Drehwinkel (°)		+/-140	+/-144	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			5,6		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*3} (s)			0,49			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*4} (kgm ²)			0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5 Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch		R6YACXGLF			
	Offene Welle		R6YACXGLS			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			15			

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

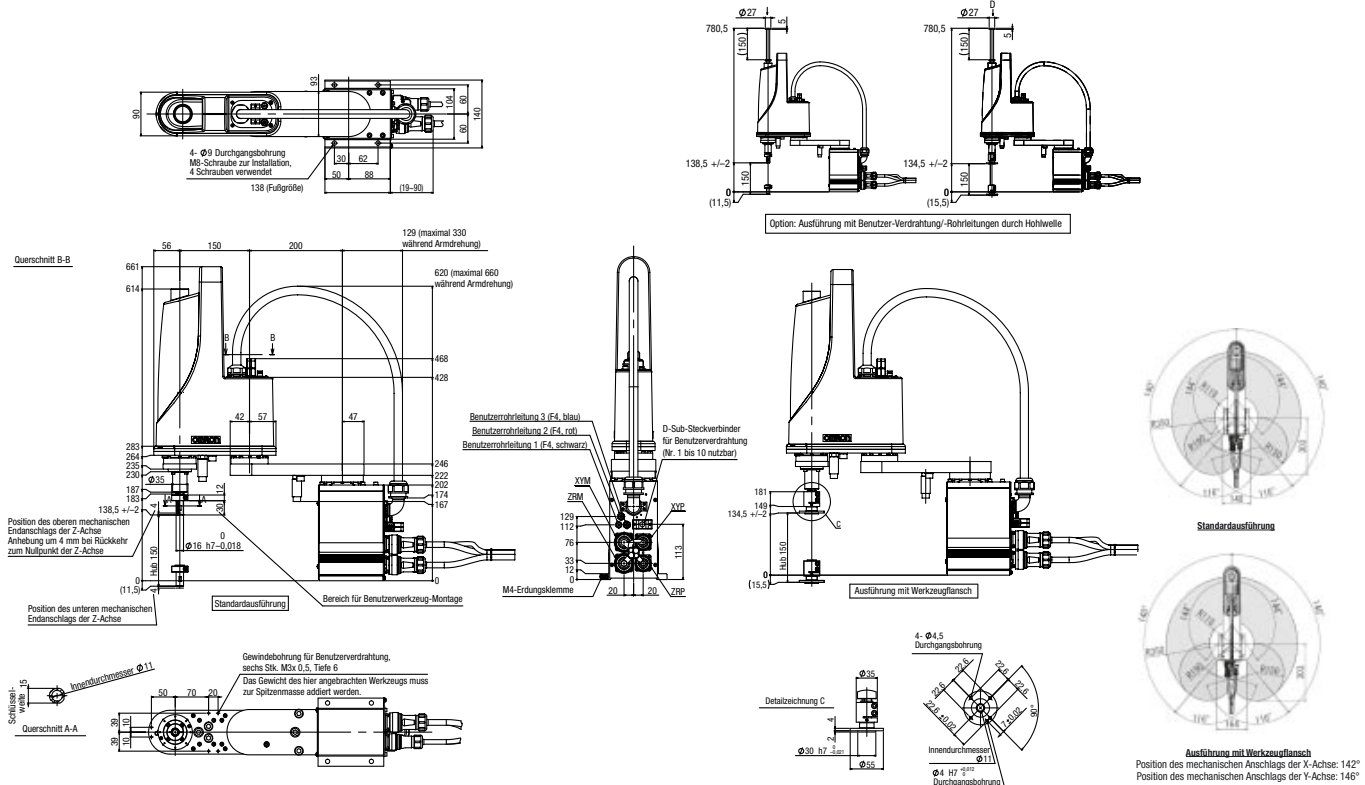
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1100	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 350 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGL350150YRCR0

Abmessungen



R6YXGL400 xG-Serie

Technische Daten

			Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			400		
Maximale Nutzlast (kg)			5 (4) ^{*1}		
Wiederholgenauigkeit ^{*2} (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	250	150	150	----
	Drehwinkel (°)	+/-140	+/-144	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung		
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			6,1		1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*3} (s)			0,49		
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*4} (kgm ²)			0,05		
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10		
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 3		
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)		
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10		
Optional	Werkzeugflansch		R6YACXGLF		
	Offene Welle		R6YACXGLS		
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			15,5		

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

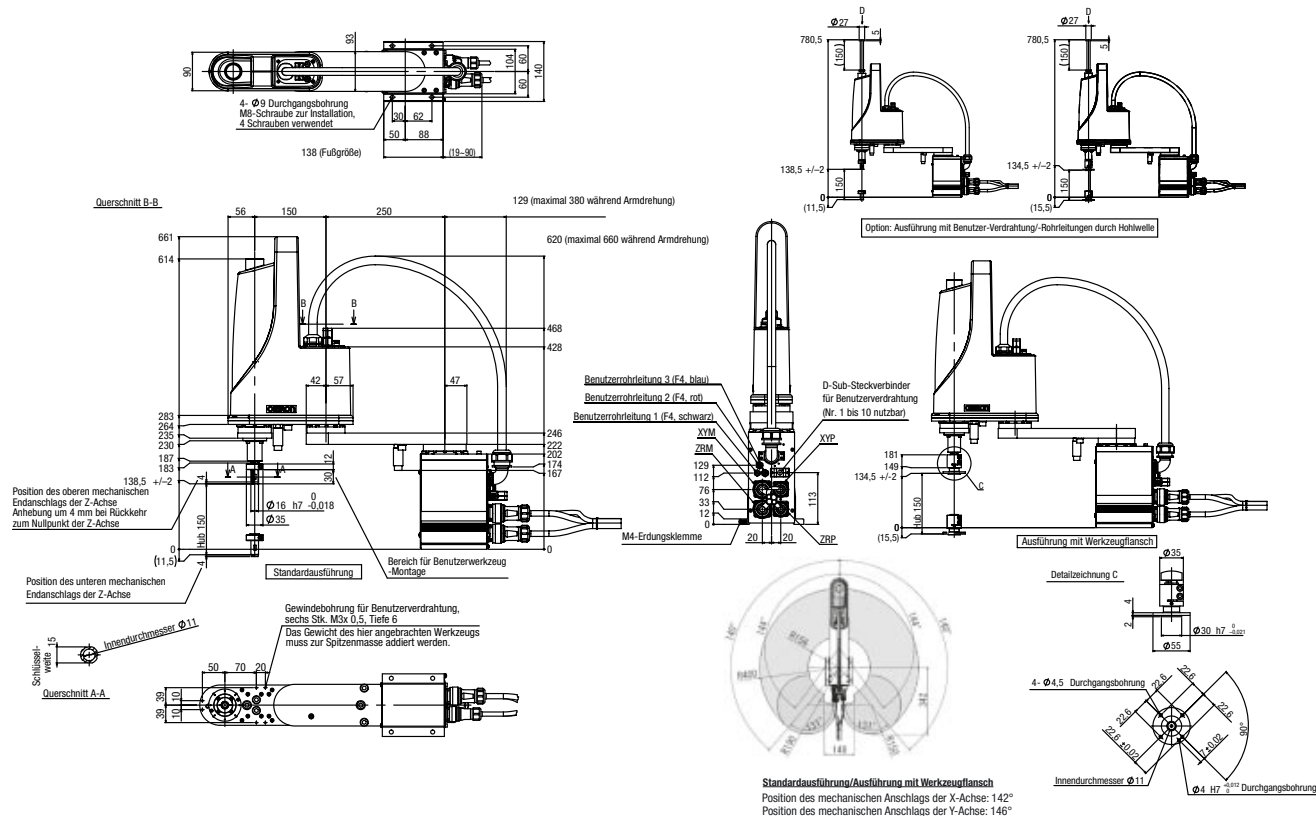
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1100	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 400 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGL400150YRCR0

Abmessungen



R6YXGL500 xG-Serie

Technische Daten

			Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			500		
Maximale Nutzlast (kg)			5 (4) ¹		
Wiederholgenauigkeit ² (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		250	150	----
	Drehwinkel (°)		+/-140	+/-144	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung		
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			5,1		1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ³ (s)			0,59		
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ⁴ (kgm ²)			0,05		
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10		
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 3		
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)		
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10		
Optional		Werkzeugflansch	R6YACXGLF		
		Offene Welle	R6YACXGLS		
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			17		

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

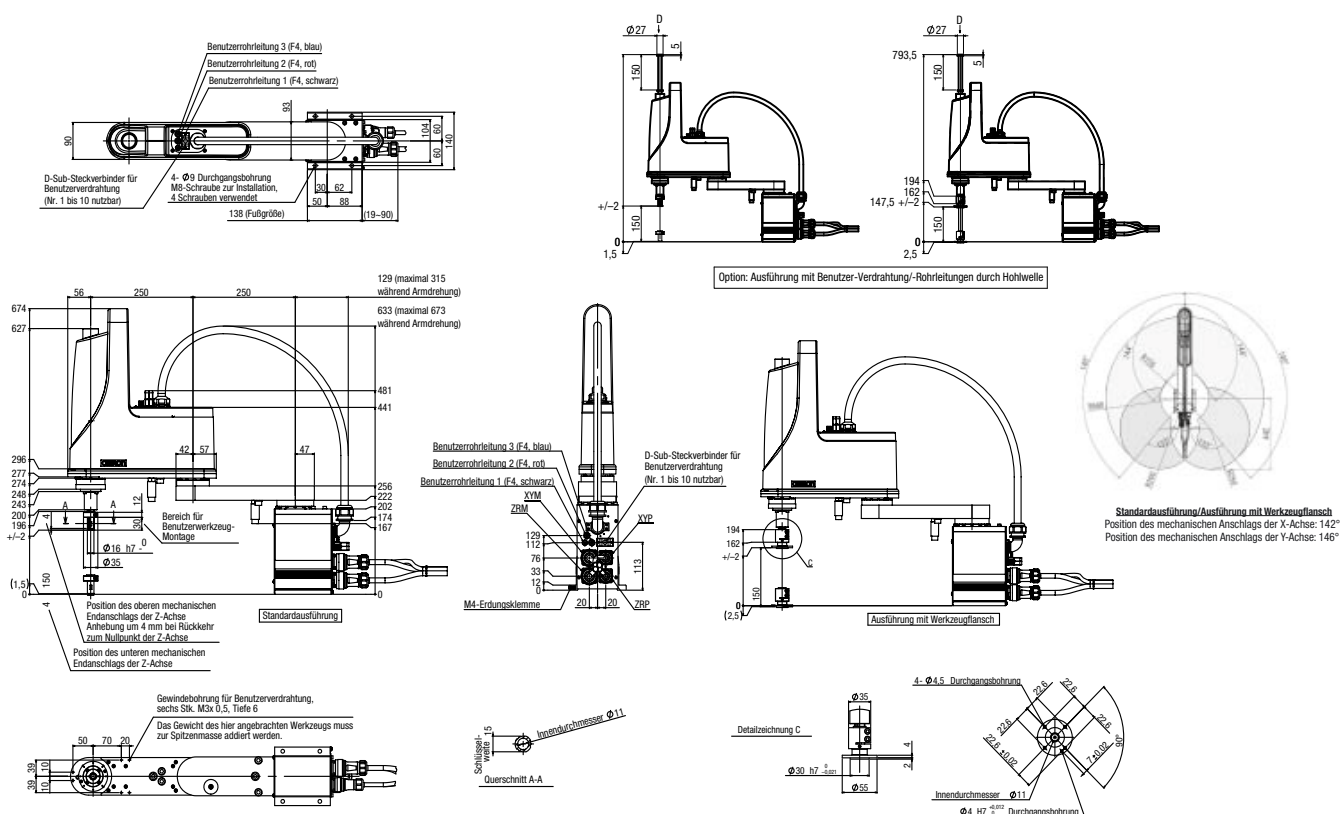
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YBC	1100	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGL500150YRCR0

Abmessungen



R6YXGL600 xG-Serie

Technische Daten

			Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			600		
Maximale Nutzlast (kg)			5 (4) ¹		
Wiederholgenauigkeit ² (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		350	250	150
	Drehwinkel (°)		+/-140	+/-144	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung		
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			4,9		
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ³ (s)			0,63		
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ⁴ (kgm ²)			0,05		
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10		
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 3		
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)		
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10		
Optional	Werkzeugflansch		R6YACXGLF		
	Offene Welle		R6YACXGLS		
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			18		

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

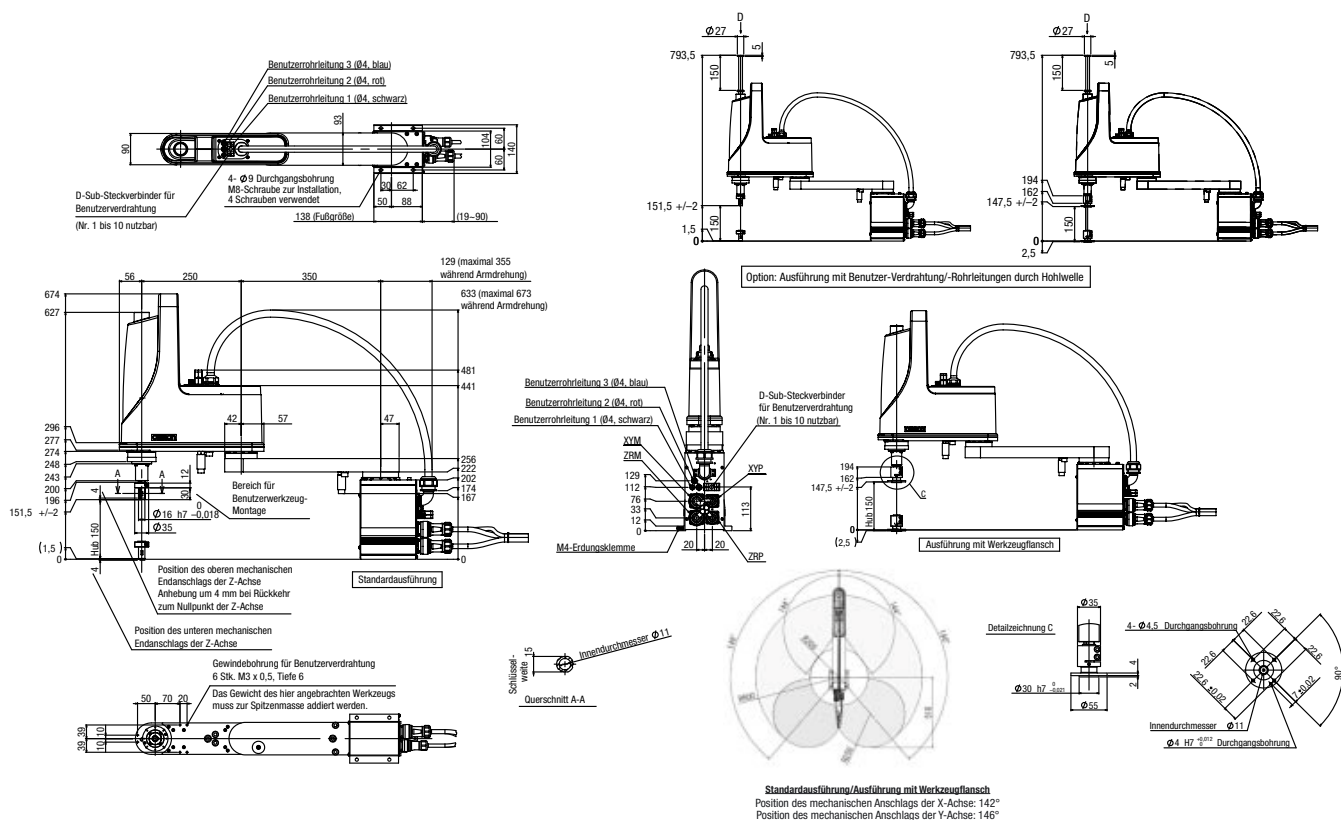
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1100	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGL600150YRCR0

Abmessungen



R6YXG600 xG-Serie

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			600			
Maximale Nutzlast (kg)			10			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		300	300	200	300
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-145	----	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			400	200	200	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			8,4		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)			0,46			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)			0,30			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			31			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

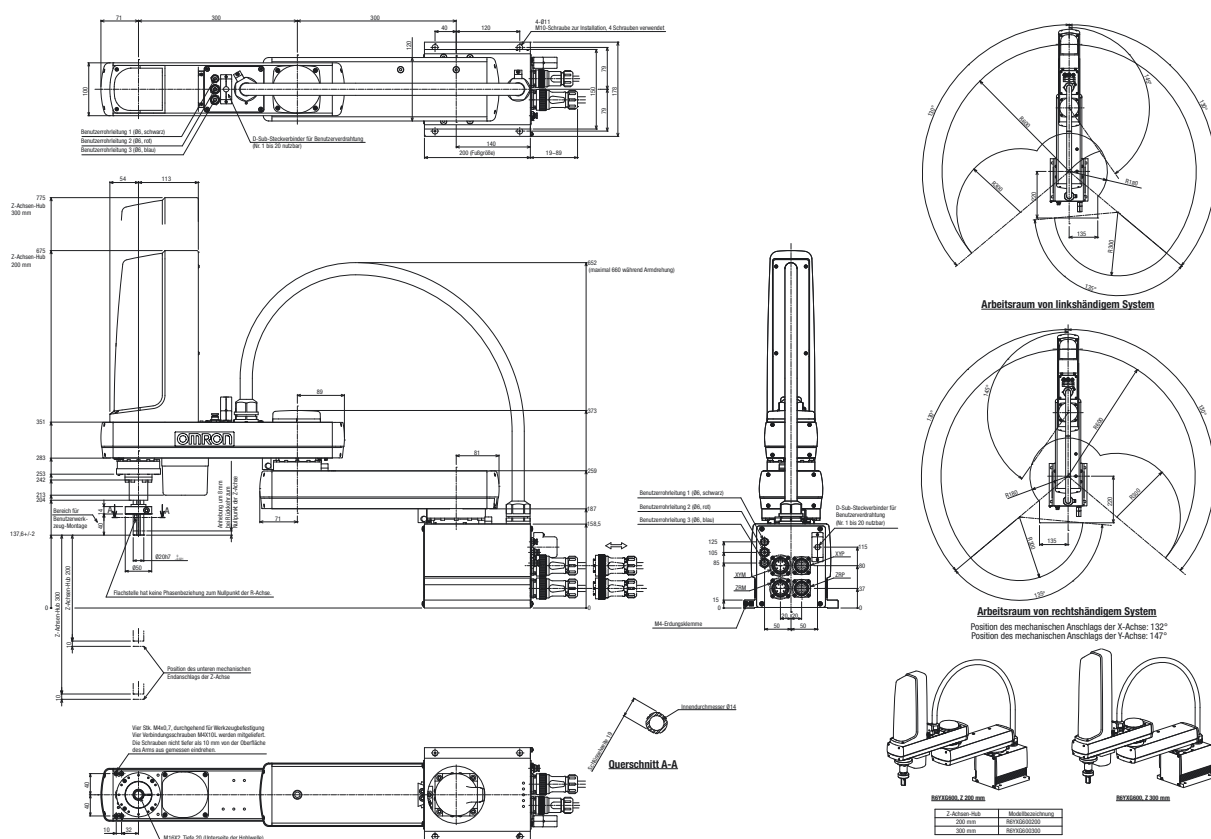
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1700	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXG600200YRCR3
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXG600300YRCR3

Abmessungen



R6YXGH600 XG-Serie

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			600			
Maximale Nutzlast (kg)			20			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		200	400	200	400
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-150	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			7,7		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,47			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			Z-Achse 200 mm: 48, Z-Achse 400 mm: 50			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

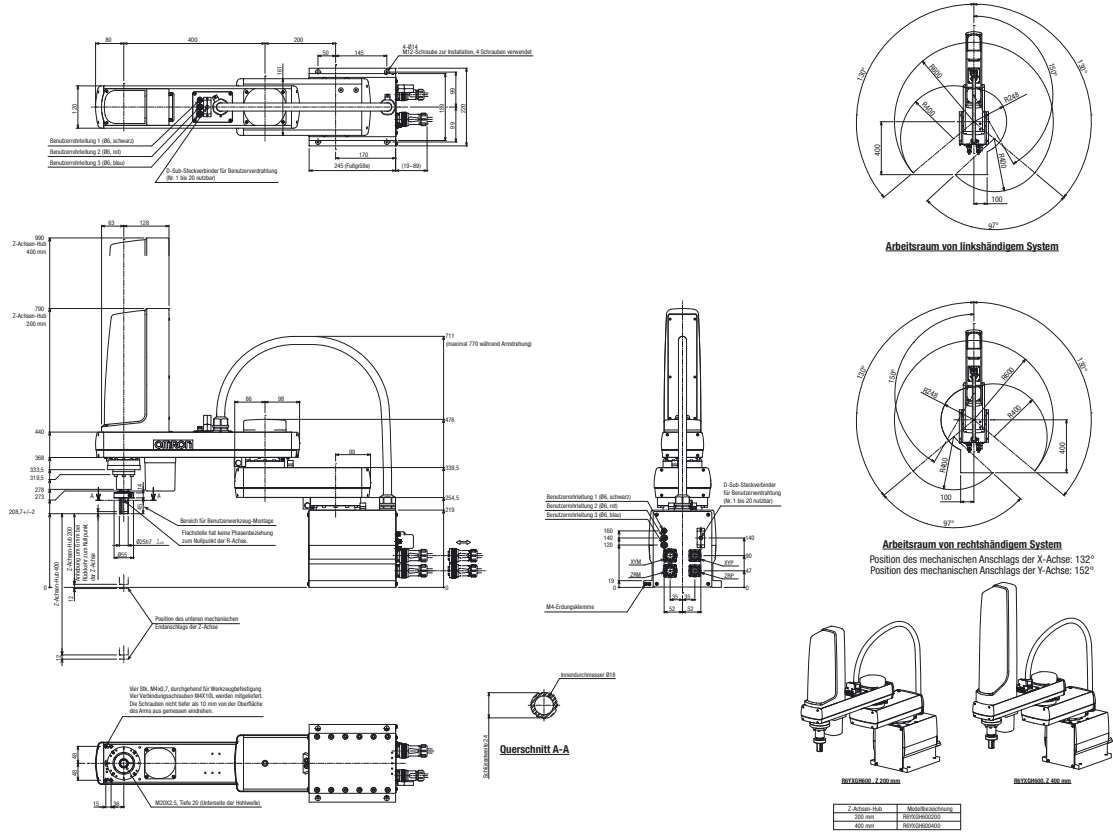
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGH600200YRCR3
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGH600400YRCR3

Abmessungen



R6YXG700 XG-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	700			
Maximale Nutzlast (kg)	20			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02			
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	400	200	400
	Drehwinkel (°)	+/-130	+/-150	-----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	8,4		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,42			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	1			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	Z-Achse 200 mm: 50, Z-Achse 400 mm: 52			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

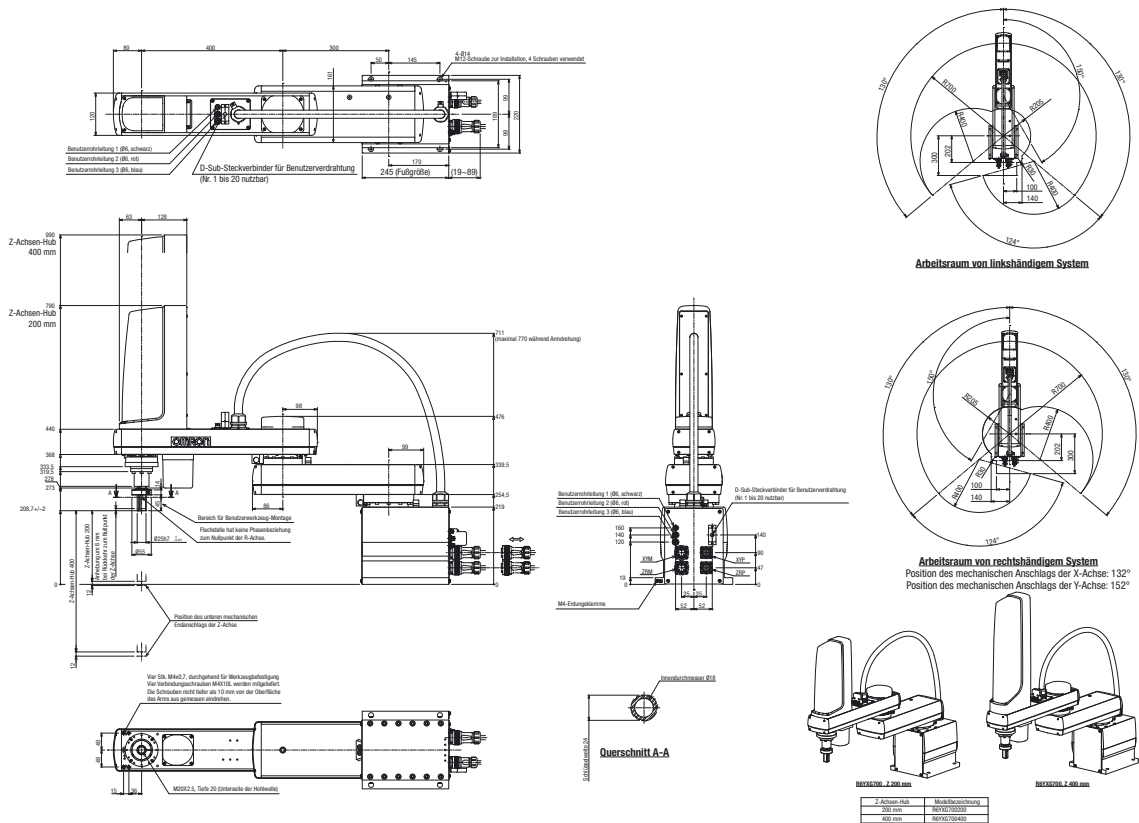
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG700200YRCR3
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG700400YRCR3

Abmessungen



R6YXG800 xG-Serie

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	800			
Maximale Nutzlast (kg)	20			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	±0,02		±0,01	±0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	400	400	200
	Drehwinkel (°)	±130	±150	±360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	9,2		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,48			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	1			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	Z-Achse 200 mm: 52, Z-Achse 400 mm: 54			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

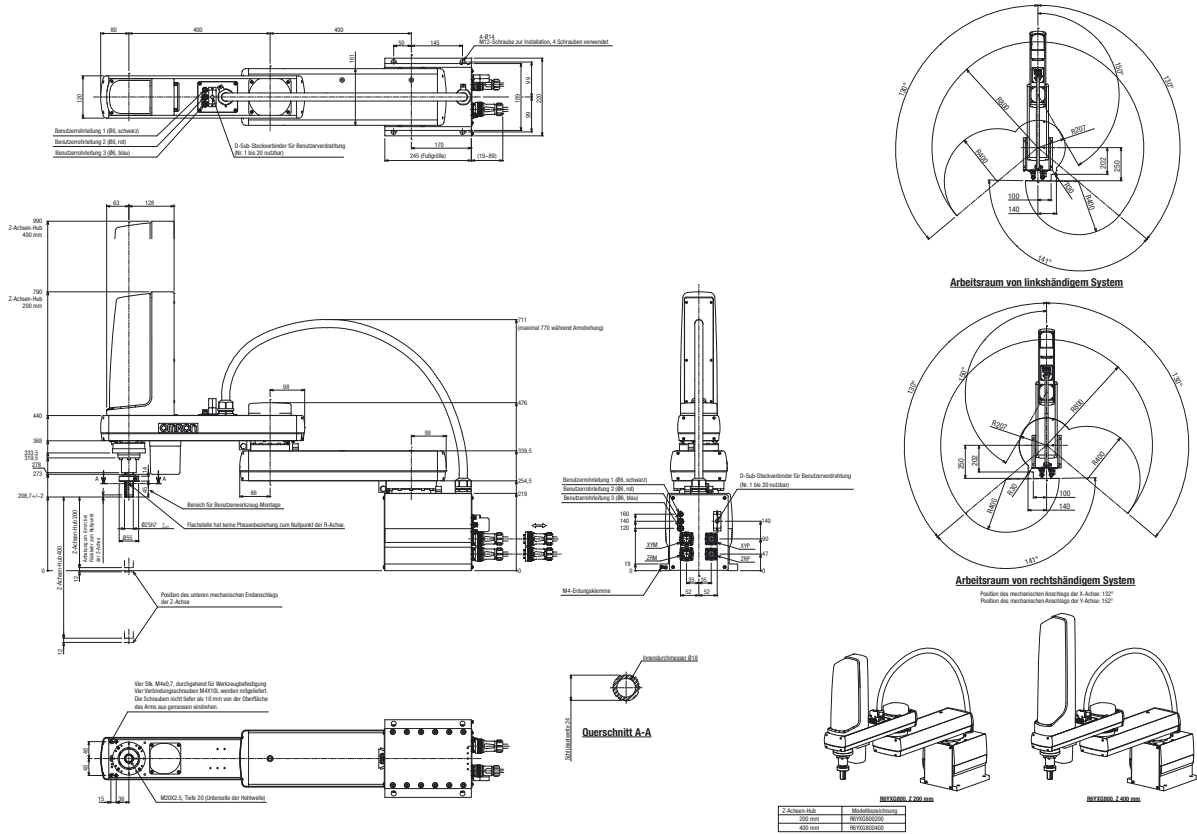
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG800200YRCR3
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG800400YRCR3

Abmessungen



R6YXG900 xG-Serie

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			900			
Maximale Nutzlast (kg)			20			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		500	400	200	400
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-150	----	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			9,9		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,49			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			Z-Achse 200 mm: 54, Z-Achse 400 mm: 56			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

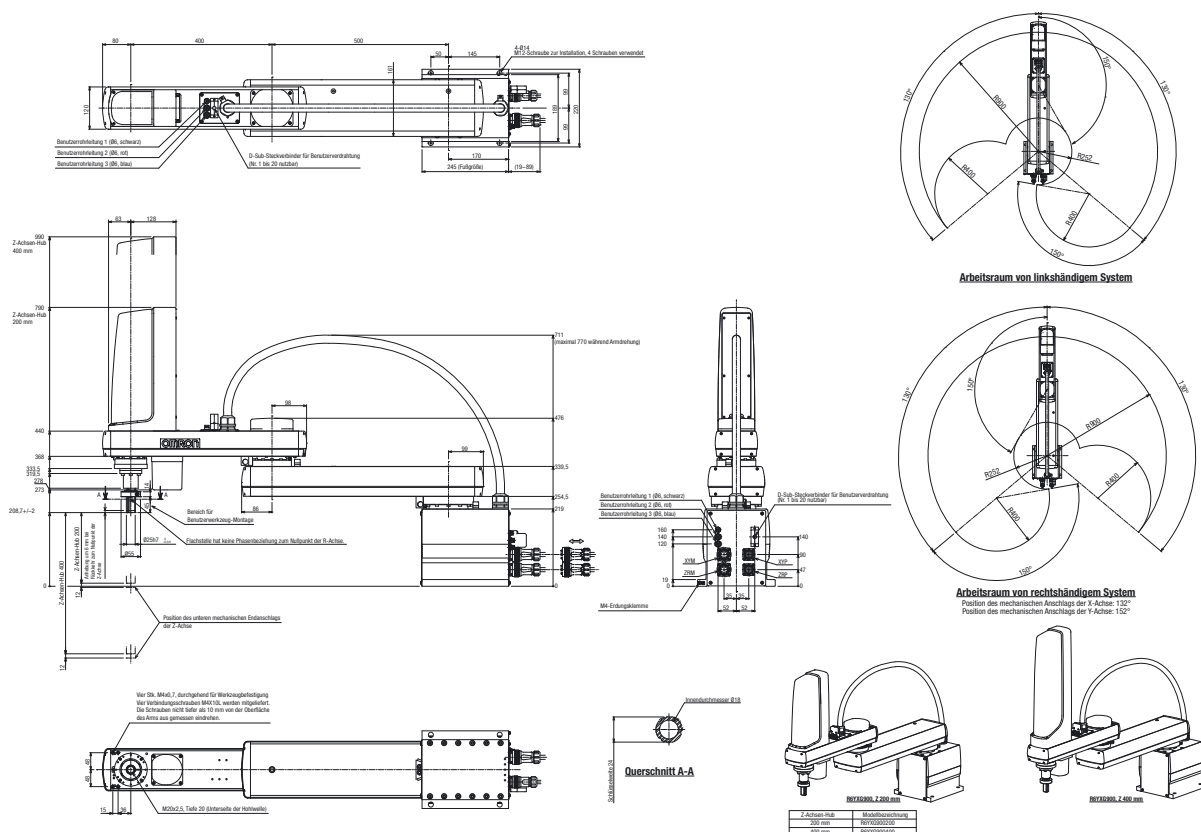
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG900200YRCR3
SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG900400YRCR3

Abmessungen



R6YXG1000 xG-Serie

Technische Daten

				X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)				1000			
Maximale Nutzlast (kg)				20			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)				±0,02		±0,01	
Achsen-spezifikationen		Armlänge (mm)		600	400	200	400
		Drehwinkel (°)		±130		±150	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung		Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
		Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
			Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)				750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)				10,6		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)				0,49			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)				1			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)				0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)				Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen				1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)				Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)				Z-Achse 200 mm: 56, Z-Achse 400 mm: 58			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

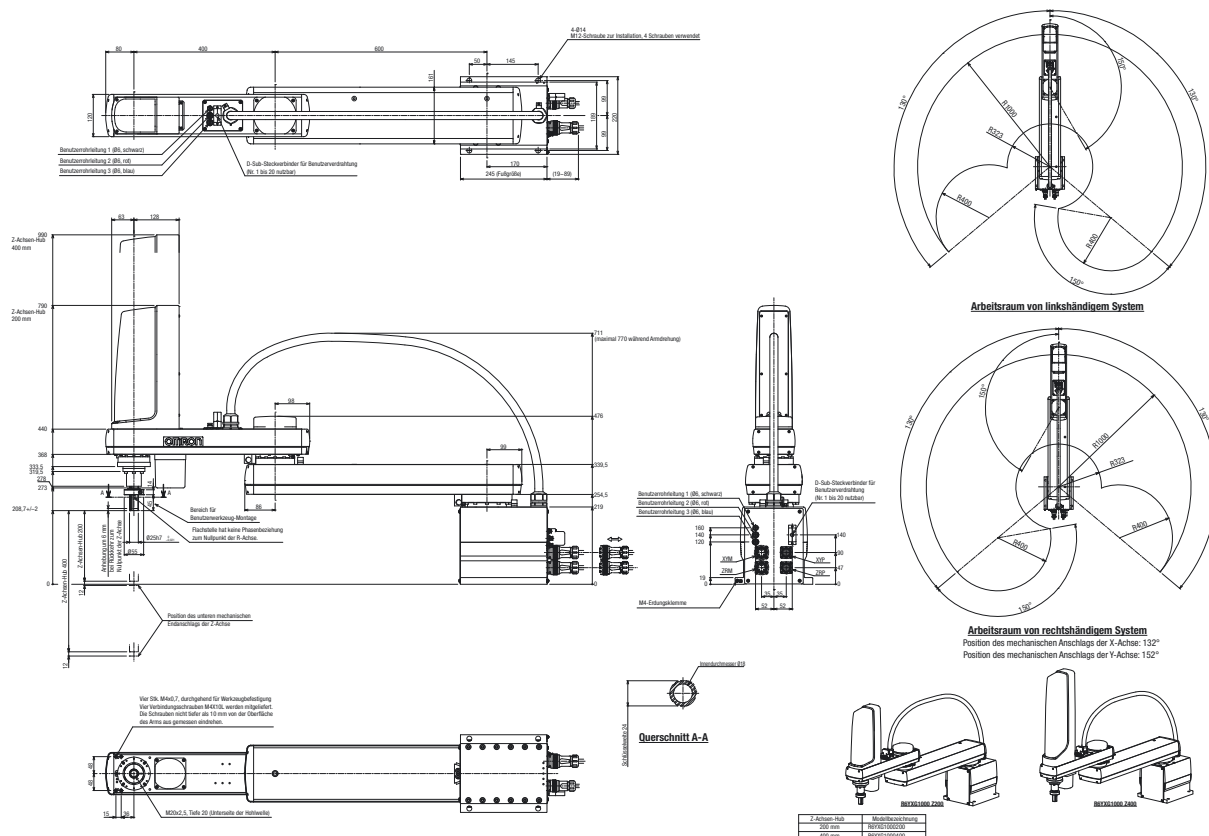
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG1000200YRCR3
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXG1000400YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW300 XG-Serie
R6YXGSU300 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse	W-Ausführung	U-Ausführung
Reichweite (mm)			300					
Maximale Nutzlast (kg)			5 (4) ¹					
Wiederholgenauigkeit ² (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01			+/-0,01	+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		150	150	150	----		
	Drehwinkel (°)		+/-120	+/-130	----	+/-360		
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe		
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50	100		
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			4,4		1,0	1020	720	
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ³ (s)			0,49					
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ⁴ (kgm ²)			0,05					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Optional		Werkzeugflansch	R6YACXGLF					
		Offene Welle	R6YACXGLS					
Gewicht (kg) (ohne Roboterkaabel)			15,5					

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

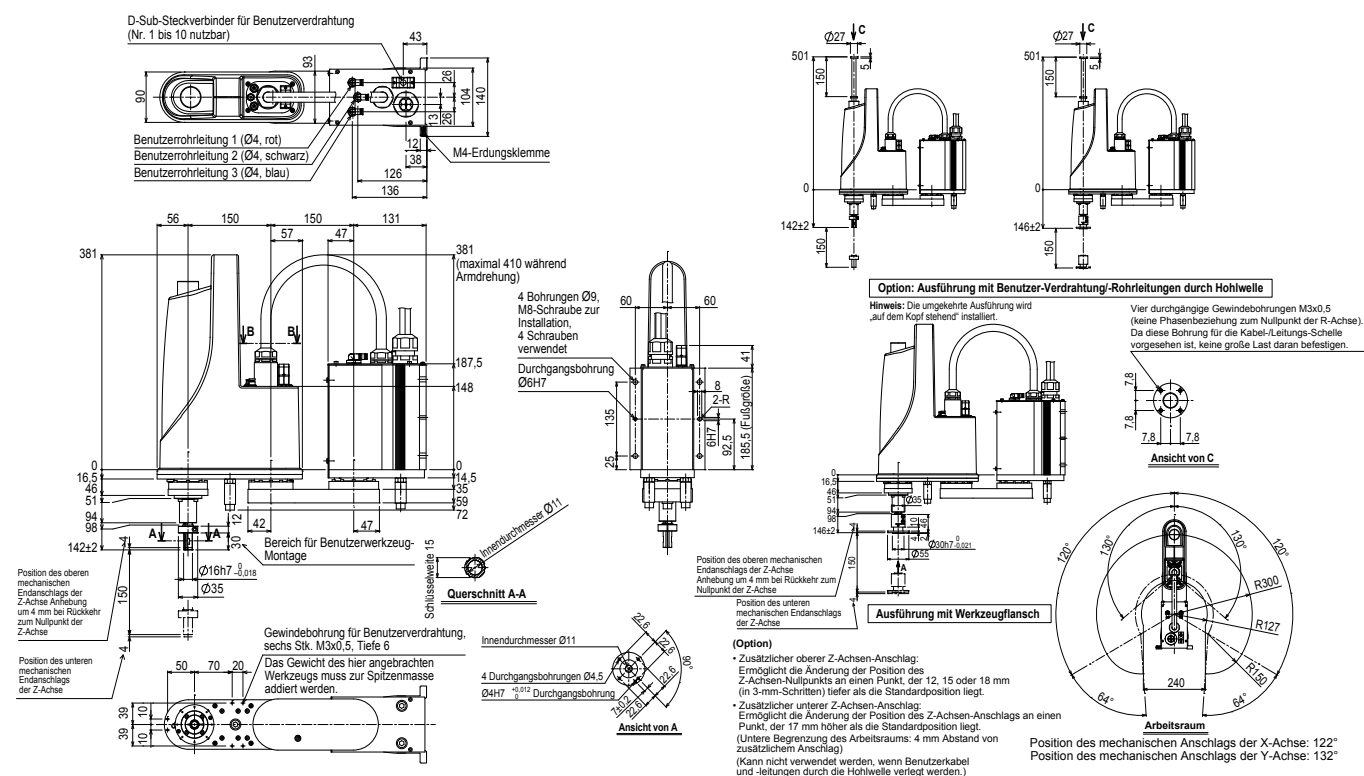
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 300 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGSW300150YRCR0
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 300 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGSU300150YRCR0

Abmessungen



R6YXGSW400 XG-Serie
R6YXGSU400 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

				X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse	W-Ausführung	U-Ausführung
Reichweite (mm)				400					
Maximale Nutzlast (kg)				5 (4) ¹					
Wiederholgenauigkeit ² (XYZ: mm) (R: °)				+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		250	150	150	----			
	Drehwinkel (°)		+/-125	+/-144	----	+/-360			
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe			
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung						
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung						
AC-Servomotorleistung (W)				200	150	50	100		
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)				6,1		1,1	1020	720	
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ³ (s)				0,49					
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ⁴ (kgm ²)				0,05					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)				0,2 x 10					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)				Ø4 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen				1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)				Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Optional		Werkzeugflansch		R6YACXGLF					
		Offene Welle		R6YACXGLS					
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)				16					

*1 Bei Installationen der Werkzeugflansch- und Hohlwellen-Optionen beträgt die maximale Nutzlast 4 kg.

*2 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*3 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*4 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

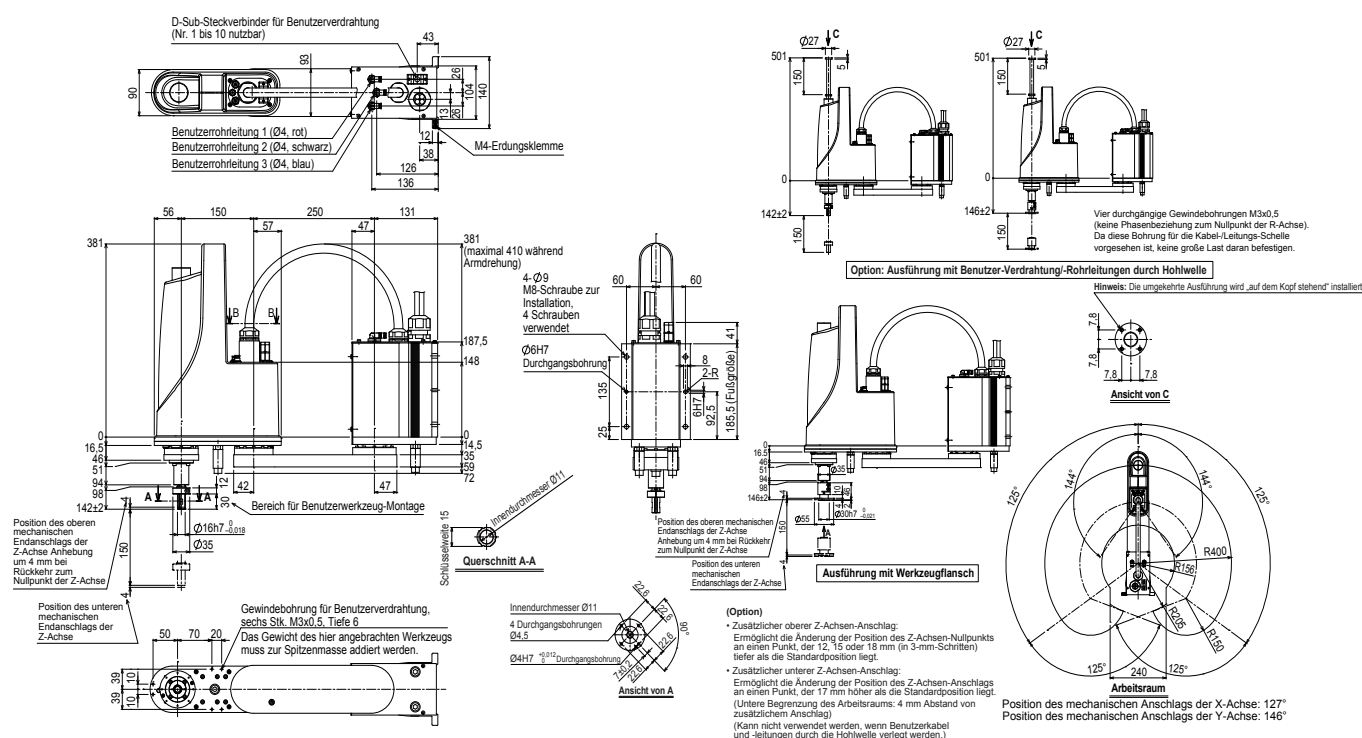
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 400 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGSW400150YRCR0
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 400 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 5 kg	R6YXGSU400150YRCR0

Abmessungen



R6YXGSW500 XG-Serie
R6YXGSU500 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse	W-Ausführung	U-Ausführung
Reichweite (mm)			500					
Maximale Nutzlast (kg)			10					
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01			+/-0,01		+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		200	300	200	300	----	
	Drehwinkel (°)		+/-105		+/-125		+/-360	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe		Gleitkeilgetriebe		Kugelspindel	
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			400	200	200		200	
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			7,6			2,3	1,7	1700
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,45					
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			0,3					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Gewicht (kg) (ohne Roboterkaabel)			26					

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

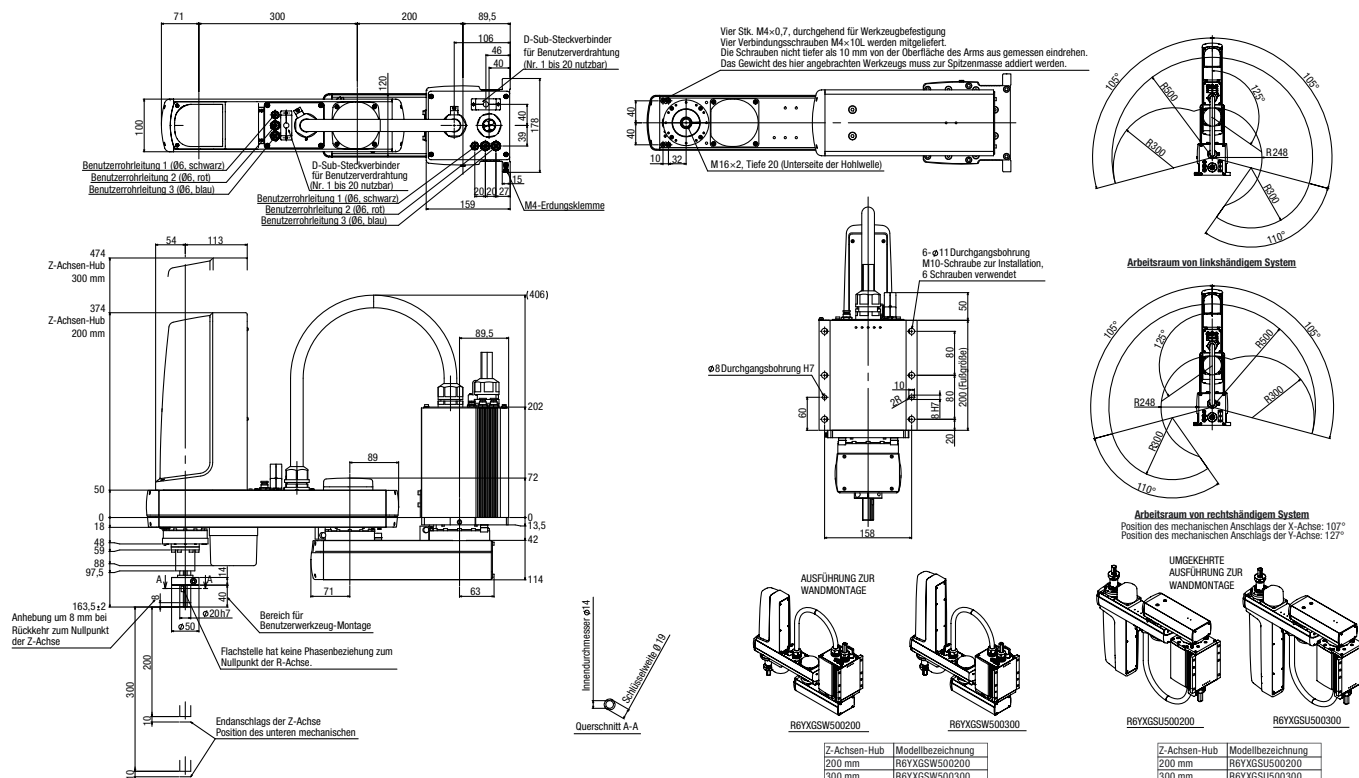
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2200	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSW500200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSW500300YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSU500200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSU500300YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW600 XG-Serie
R6YXGSU600 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse		
						W-Ausführung	U-Ausführung	
Reichweite (mm)			600					
Maximale Nutzlast (kg)			10					
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		300	300	200	300	----	
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-145	----		+/-360	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel		Gleitkeilgetriebe	
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			400	200	200		200	
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			8,4		2,3	1,7	1700	800
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,46					
Zulässiges Lasträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			0,3					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			27					

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

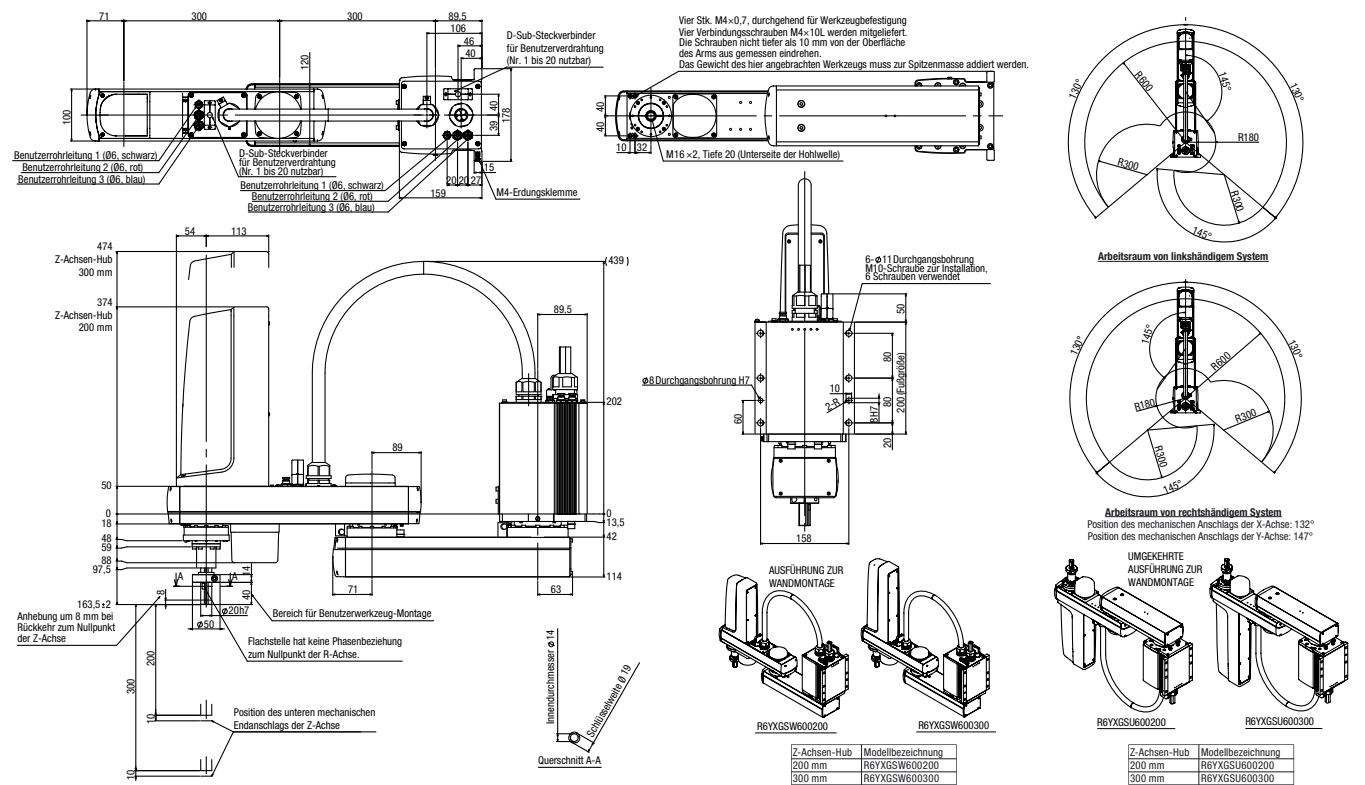
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2200	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSW600200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSW600300YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSU600200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg	R6YXGSU600300YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW700 XG-Serie

R6YXGSU700 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse			
							W-Ausführung	U-Ausführung	
Reichweite (mm)			700						
Maximale Nutzlast (kg)			20						
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02			+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		300	400	200	400	----		
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-130	----		+/-360		
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel		Gleitkeilgetriebe		
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung						
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung						
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400		200		
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			8,4			2,3	1,7	920	480
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,42						
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0						
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20						
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3						
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)						
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10						
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			51						

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

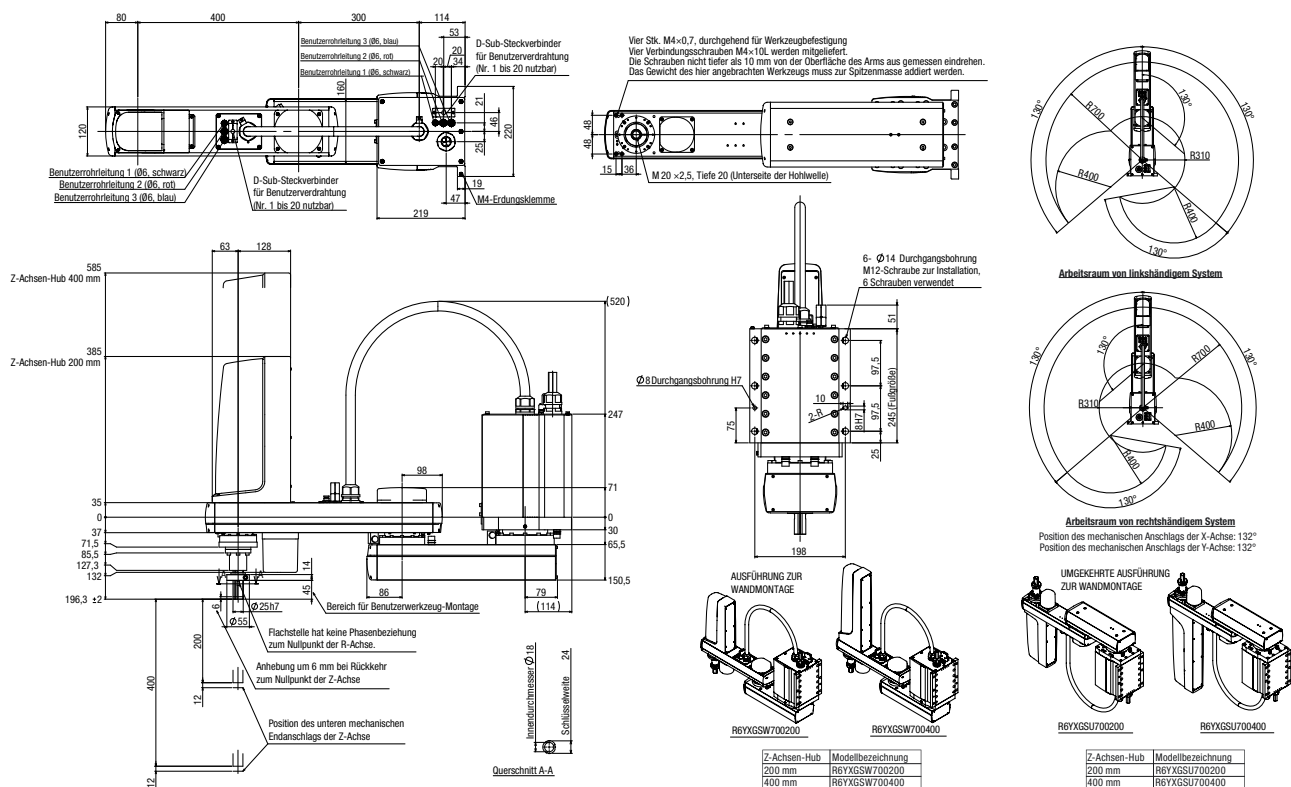
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW700200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW700400YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU700200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU700400YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW800 XG-Serie
R6YXGSU800 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse		
						W-Ausführung	U-Ausführung	
Reichweite (mm)			800					
Maximale Nutzlast (kg)			20					
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		400	400	200	400	----	
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-145	----		+/-360	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel		Gleitkeilgetriebe	
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400		200	
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			9,2		2,3	1,7	920	480
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,48					
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Gewicht (kg) (ohne Roboterkabel)			53					

- *1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

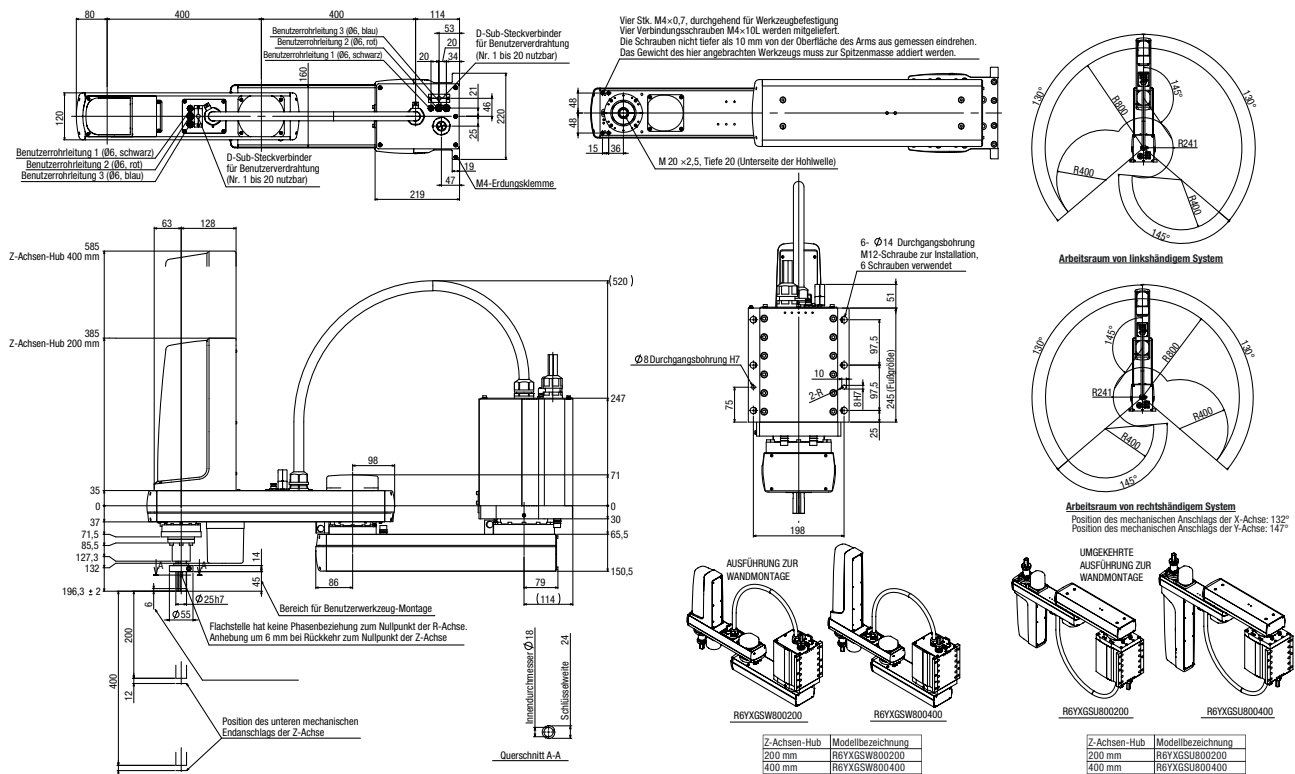
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW800200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW800400YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU800200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU800400YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW900 XG-Serie
R6YXGSU900 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse		
							W-Ausführung	U-Ausführung
Reichweite (mm)			900					
Maximale Nutzlast (kg)			20					
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		500	400	200	400	----	
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-150	----		+/-360	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel		Gleitkeilgetriebe	
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400		200	
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			9,9		2,3	1,7	920	480
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,49					
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			55					

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

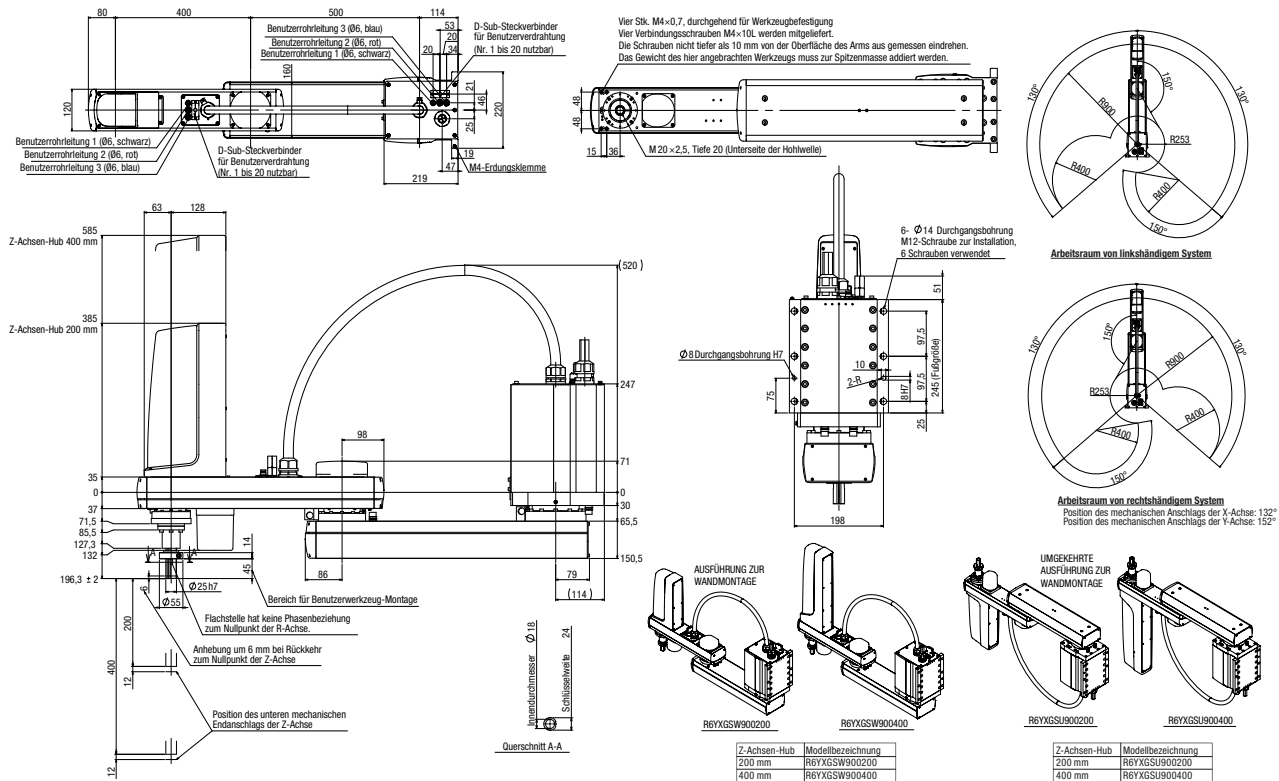
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW900200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW900400YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU900200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU900400YRCR3

Abmessungen



R6YXGSW1000 xG-Serie
R6YXGSU1000 AUSFÜHRUNG ZUR WANDMONTAGE (UMGEKEHRT)

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse		
						W-Ausführung	U-Ausführung	
Reichweite (mm)			1000					
Maximale Nutzlast (kg)			20					
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01		+/-0,004	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		600	400	200	400	----	
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-150	----		+/-360	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel		Gleitkeilgetriebe	
	Kraftübertragungs-methode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung					
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung					
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400		200	
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			10,6		2,3	1,7	920	480
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,49					
Zulässiges Lasträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0					
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20					
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3					
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)					
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10					
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			57					

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

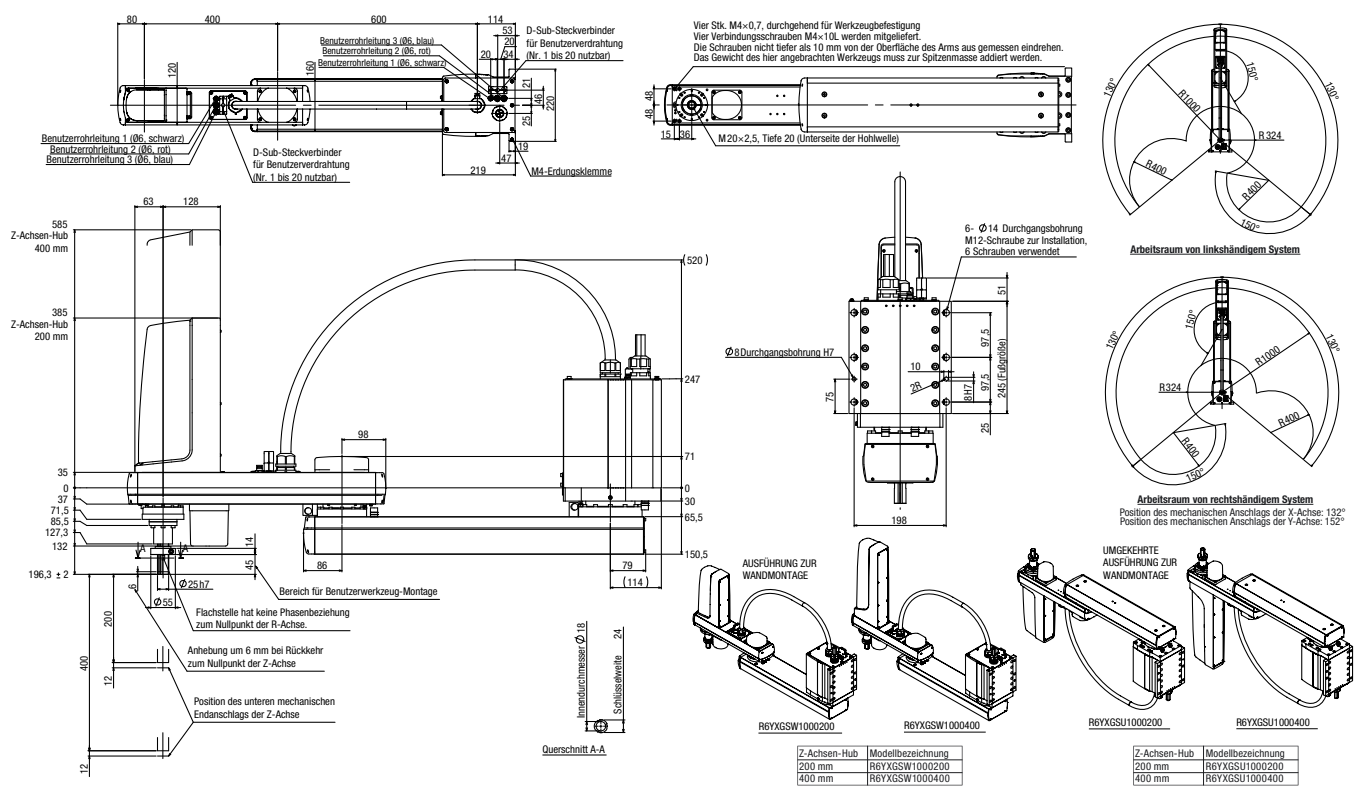
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Ausführung	Beschreibung	Produktbezeichnung
Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW1000200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSW1000400YRCR3
Umgekehrte Ausführung zur Wandmontage	SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU1000200YRCR3
	SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg	R6YXGSU1000400YRCR3

Abmessungen



R6YXGLC250 XG SERIE - REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

		X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)		250			
Maximale Nutzlast (kg)		4			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)		+/-0,01			+/-0,004
Achsen- spezifikationen	Armlänge (mm)	100	150	150	----
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-134	----	+/-360
AC-Servomotorleistung (W)		200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)		4,5			1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)		0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)		0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)		0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)		Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen		1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)		Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch	R6YACXGLF			
Gewicht (kg) (ohne Roboterkabel)		17,5			
Sauberkeitsgrad		Klasse ISO 3 (ISO 14644-1) ⁴ + ESD ⁵			
Ansaugluftvolumen (N l/min)		30 ⁶			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Klasse 10 (0.1 μm) entspricht FED-STD-209D.

*5 Schutz vor elektrostatischer Entladung (ESD) ist optional erhältlich. Weitere Einzelheiten erfahren Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

*6 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

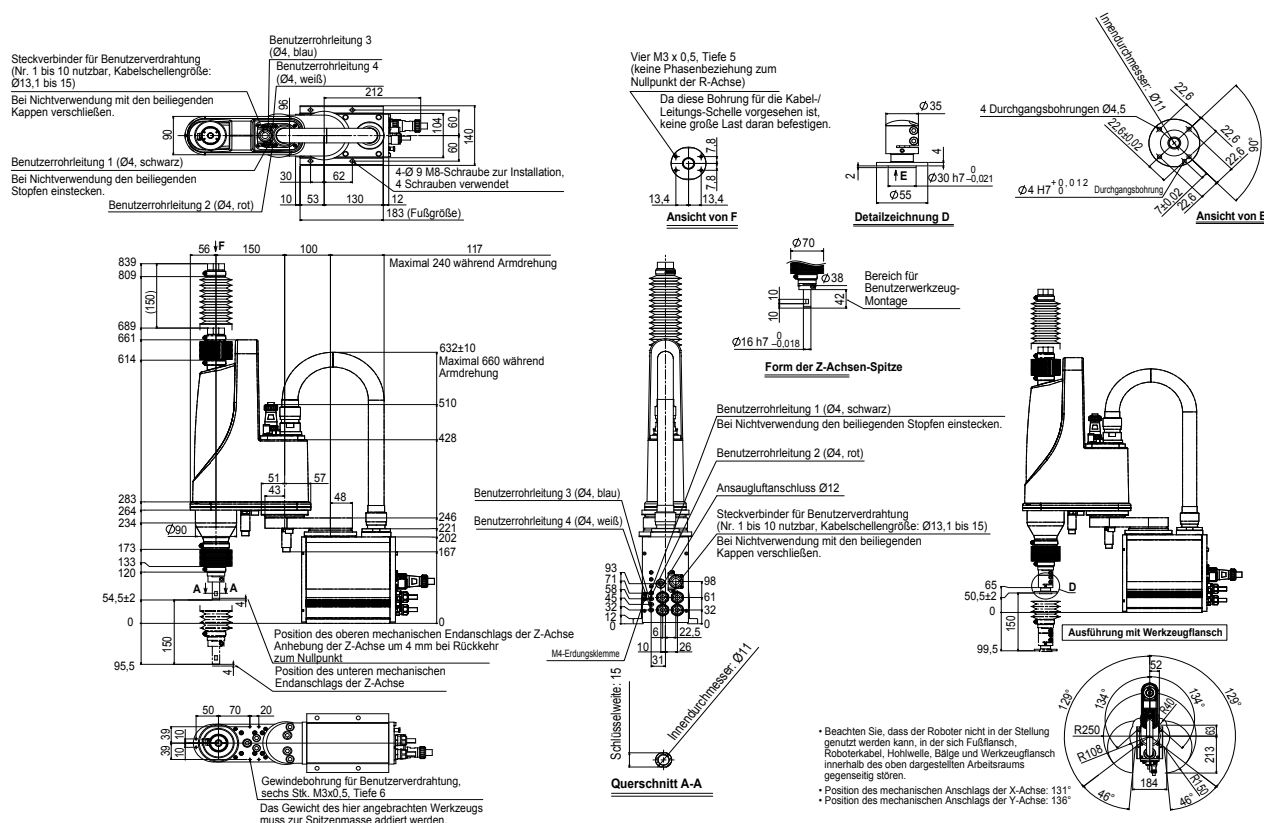
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 250 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg	R6YXGLC250150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLC400 XG SERIE - REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	400			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	150	150	----
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-144	-----
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	6,1		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	18,5			
Sauberkeitsgrad	Klasse ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	30 ^{*6}			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Klasse 10 (0,1 µm) entspricht FED-STD-209D.

*5 Schutz vor elektrostatischer Entladung (ESD) ist optional erhältlich. Weitere Einzelheiten erfahren Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

*6 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

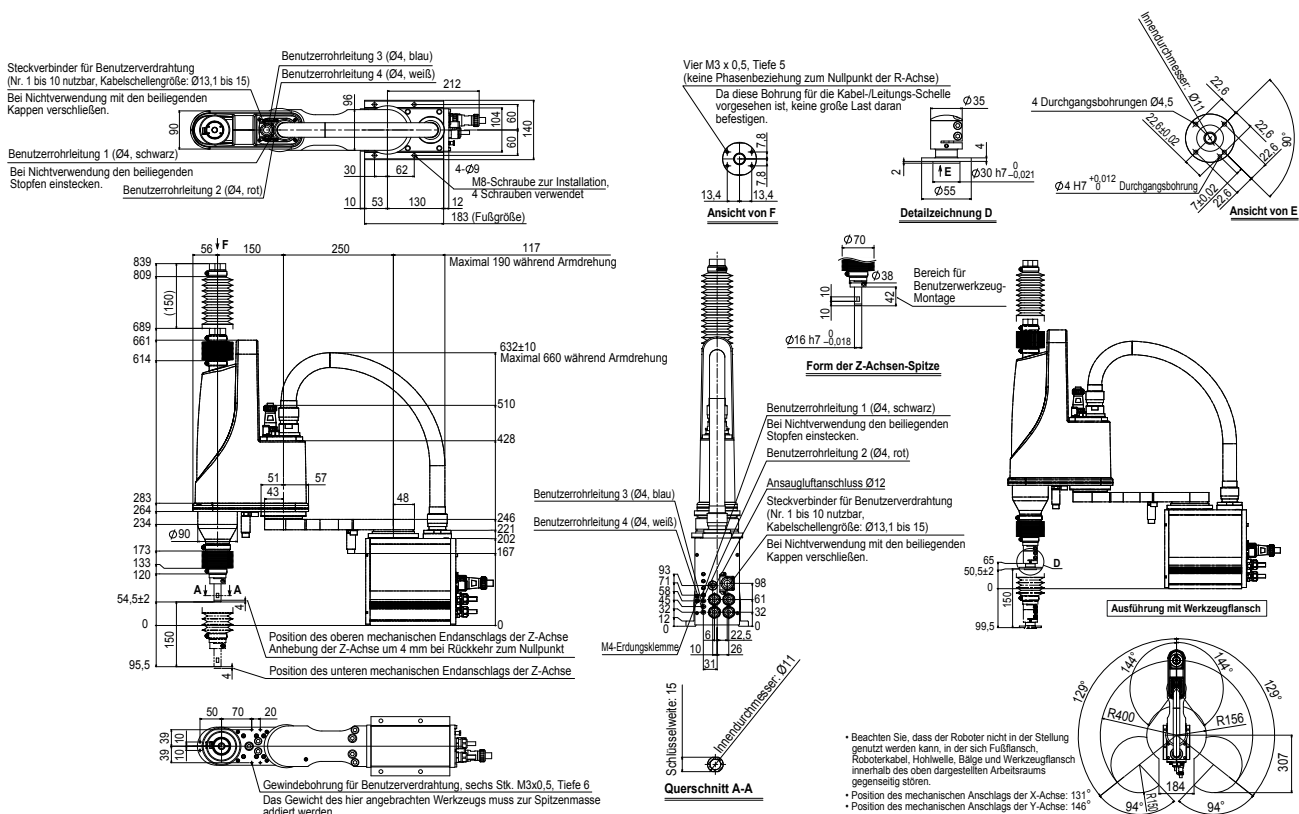
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 400 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg	R6YXGLC400150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLC500 XG SERIE - REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	500			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	±0,01		±0,01	±0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	250	150	---
	Drehwinkel (°)	±129	±144	±360
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	5,1		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,74			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch R6YACXGLF			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	21			
Sauberkeitsgrad	Klasse ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	30 ^{*6}			

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
^{*4} Klasse 10 (0,1 µm) entspricht FED-STD-209D.
^{*5} Schutz vor elektrostatischer Entladung (ESD) ist optional erhältlich. Weitere Einzelheiten erfahren Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.
^{*6} Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

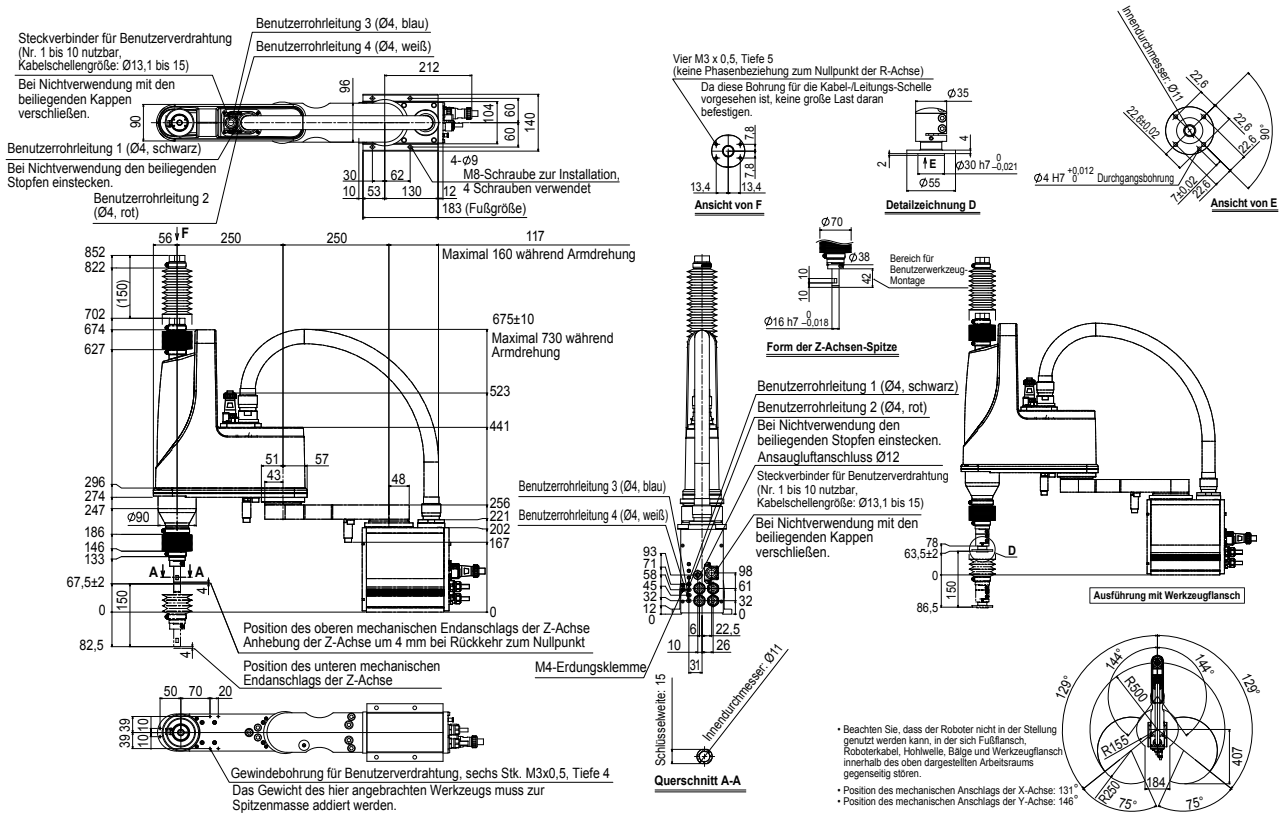
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg	R6YXGLC500150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLC600 XG SERIE - REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	600			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	250	150	----
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-144	-----
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	4,9		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,74			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	22			
Sauberkeitsgrad	Klasse ISO 3 (ISO 14644-1) ^{*4} + ESD ^{*5}			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	30 ^{*6}			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Klasse 10 (0,1 µm) entspricht FED-STD-209D.

*5 Schutz vor elektrostatischer Entladung (ESD) ist optional erhältlich. Weitere Einzelheiten erfahren Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

*6 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

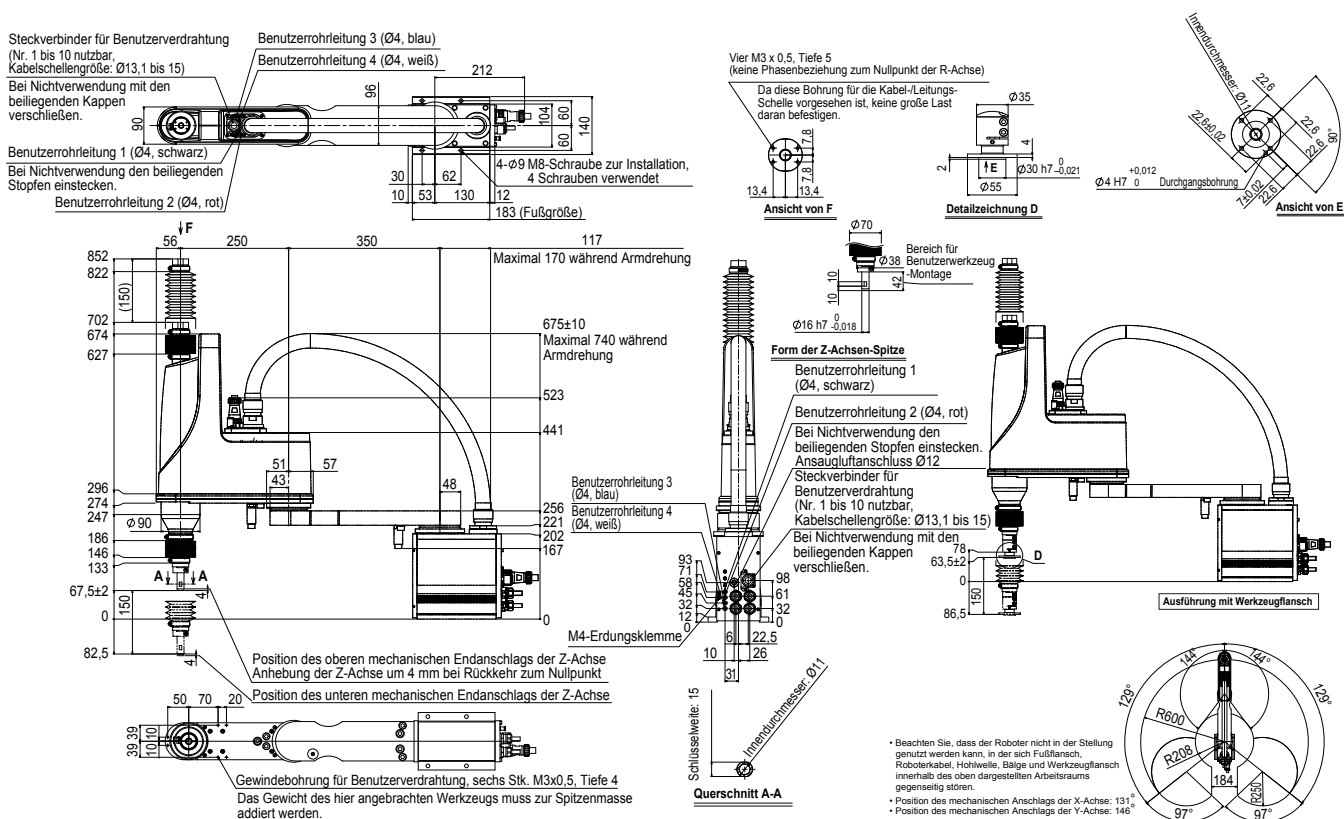
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg	R6YXGLC600150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLP250 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGE SCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	250			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	100	150	150
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-134	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	4,5		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,05			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	17,5			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

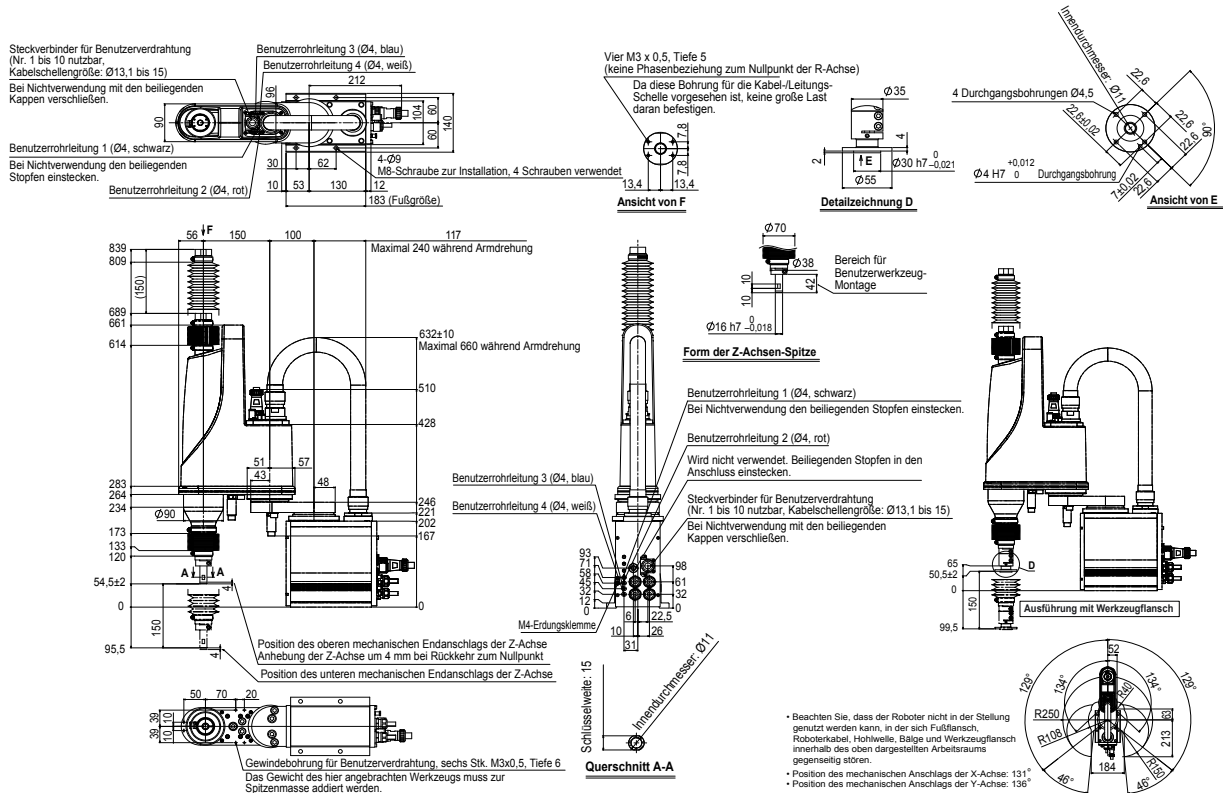
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 250 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGLP250150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLP350 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			350			
Maximale Nutzlast (kg)			4			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		200	150	150	----
	Drehwinkel (°)		+/-129	+/-134	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			5,6		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			0,05			
Schutzklasse ⁴			Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch		R6YACXGLF			
Gewicht (kg) (ohne Roboterka-bel)			18			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

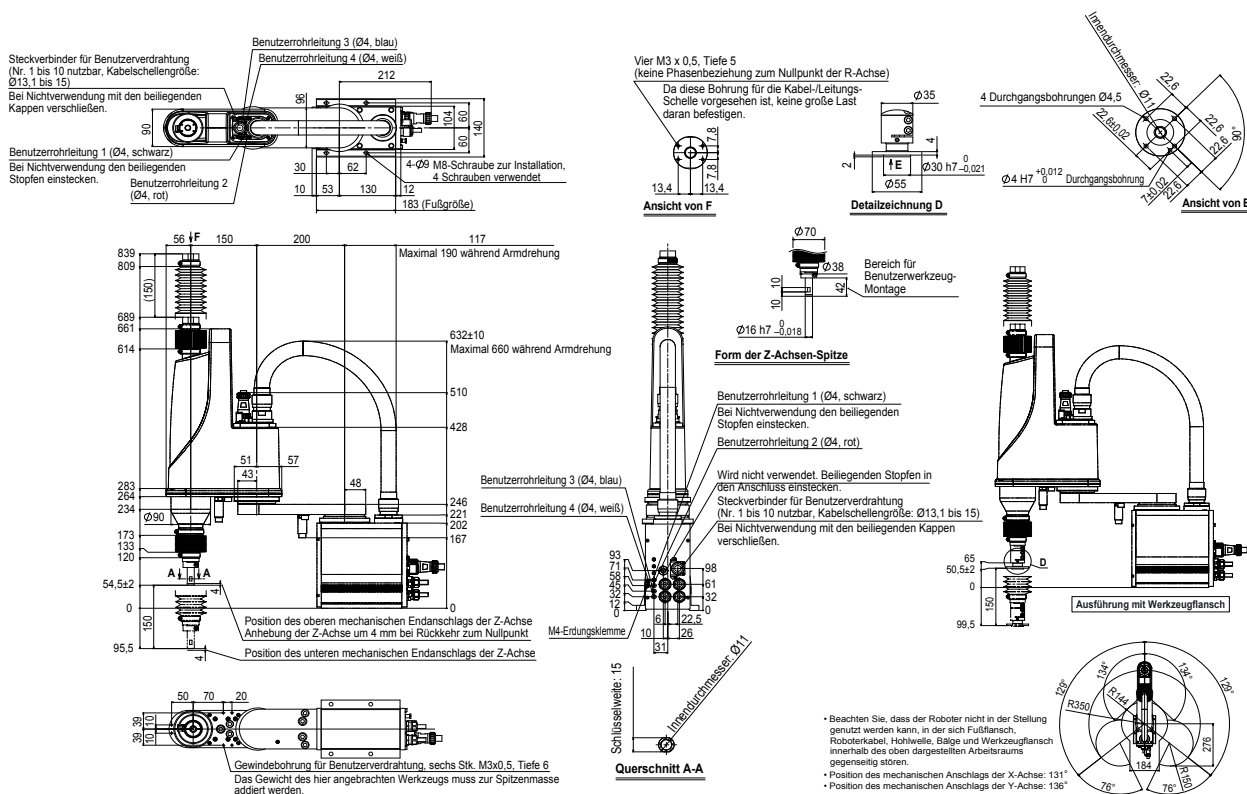
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 350 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGLP350150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLP400 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	400			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	±0,01		±0,01	±0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	250	150	150
	Drehwinkel (°)	±129	±144	±360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	6,1		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,05			
Schutzklasse ^{*4}	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	18,5			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

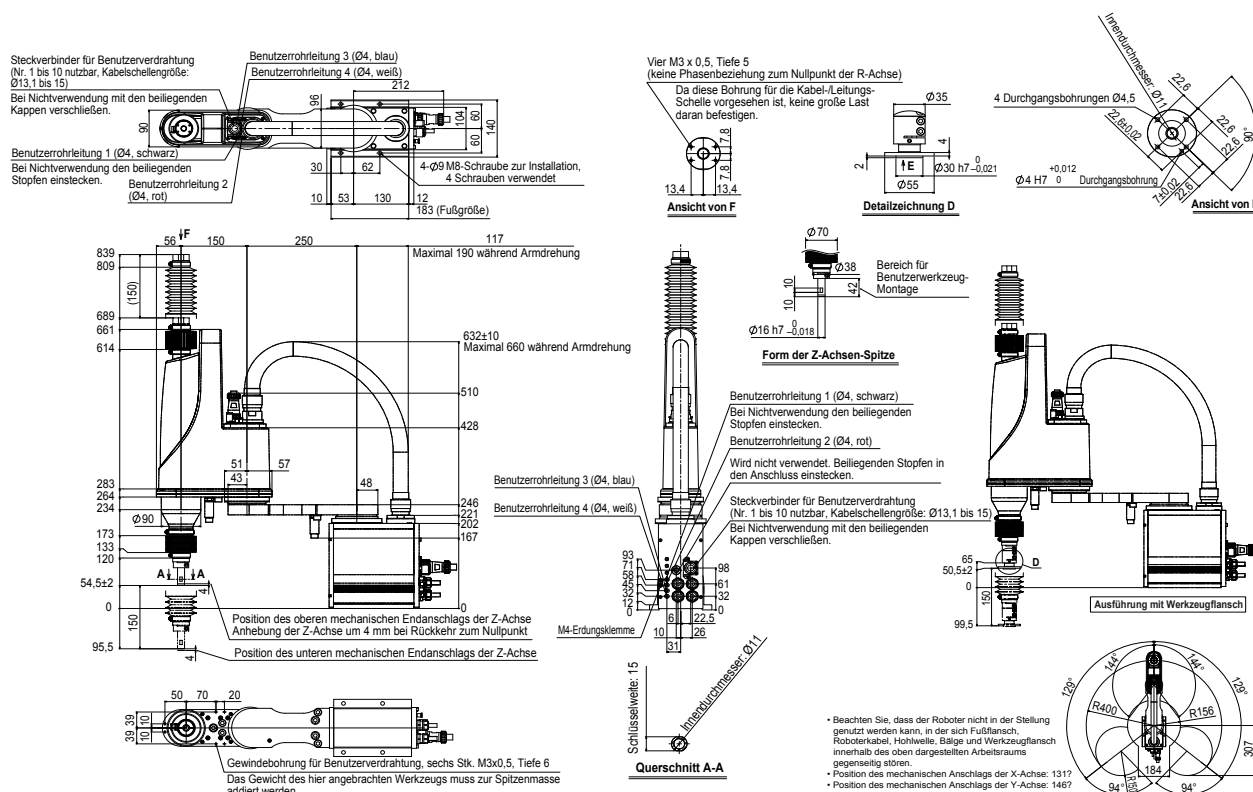
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 400 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGLP400150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLP500 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	500			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01			
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	250	250	150
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-144	-----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Direktverbindung
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	5,1		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,74			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,05			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	21			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

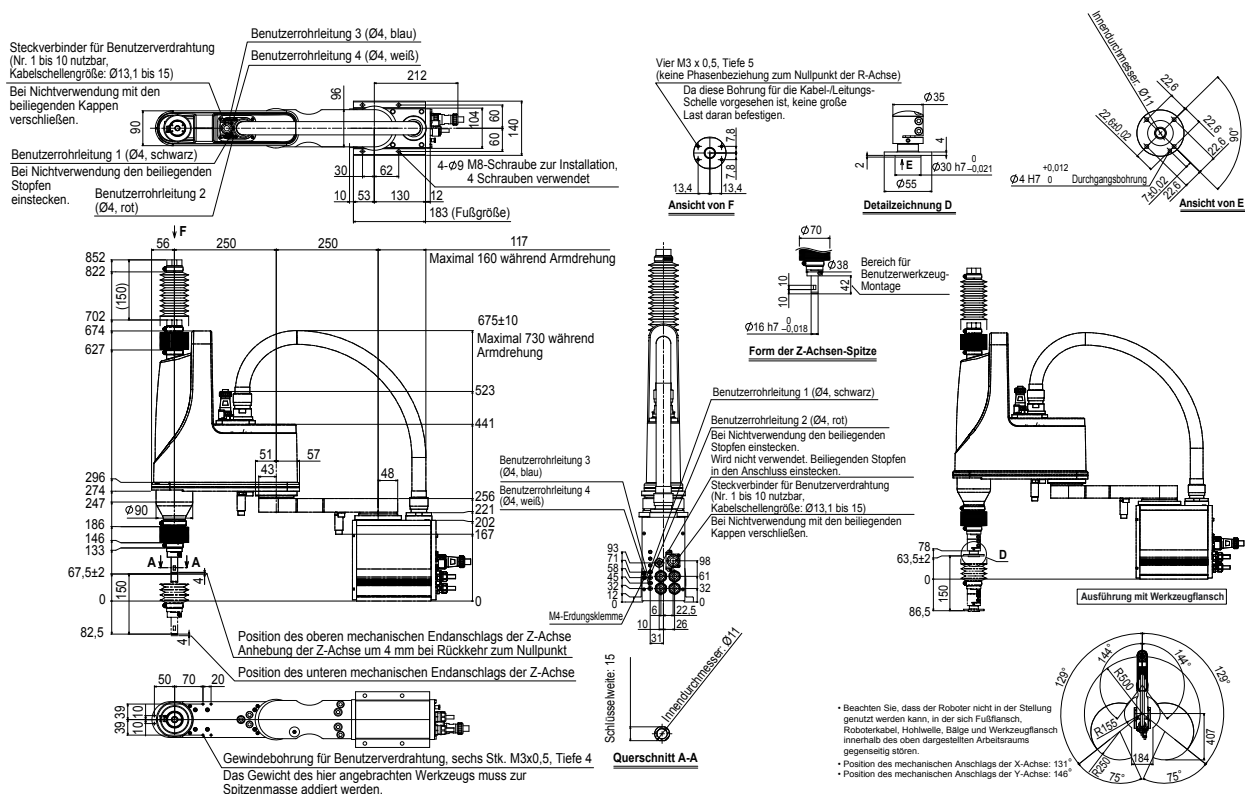
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGLP500150YRCR0

Abmessungen



R6YXGLP600 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGE SCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	600			
Maximale Nutzlast (kg)	4			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	350	250	150
	Drehwinkel (°)	+/-129	+/-144	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Gleitkeilgetriebe
	Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	200	150	50	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	4,9		1,1	1020
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,74			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,05			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 10			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø4 x 4			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboter kabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Optional	Werkzeugflansch			
Gewicht (kg) (ohne Roboter kabel)	22			

- *1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
 *2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
 *3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
 *4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

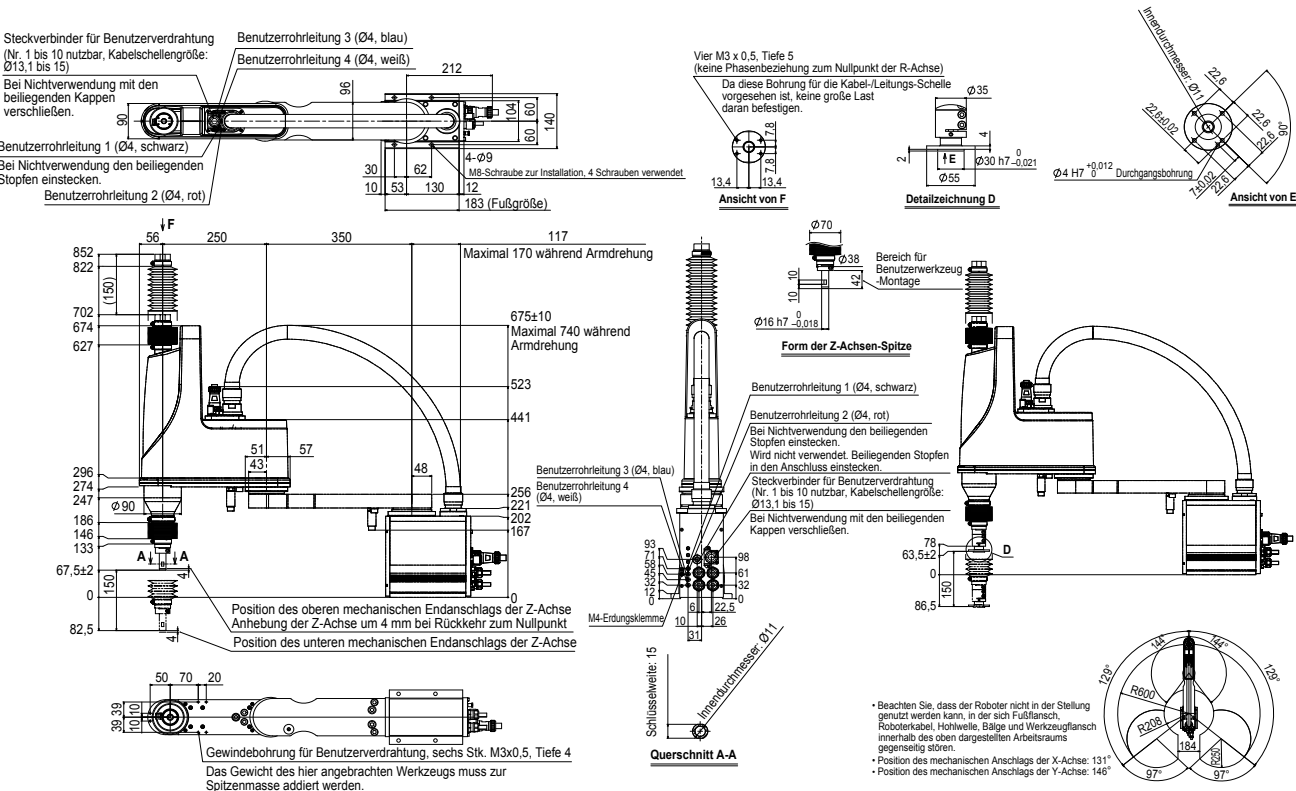
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 150 mm, max. Nutzlast: 4 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGLP600150YRCR0

Abmessungen



R6YXGP500 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	500			
Maximale Nutzlast (kg)	8			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	200	300	200
	Drehwinkel (°)	+/-130	+/-145	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	Gleitkeilgetriebe
	Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	400	200	200	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	7,6		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,55			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	0,3			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	Z-Achse 200 mm: 28, Z-Achse 300 mm: 29			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

Controller

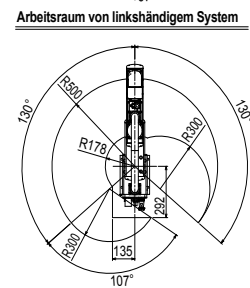
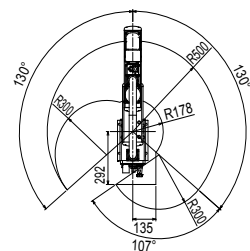
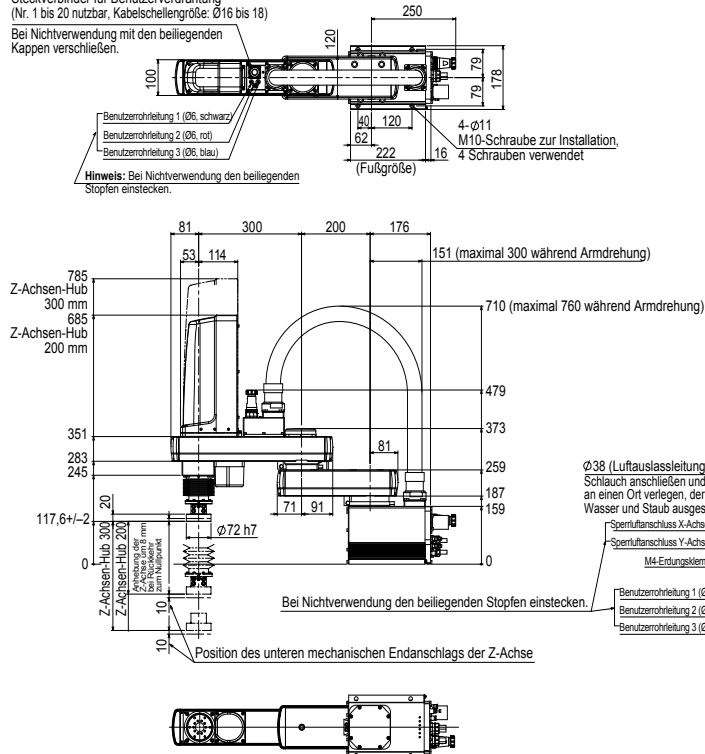
Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1700	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 8 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP500200YRCR3
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 8 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP500300YRCR3

Abmessungen

Steckverbinder für Benutzerverdrahtung
(Nr. 1 bis 20 nutzbar, Kabelschellengröße: Ø16 bis 18)
Bei Nichtverwendung mit den beiliegenden
Kappen verschließen.



- Beachten Sie, dass der Roboter nicht in einer Stellung genutzt werden kann, in der sich Fußflansch, Roboter-kabel, Hohlwelle und Balge innerhalb des oben dargestellten Arbeitsraums gegenseitig stören.
- Position des mechanischen Anschlags der X-Achse: 132°
- Position des mechanischen Anschlags der Y-Achse: 147°

R6YXGP600 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGE SCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			600			
Maximale Nutzlast (kg)			8			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,01		+/-0,01	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		300	300	200	300
	Drehwinkel (°)		+/-130		+/-145	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			400	200	200	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			8,4		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,56			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			0,3			
Schutzklasse ⁴			Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø 6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			Z-Achse 200 mm: 29, Z-Achse 300 mm: 30			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

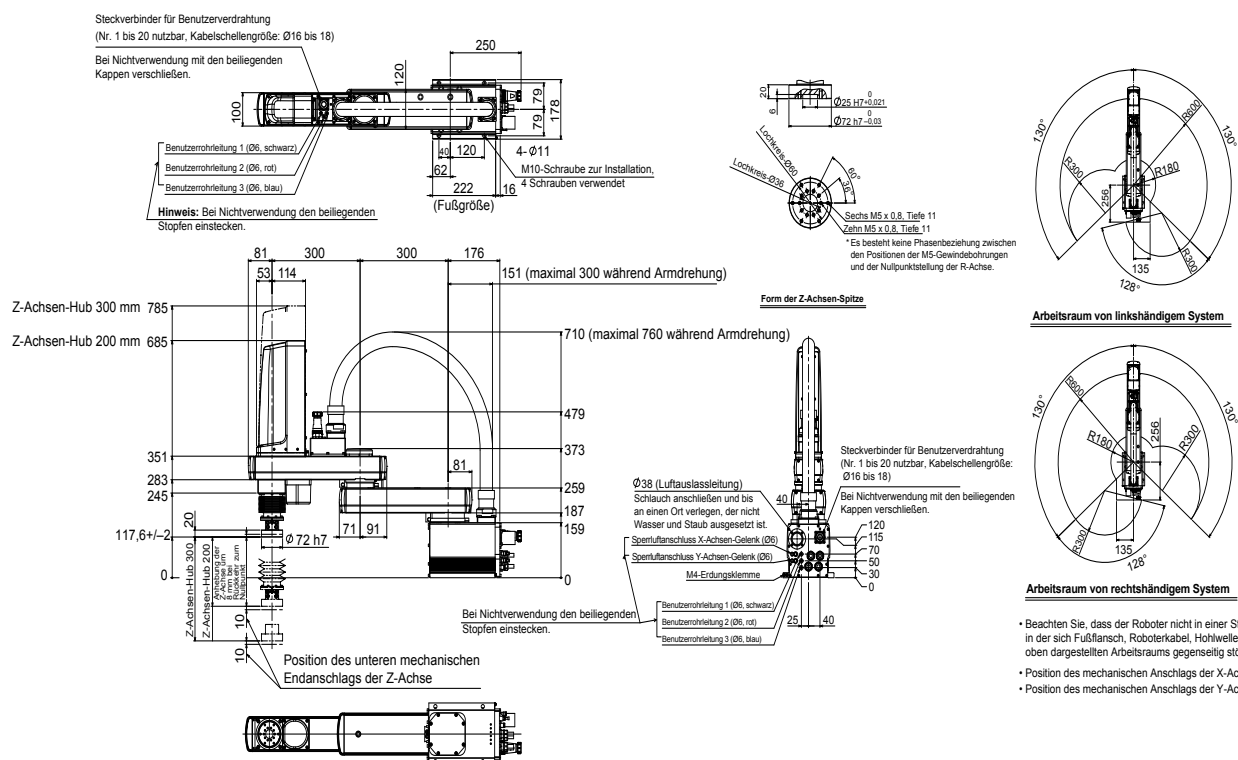
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1700	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 8 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP600200YRCR3
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 8 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP600300YRCR3

Abmessungen



- Beachten Sie, dass der Roboter nicht in einer Stellung genutzt werden kann, in der sich Fußflansch, Roboterarm, Hohlwelle und Bälge innerhalb des oben dargestellten Arbeitsraums gegenseitig stören.

- Position des mechanischen Anschlags der X-Achse: 132°

- Position des mechanischen Anschlags der Y-Achse: 147°

R6YXGHP600 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			600			
Maximale Nutzlast (kg)			18			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01	
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		200	400	200	400
	Drehwinkel (°)		+/-130		+/-150	
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			7,7		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0			
Schutzklasse ⁴			Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			Z-Achse 200 mm: 48, Z-Achse 400 mm: 50			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

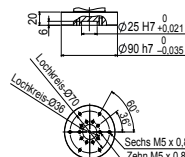
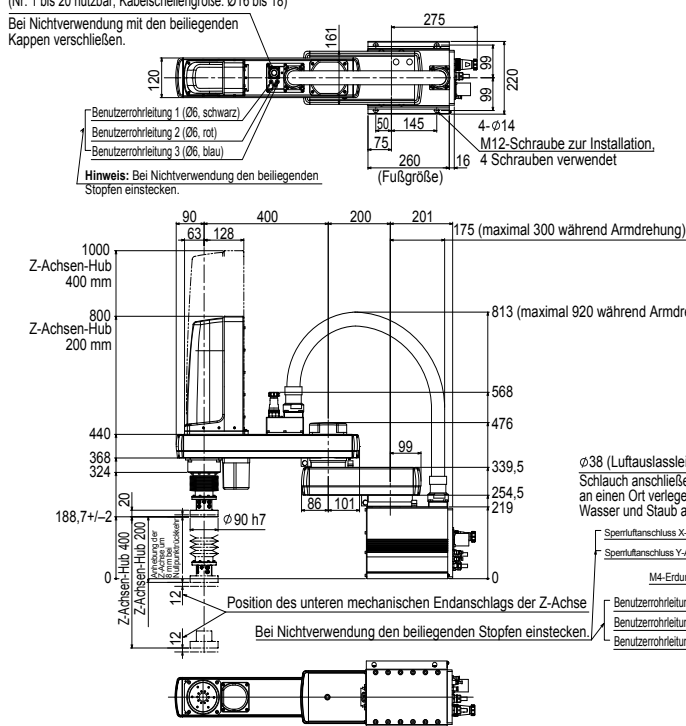
Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGHP600200YRCR3
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGHP600400YRCR3

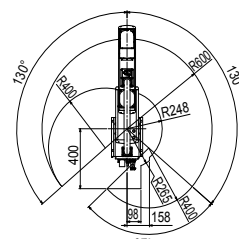
Abmessungen

Steckverbinder für Benutzerverdrahtung
(Nr. 1 bis 20 nutzbar, Kabelschellengröße: Ø16 bis 18)

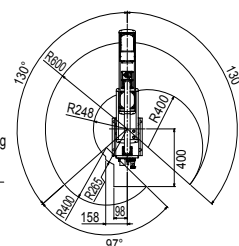
Bei Nichtverwendung mit den beiliegenden
Kannen verschließen



Form der Z-Achsen-Spitze



Arbeitsraum von linkshändigem System



Arbeitsraum von rechtshändigem System

- Beachten Sie, dass der Roboter nicht in einer Stellung genutzt werden kann, in der sich Fußflansch, Roboterkabel, Hohlwelle und Bälge innerhalb des oben dargestellten Arbeitsraums gegenseitig stören.
- Position des mechanischen Anschlags der X-Achse: 132°
- Position des mechanischen Anschlags der Y-Achse: 152°

R6YXGP700 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

				X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)				700			
Maximale Nutzlast (kg)				18			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)				+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)			300	400	200	400
	Drehwinkel (°)			+/-130	+/-150	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung			Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode			Motor zu Untersetzung			
				Direktverbindung			
				Untersetzung zu Kraftabgabe			
				Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)				750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)				8,4		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)				0,52			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)				1,0			
Schutzklasse ⁴				Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)				0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)				Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen				1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)				Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)				Z-Achse 200 mm: 50, Z-Achse 400 mm: 52			

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
^{*4} Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

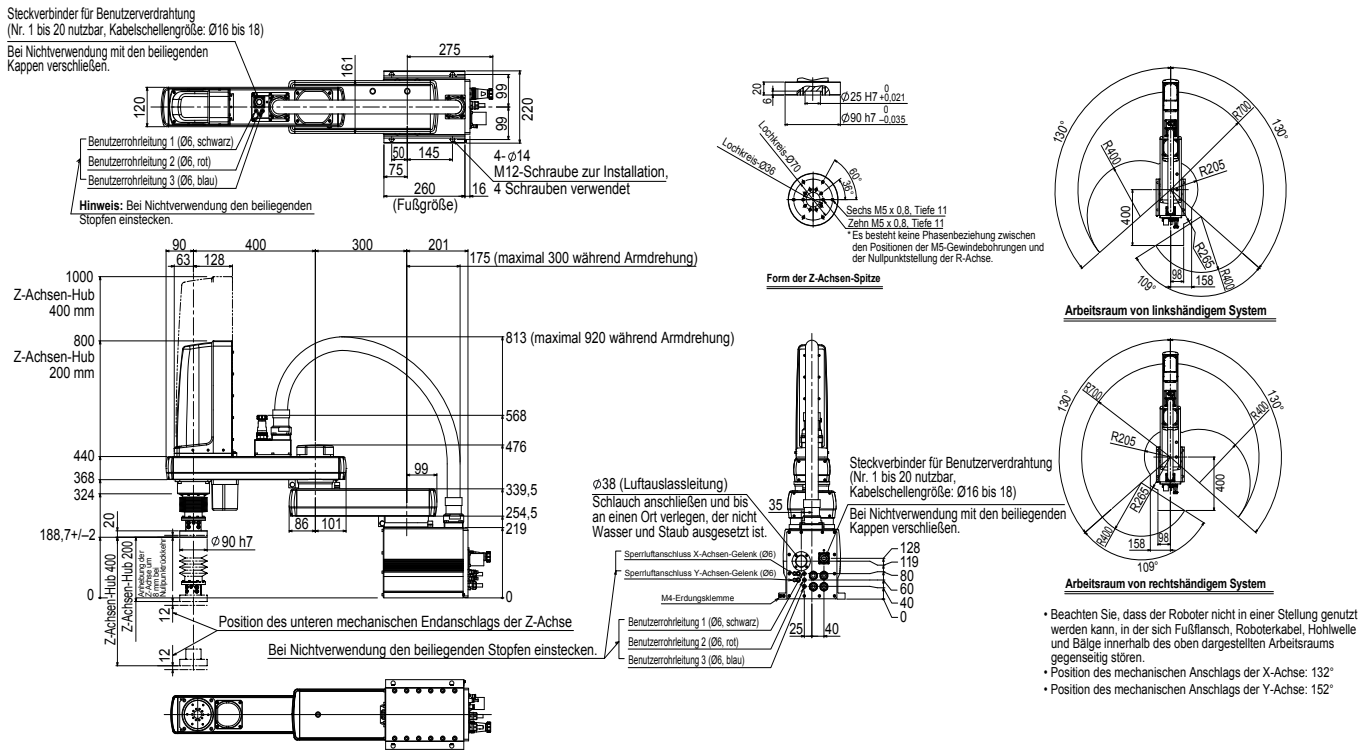
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP700200YRCR3
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP700400YRCR3

Abmessungen



R6YXGP800 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	800			
Maximale Nutzlast (kg)	18			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02			
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	400	400	200
	Drehwinkel (°)	+/-130	+/-150	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung	
	Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	9,2		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,58			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	1,0			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboterkabel)	Z-Achse 200 mm: 52, Z-Achse 400 mm: 54			

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

^{*4} Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

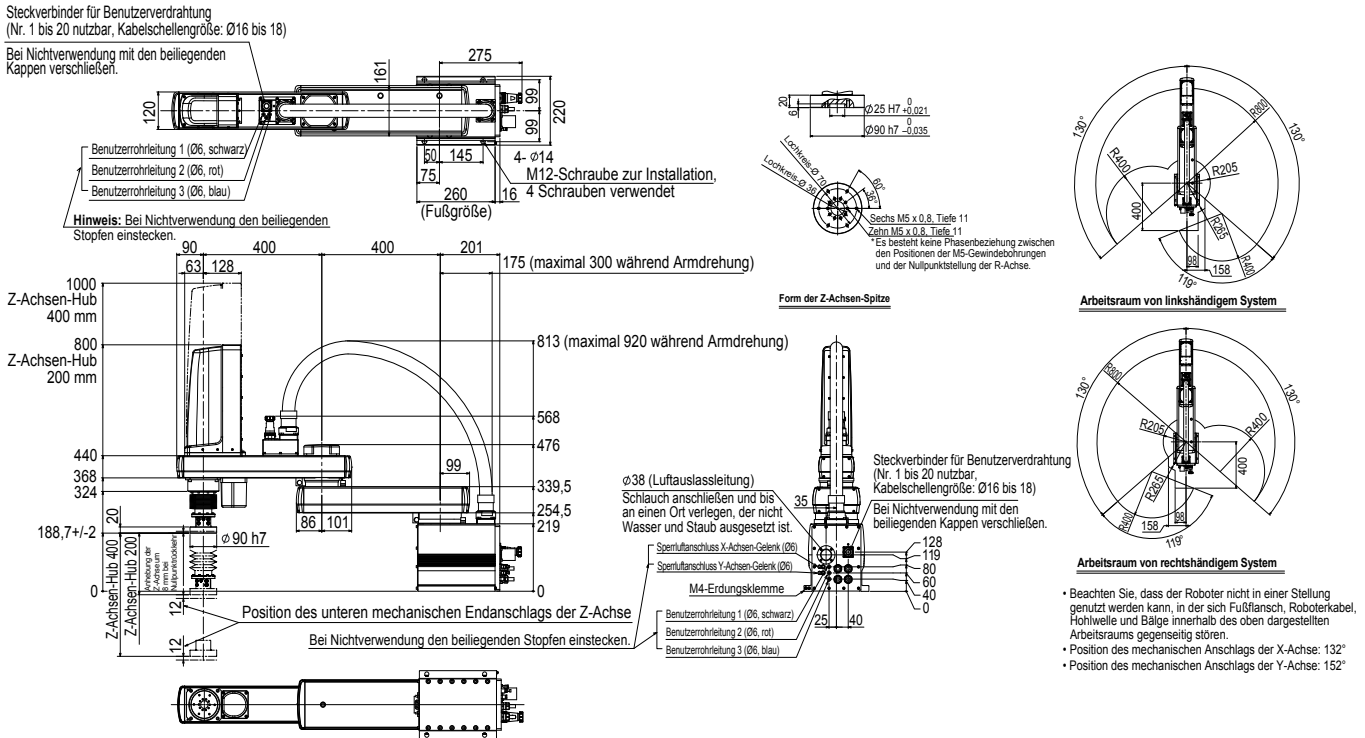
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP800200YRCR3
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP800400YRCR3

Abmessungen



R6YXGP900 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGESCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	900			
Maximale Nutzlast (kg)	18			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)	400	200	400
	Drehwinkel (°)	+/-130	+/-150	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung	Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel
	Kraftübertragungsmethode	Direktverbindung		
	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung		
AC-Servomotorleistung (W)	750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	9,9		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)	0,59			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)	1,0			
Schutzklasse ⁴	Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)	Z-Achse 200 mm: 54, Z-Achse 400 mm: 56			

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
^{*4} Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

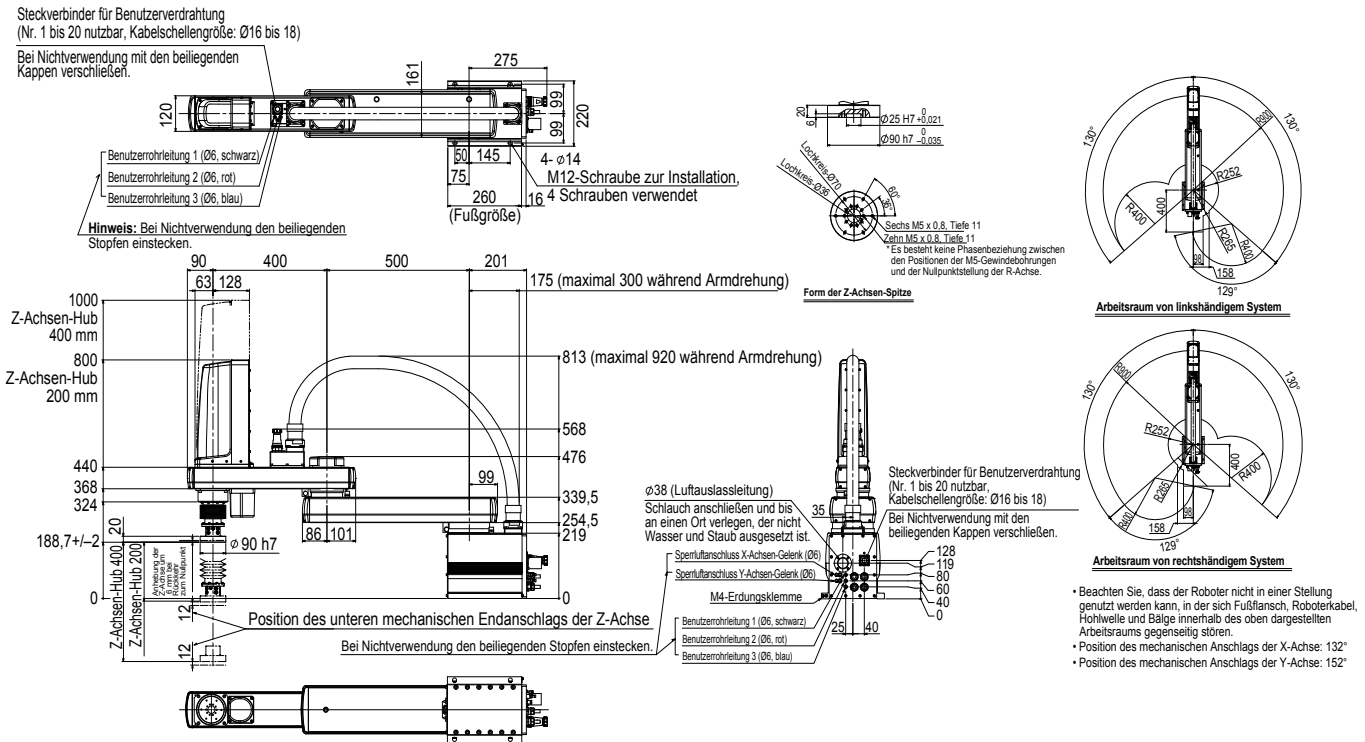
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP900200YRCR3
SCARA, Reichweite: 900 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP900400YRCR3

Abmessungen



R6YXGP1000 XG SERIE - STAUB- UND TROPFWASSERGE SCHÜTZTE AUSFÜHRUNG

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			1000			
Maximale Nutzlast (kg)			18			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,02		+/-0,01	+/-0,004
Achsen-spezifikationen	Armlänge (mm)		600	400	200	400
	Drehwinkel (°)		+/-130	+/-150	----	+/-360
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Gleitkeilgetriebe	Gleitkeilgetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung			
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			750	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			10,6		2,3	1,7
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,59			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			1,0			
Schutzklasse ⁴			Entspricht IP65 (IEC 60529)			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			Z-Achse 200 mm: 56, Z-Achse 400 mm: 58			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn der Balgabschnitt direkt Strahlwasser ausgesetzt ist. Informationen zum Schutz vor dem Eindringen anderer Flüssigkeiten als Wasser erhalten Sie bei Ihrer OMRON Vertretung.

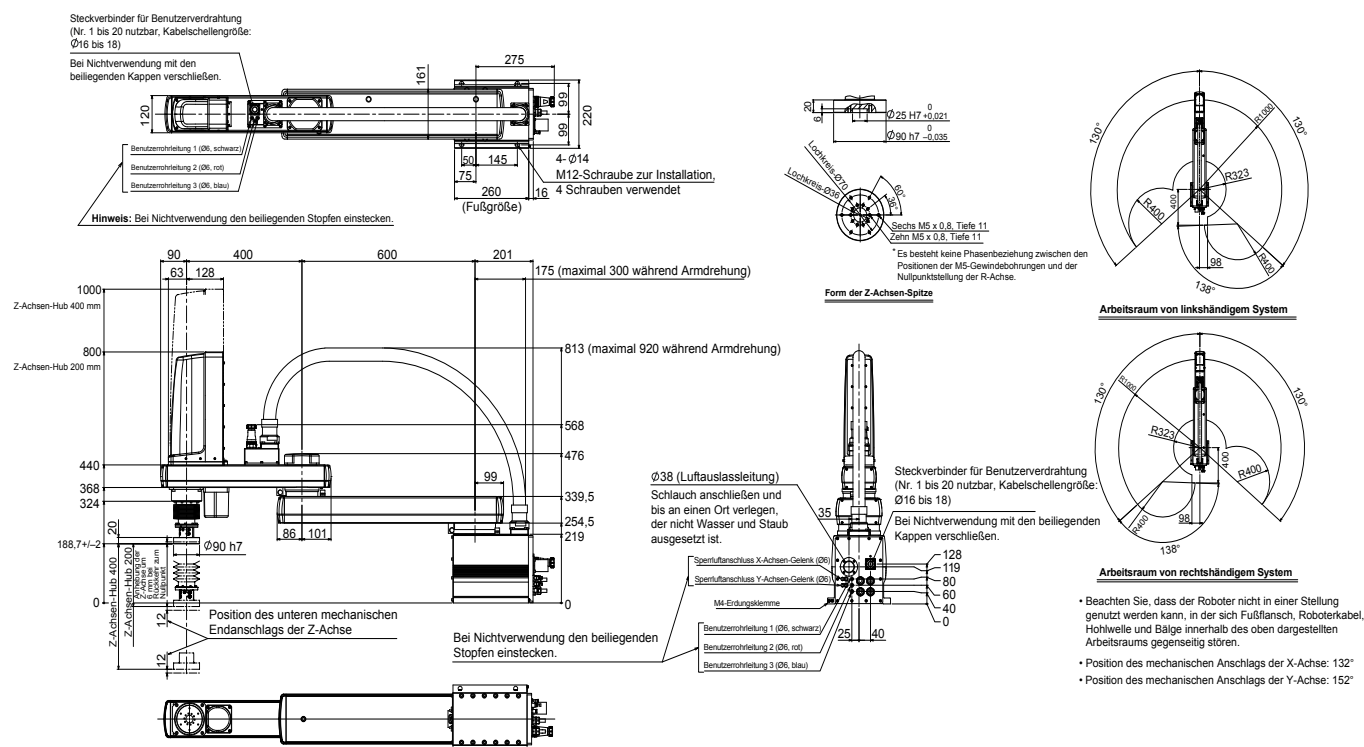
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP1000200YRCR3
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 18 kg, Schutzklasse: IP65	R6YXGP1000400YRCR3

Abmessungen



R6YXX1200 x-Serie

Technische Daten

			X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)			1200			
Maximale Nutzlast (kg)			50			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)			+/-0,05		+/-0,02	+/-0,005
Achsen-Spezifikationen	Armlänge (mm)		600	600	400	----
	Drehwinkel (°)		+/-125		+/-150	----
Mechanismus zur Geschwindigkeitssenkung	Untersetzung		Planetengetriebe	Planetengetriebe	Kugelspindel	Gleitkeilgetriebe
	Kraftübertragungsmethode	Motor zu Untersetzung	Direktverbindung		Zahnriemenantrieb	Zahnriemenantrieb
		Untersetzung zu Kraftabgabe	Direktverbindung			
AC-Servomotorleistung (W)			900	800	600	400
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)			7,4		0,75	600
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ² (s)			0,91			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)			2,45			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)			0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)			Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen			1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)			Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel)			124			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

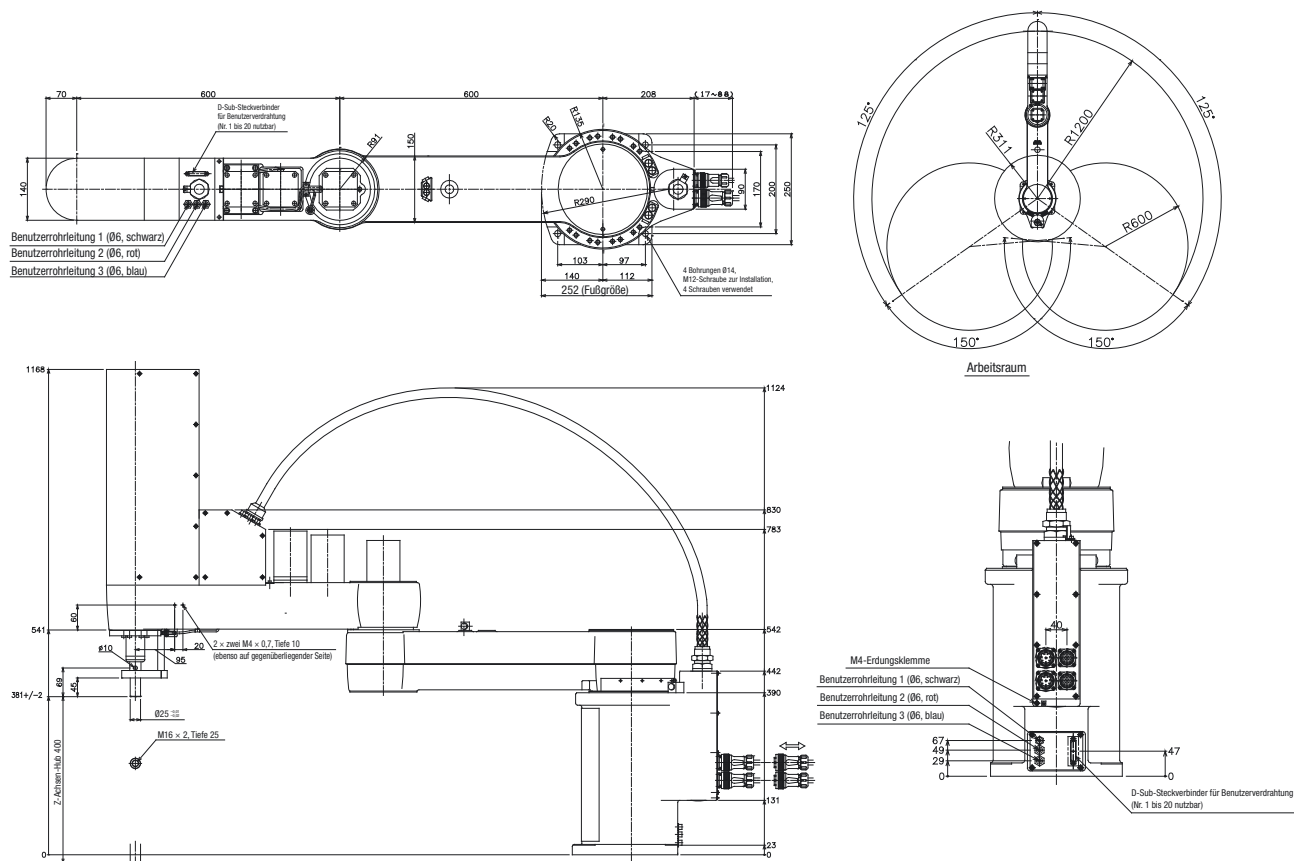
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 1200 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 50 kg	R6YXX1200400YRCR2

Abmessungen



R6YXC180 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

		X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)		180			
Maximale Nutzlast (kg)		1			
Wiederholgenauigkeit ¹ (XYZ: mm) (R: °)		+/-0,01			+/-0,004
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	71	109	100	----
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-140	----	+/-360
AC-Servomotorleistung (W)		50	30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)		3,3			1700
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ² (s)		0,42			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ³ (kgm ²)		0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)		0,1 x 8			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)		Ø3 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen		1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)		Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel) ⁴		6,5			
Gewicht Roboter-kabel		1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Sauberkeitsgrad		KLASSE 10 (Partikelgröße 0,1 µm)			
Ansaugluftvolumen (N l/min)		30			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboterkörpers und dem des Roboterkabels zusammen.

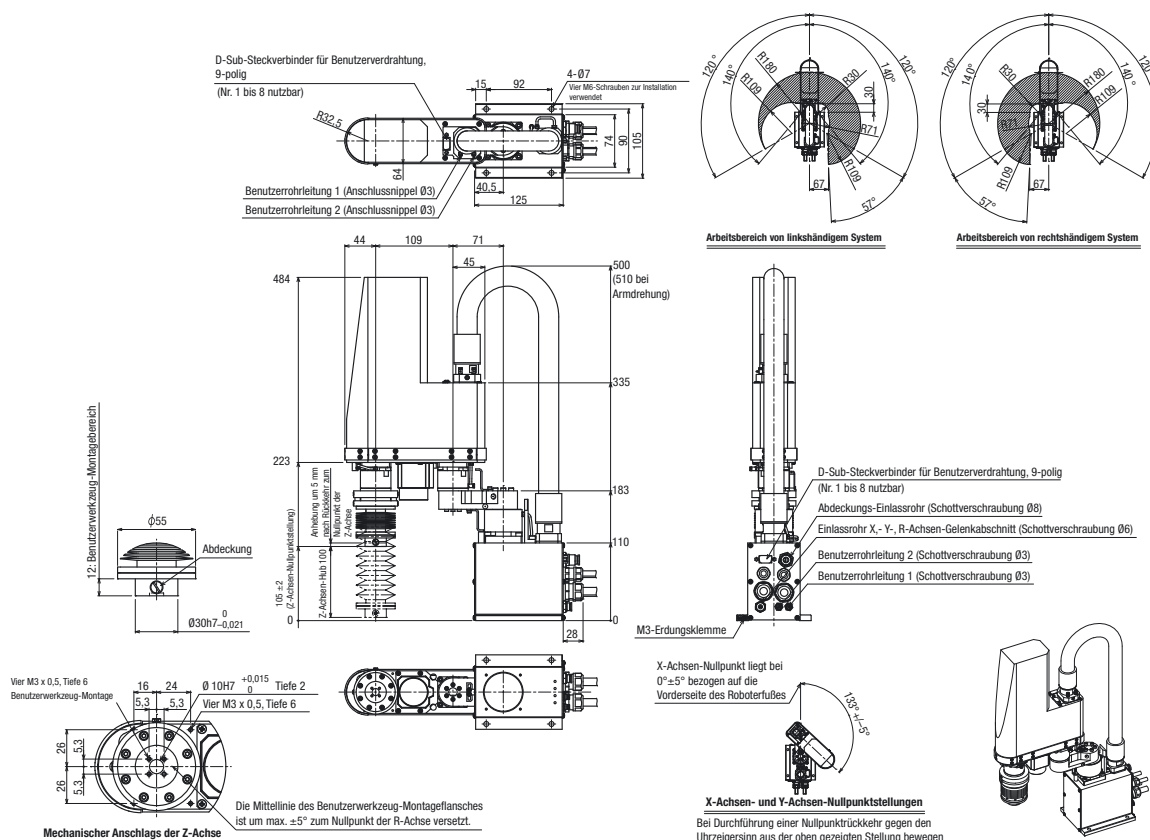
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 180 mm, Vertikalhub: 100 mm, max. Nutzlast: 1 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC180100YRCR0

Abmessungen



R6YXC220 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	220			
Maximale Nutzlast (kg)	1			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,01		+/-0,01	+/-0,004
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	109	100	----
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-140	----
			----	+/-360
AC-Servomotorleistung (W)	50	30	30	30
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	3,4		0,7	1700
Standardzykluszeit: mit 0,1 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,45			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,01			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,1 x 8			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø3 x 2			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg) (ohne Roboter-kabel) ^{*4}	6,5			
Gewicht Roboter-kabel	1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 (Partikelgröße 0,1 µm)			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	30			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 100 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Das Gesamtgewicht des Roboters setzt sich aus dem Gewicht des Roboterkörpers und dem des Roboter-kabels zusammen.

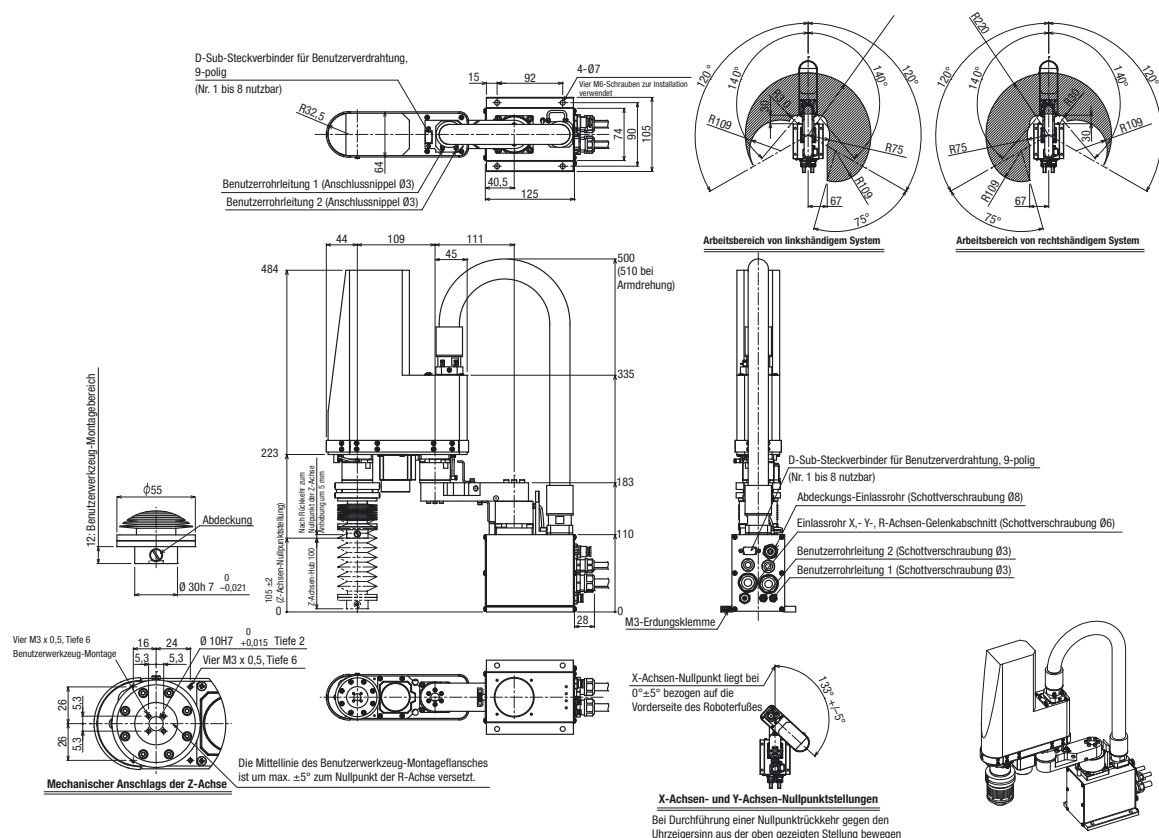
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 220 mm, Vertikalhub: 100 mm, max. Nutzlast: 1 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC220100YRCR0

Abmessungen



R6YXC500 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	500			
Maximale Nutzlast (kg)	10			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	250	200	300
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-142	----
AC-Servomotorleistung (W)	400	200	200	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	4,9		1,7	876
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,53			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,12			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg)	31			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 ⁻⁴			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	60 ^{*5}			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
*4 Partikelgröße 0,1 µm, pro Kubikfuß (28,3 Liter) bei Verwendung eines Ansauggebläses
*5 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

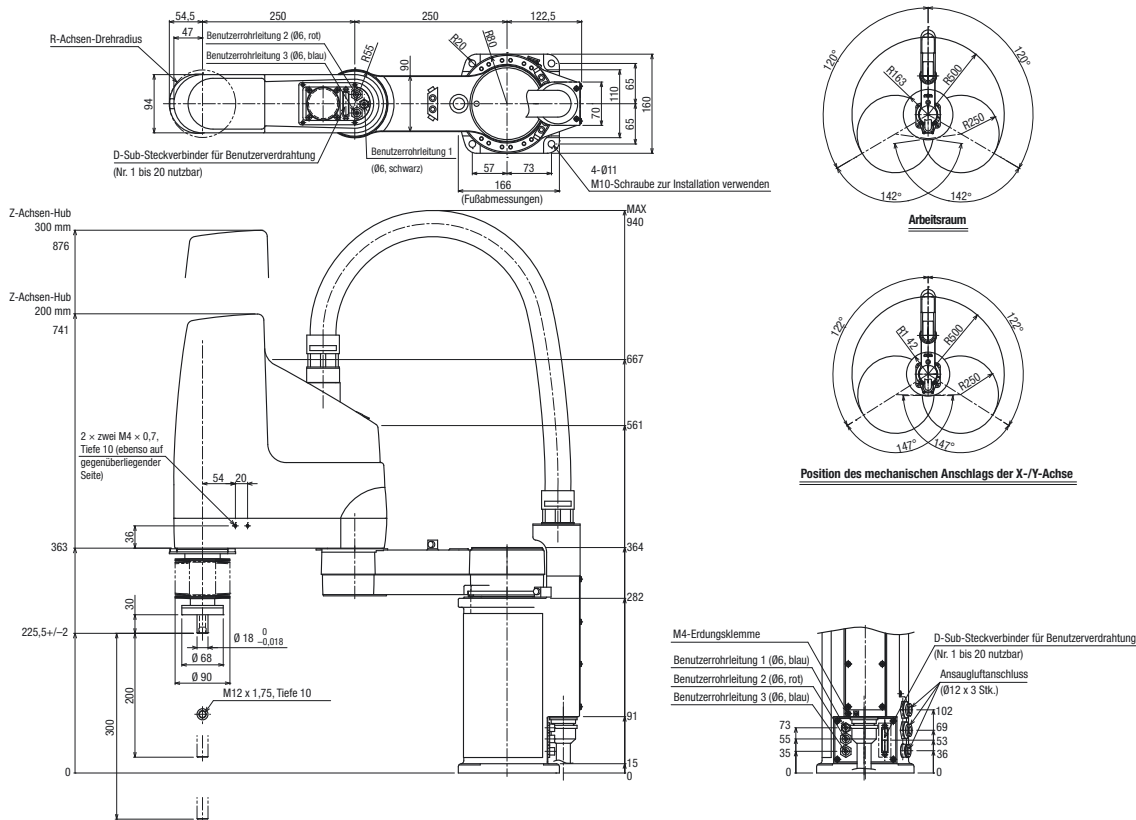
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC500200YRCR2
SCARA, Reichweite: 500 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC500300YRCR2

Abmessungen



R6YXC600 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	600			
Maximale Nutzlast (kg)	10			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	±0,02		±0,01	±0,005
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	250	200	300
	Drehwinkel (°)	±120	±145	±360
AC-Servomotorleistung (W)	400	200	200	100
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	5,6		1,7	876
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,56			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,12			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg)	33			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 ⁻⁴			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	60 ⁵			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)

*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.

*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.

*4 Partikelgröße 0,1 µm, pro Kubikfuß (28,3 Liter) bei Verwendung eines Ansauggebläses

*5 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

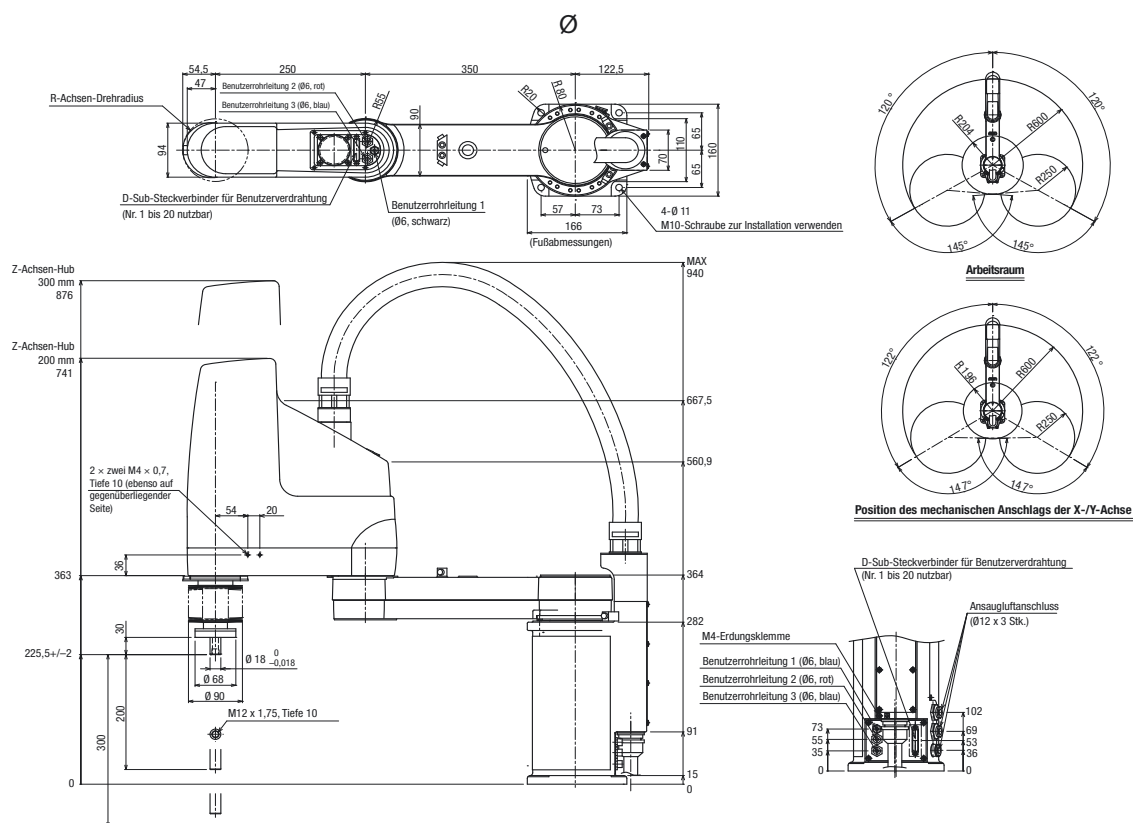
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	1500	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 10 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC600200YRCR2
SCARA, Reichweite: 600 mm, Vertikalhub: 300 mm, max. Nutzlast: 10 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC600300YRCR2

Abmessungen



R6YXC700 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	700			
Maximale Nutzlast (kg)	20			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	350	200	400
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-145	----
AC-Servomotorleistung (W)	800	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	6,7		1,7	600
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg)	57			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 ⁻⁴			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	60 ^{*5}			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
*4 Partikelgröße 0,1 µm, pro Kubikfuß (28,3 Liter) bei Verwendung eines Ansauggebläses
*5 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

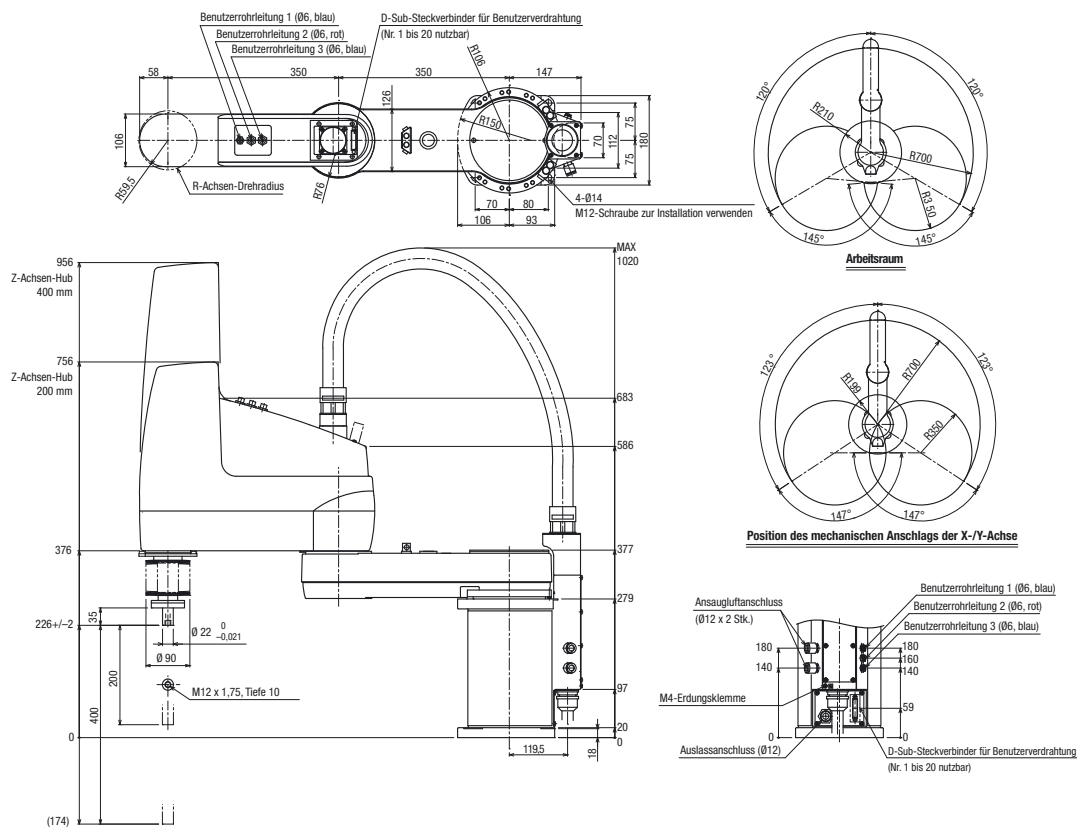
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC700200YRCR2
SCARA, Reichweite: 700 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC700400YRCR2

Abmessungen



R6YXC800 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	800			
Maximale Nutzlast (kg)	20			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	350	200	400
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-145	----
AC-Servomotorleistung (W)	800	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	7,3		1,7	600
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,57			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg)	58			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 ⁻⁴			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	60 ^{*5}			

^{*1} Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
^{*2} Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
^{*3} Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
^{*4} Partikelgröße 0,1 µm, pro Kubikfuß (28,3 Liter) bei Verwendung eines Ansauggebläses
^{*5} Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

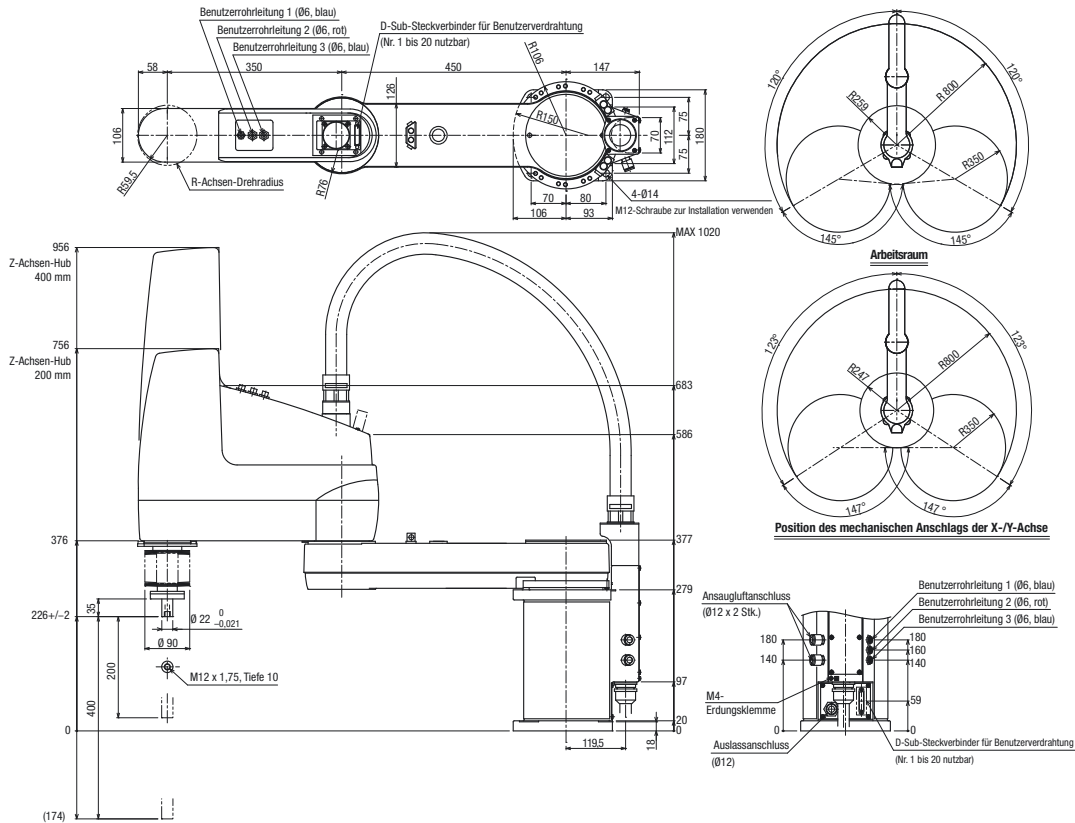
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC800200YRCR2
SCARA, Reichweite: 800 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC800400YRCR2

Abmessungen



R6YXC1000 REINRAUMAUSFÜHRUNG

Technische Daten

	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse	R-Achse
Reichweite (mm)	1000			
Maximale Nutzlast (kg)	20			
Wiederholgenauigkeit ^{*1} (XYZ: mm) (R: °)	+/-0,02		+/-0,01	+/-0,005
Achsenspezifikationen	Armlänge (mm)	450	200	400
	Drehwinkel (°)	+/-120	+/-145	----
AC-Servomotorleistung (W)	800	400	400	200
Höchstgeschwindigkeit (XYZ: m/s) (R: °/s)	8		1,7	600
Standardzykluszeit: mit 2 kg Nutzlast ^{*2} (s)	0,6			
Zulässiges Lastträgheitsmoment R-Achse ^{*3} (kgm ²)	0,32			
Benutzerverdrahtung (Querschnitt x Anzahl)	0,2 x 20			
Benutzer-Rohrleitungen (Außendurchmesser)	Ø6 x 3			
Festlegung der Bewegungsgrenzen	1. Software-Begrenzung, 2. Mechanischer Anschlag (X-, Y-, Z-Achse)			
Roboterkabellänge (m)	Standard: 3,5, Option: 5, 10			
Gewicht (kg)	59			
Sauberkeitsgrad	KLASSE 10 ⁻⁴			
Ansaugluftvolumen (N l/min)	60 ^{*5}			

*1 Der Wert gilt bei konstanter Umgebungstemperatur. (X-/Y-Achse)
*2 Bei Bewegung um 25 mm in vertikaler Richtung und 300 mm in horizontaler Richtung.
*3 Es gibt Grenzen für die Einstellung des Beschleunigungskoeffizienten.
*4 Partikelgröße 0,1 µm, pro Kubikfuß (28,3 Liter) bei Verwendung eines Ansauggebläses
*5 Das erforderliche Einlassvolumen ist von Nutzungs- und Umgebungsbedingungen abhängig.

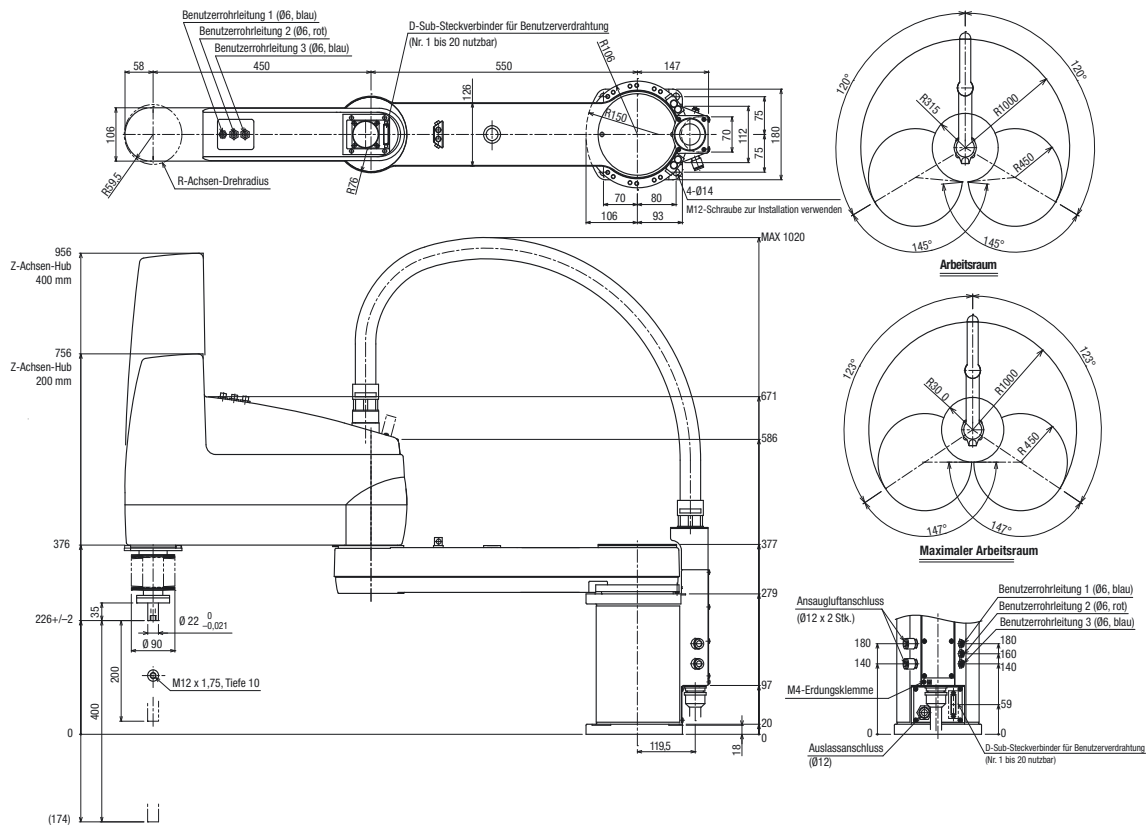
Controller

Controller	Leistungsaufnahme (VA)	Betriebsart
YRC	2000	Programmierung/E/A Punktverfolgung/Fernsteuerung/Betrieb über RS-232C-Kommunikation

Bestellinformationen

Beschreibung	Produktbezeichnung
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 200 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC1000200YRCR2
SCARA, Reichweite: 1000 mm, Vertikalhub: 400 mm, max. Nutzlast: 20 kg, Schutzklasse: C10	R6YXC1000400YRCR2

Abmessungen



SCARA-Roboter

Bestellinformationen

XG-Serie - Standardausführung

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			Bremswider- standseinheit	Roboterkabel			
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar	
						Werkzeugflansch	Offene Welle					
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRCR0					2,0	R6YACCX002T1	-
										3,5	R6YACCX003T1	-
										5,0	R6YACCX005T1	-
										10,0	R6YACCX010T1	-
		150	50	1	R6YXG15050YRCR0					2,0	R6YACCX002T1	-
										3,5	R6YACCX003T1	-
										5,0	R6YACCX005T1	-
										10,0	R6YACCX010T1	-
		180	50	1	R6YXG18050YRCR0					2,0	R6YACCX002T1	-
										3,5	R6YACCX003T1	-
										5,0	R6YACCX005T1	-
										10,0	R6YACCX010T1	-
		220	100	1	R6YXG220100YRCR0					3,5	R6YACCX003T2	-
										5,0	R6YACCX005T2	-
										10,0	R6YACCX010T2	-
	XGL	250	150	5	R6YXGL250150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS			3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
										10,0	R6YACCX010XGX	●
		350	150	5	R6YXGL350150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS			3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
										10,0	R6YACCX010XGX	●
		400	150	5	R6YXGL400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS			3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
										10,0	R6YACCX010XGX	●
		500	150	5	R6YXGL500150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS			3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
										10,0	R6YACCX010XGX	●
	600	150	5	R6YXGL600150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS			3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
	XG	500	200	10	R6YXG500200YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
										10,0	R6YACCX010XGX	●
			300	10	R6YXG500300YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
										5,0	R6YACCX005XGX	●
10,0										R6YACCX010XGX	●	
600		200	10	R6YXG600200YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
	300	10	R6YXG600300YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		
XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
		400	20	R6YXGH600400YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
10,0									R6YACCX010XGX	●		
XG	700	200	20	R6YXG700200YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
		400	20	R6YXG700400YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
	800	200	20	R6YXG800200YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●	
									5,0	R6YACCX005XGX	●	
									10,0	R6YACCX010XGX	●	
	400	20	R6YXG800400YRCR3				RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●		
								5,0	R6YACCX005XGX	●		
								10,0	R6YACCX010XGX	●		

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			Bremswider- standseinheit	Roboterlabel		
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
						Werkzeugflansch	Offene Welle				
R6Y	XG	900	200	20	R6YXG900200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG900400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
		1000	200	20	R6YXG1000200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG1000400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
									5,0	R6YACCX005XGX	●
									10,0	R6YACCX010XGX	●

XG-Serie - Ausführung für Wandmontage

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			RGU	Roboterlabel		
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
						Werkzeugflansch	Offene Welle				
R6Y	XGSW	300	150	5	R6YXGSW300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	-	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		400	150	5	R6YXGSW400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	-	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		500	200	10	R6YXGSW500200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			300	10	R6YXGSW500300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		600	200	10	R6YXGSW600200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			300	10	R6YXGSW600300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		700	200	20	R6YXGSW700200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSW700400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		800	200	20	R6YXGSW800200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSW800400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		900	200	20	R6YXGSW900200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSW900400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		1000	200	20	R6YXGSW1000200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSW1000400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-

XG-Serie - Umgekehrte Ausführung für Wandmontage

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			RGU	Roboterlabel		
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
						Werkzeugflansch	Offene Welle				
R6Y	XGSU	300	150	5	R6YXGSU300150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	-	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		400	150	5	R6YXGSU400150YRCR0	R6YACXGLF	R6YACXGLS	-	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		500	200	10	R6YXGSU500200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			300	10	R6YXGSU500300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		600	200	10	R6YXGSU600200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			300	10	R6YXGSU600300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		700	200	20	R6YXGSU700200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSU700400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
		800	200	20	R6YXGSU800200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
			400	20	R6YXGSU800400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-
									5,0	R6YACCX005XGS	-
									10,0	R6YACCX010XGS	-
900	200	20	R6YXGSU900200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-		
							5,0	R6YACCX005XGS	-		
							10,0	R6YACCX010XGS	-		
	400	20	R6YXGSU900400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-		
							5,0	R6YACCX005XGS	-		
							10,0	R6YACCX010XGS	-		
1000	200	20	R6YXGSU1000200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-		
							5,0	R6YACCX005XGS	-		
							10,0	R6YACCX010XGS	-		
	400	20	R6YXGSU1000400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGS	-		
							5,0	R6YACCX005XGS	-		
							10,0	R6YACCX010XGS	-		

XG-Serie - Reinraumausführung

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			RGU	Roboterlabel		
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
						Werkzeugflansch	Offene Welle				
R6Y	XGLC	250	150	4	R6YXGLC250150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		350	150	4	R6YXGLC350150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	150	4	R6YXGLC400150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		500	150	4	R6YXGLC500150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		600	150	4	R6YXGLC600150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-

XG-Series - Staub- und Tropfwwassergeschützte Ausführung

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter			RGU	Roboterkabel		
					Roboter- Produktbezeichnung	Zubehör			Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
						Werkzeugflansch	Offene Welle				
R6Y	XGLP	250	150	4	R6YXGLP250150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		350	150	4	R6YXGLP350150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	150	4	R6YXGLP400150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		500	150	4	R6YXGLP500150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		600	150	4	R6YXGLP600150YRCR0	R6YACXGLF	-	-	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
	XGP	500	200	8	R6YXGP500200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		300	8	8	R6YXGP500300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		600	200	8	R6YXGP600200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		300	8	8	R6YXGP600300YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
	XGHP	600	200	18	R6YXGHP600200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	18	18	R6YXGHP600400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
	XGP	700	200	18	R6YXGP700200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	18	18	R6YXGP700400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		800	200	18	R6YXGP800200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	18	18	R6YXGP800400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		900	200	18	R6YXGP900200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	18	18	R6YXGP900400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		1000	200	18	R6YXGP1000200YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-
		400	18	18	R6YXGP1000400YRCR3	-	-	RGU3	3,5	R6YACCX003XGCXGP	-
									5,0	R6YACCX005XGCXGP	-
									10,0	R6YACCX010XGCXGP	-

X-Serie - Hohe Nutzlast

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter- Produktbezeichnung	RGU	Roboterkabel		
							Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
R6Y	XX	1200	400	50	R6YXX1200400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

XC-Serie - Reinraumausführung

	Serie	Reichweite (mm)	Z-Achsen- Hub (mm)	Nutzlast (kg)	Roboter-Produktbezeichnung	RGU	Roboterkabel		
							Länge (m)	Produktbezeichnung	Abnehmbar
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRCR0	-	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		220	100	1	R6YXC220100YRCR0	-	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		500	200	10	R6YXC500200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
			300	10	R6YXC500300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		600	200	10	R6YXC600200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
			300	10	R6YXC600300YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		700	200	20	R6YXC700200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
			400	20	R6YXC700400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		800	200	20	R6YXC800200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
			400	20	R6YXC800400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
		1000	200	20	R6YXC1000200YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-
			400	20	R6YXC1000400YRCR2	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	-
							5,0	R6YACCX005XSXC	-
							10,0	R6YACCX010XSXC	-



SÄMTLICHE ABMESSUNGEN IN MILLIMETER.

Umrechnungsfaktor Millimeter – Zoll: 0,03937. Umrechnungsfaktor Gramm – Unzen: 0,03527.