

YK600XGHP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 18kg

■订购型号

YK600XGHP **F** **RCX340-4**

机器人主机 Z轴行程 法兰工具 电缆长度

200:200mm 400:400mm F:有 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

适用控制器 / 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**

适用控制器 支撑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	200 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
旋转范围	±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC	750 W	400 W	400 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
传动方式	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}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	7.7 m/sec	2.3 m/sec 1.7 m/sec	920°/sec	—
最大搬运重量	18 kg			
标准周期时间:2kg可搬运时 ^{*2}	0.57 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{*3}	1.0 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:52 kg Z轴 400 mm:54 kg			

*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。

■适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	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/>

YK600XGHP

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。

注: 不使用用户
配管时请插
入附带的堵栓。

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

4-φ11
安装螺栓M12, 使用4个
(底座尺寸)

275 161 120 199 220 150 145 73 260 16

90 400 200 201 175(机械臂旋转时最大300)

Z400mm 行程规格 1000

Z200mm 行程规格 800

813(机械臂旋转时最大920)

568 476 339.5 254.5 219

440 368 324 20 188.7±2

400 Z轴行程
200 Z轴行程
Z轴下降限位器位置

φ90 h7

86 101 99

禁止横跨R265及尺寸98和400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碰到机器线束上。

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, 排放到无水、
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)

不使用时请插入
附带的堵栓。

128 119 80 60 40 25 40

禁止横跨R265及尺寸98和400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碰到机器线束上。

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:152°

请确保基座背面有足够的维护检修空间。

R32(电缆最小弯曲半径)
请对电缆进行固定。

4-φ11

φ25 H7 +0.021
0
φ90 h7 -0.035

6-M5×0.8 深度11
10-M5×0.8 深度11

※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240 ▶ 534