

YK600XGP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 8kg

订购型号

YK600XGP **F** **RCX340-4**

机器人主机 | Z轴行程: 200:200mm / 300:300mm | 法兰工具: F:有 | 电缆长度: 3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m

通用控制器 / 控制轴数 | 安全规格 | 选配件A (OP.A) | 选配件B (OP.B) | 选配件C (OP.C) | 选配件D (OP.D) | 选配件E (OP.E) | 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

RCX240 **R3**

通用控制器 | 支持CE标准 | 再生装置 | 扩展I/O | 网络选项 | iVY系统 | 夹持器 | 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	300 mm	300 mm	200 mm	300 mm
	旋转范围	±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式	直接连接			
	马达 ~ 减速器	直接连接			
	减速器 ~ 输出	直接连接			
重复定位精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量		8 kg			
标准周期时间:2kg可搬运时*2		0.56 sec			
R轴容许惯性力矩*3		0.3 kgm ²			
保护等级*4		相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准:3.5 m 选配:5 m、10 m			
主机重量		Z轴 200 mm:33 kg		Z轴 300 mm:34 kg	

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

*“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

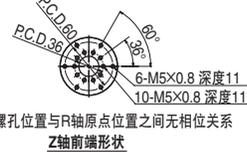
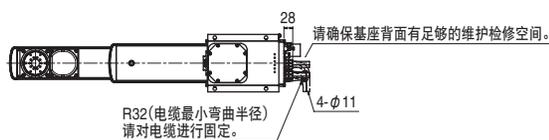
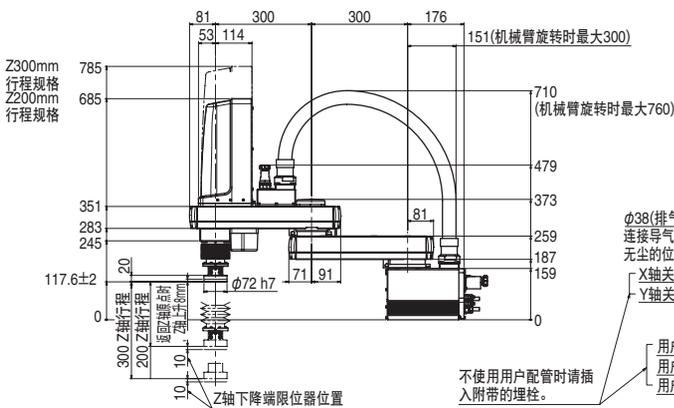
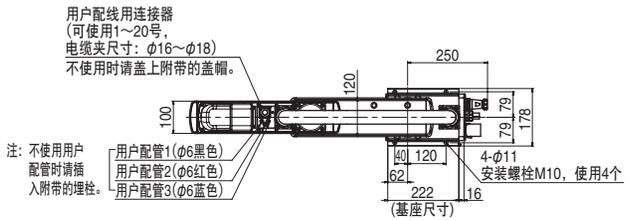
*通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

*为了高精度设置基准坐标,请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

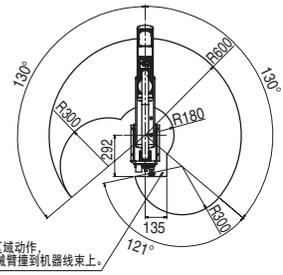
- *1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- *2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。
- *3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.611的说明。
- *4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能,请咨询本公司。

YK600XGP



禁止横跨尺寸135和292的角的内侧区域动作
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线上。

左手系统动作范围



用户配线用连接器
(可使用1~20号,
电缆夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

φ38(排气用配管)
连接导气管, 排设到无水、
无尘的位置。

X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)

M4接地端子

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

120
115
70
50
30
0

右手系统动作范围

上述动作范围内, 不可在基座法兰部、机器人电缆和花键、波纹管相互干扰的位置使用。

·X轴限位器位置:132°
·Y轴限位器位置:147°

