

YK600XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 10kg



订购型号

YK600XGS

机器人主机

安装方法^{※1}
W:壁挂
(如外视图)
U:壁挂翻转型
(上下颠倒)

Z轴行程
200:200mm
300:300mm

法兰工具
空白:无
F:有

电缆长度
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

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

适用控制器

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

※1. 请务必按规格要求安装。
 请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
 错误安装会导致故障发生。

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°	—	
马込输出 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
	传力方式	马込 ~ 减速器 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
最大搬运重量			10 kg (标准规格)、9 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{※2}			0.46 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}			0.30 kgm ²			
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			31 kg			

- ※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
- ※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P611的说明。
- ※ 需要在自立机器束上安装其他配管。配线时, 请咨询本公司。

※ 需要在自立机番线束上安装其他配管、配线时,请咨询本公司。

YK600YGS

YK600XGS

■ 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

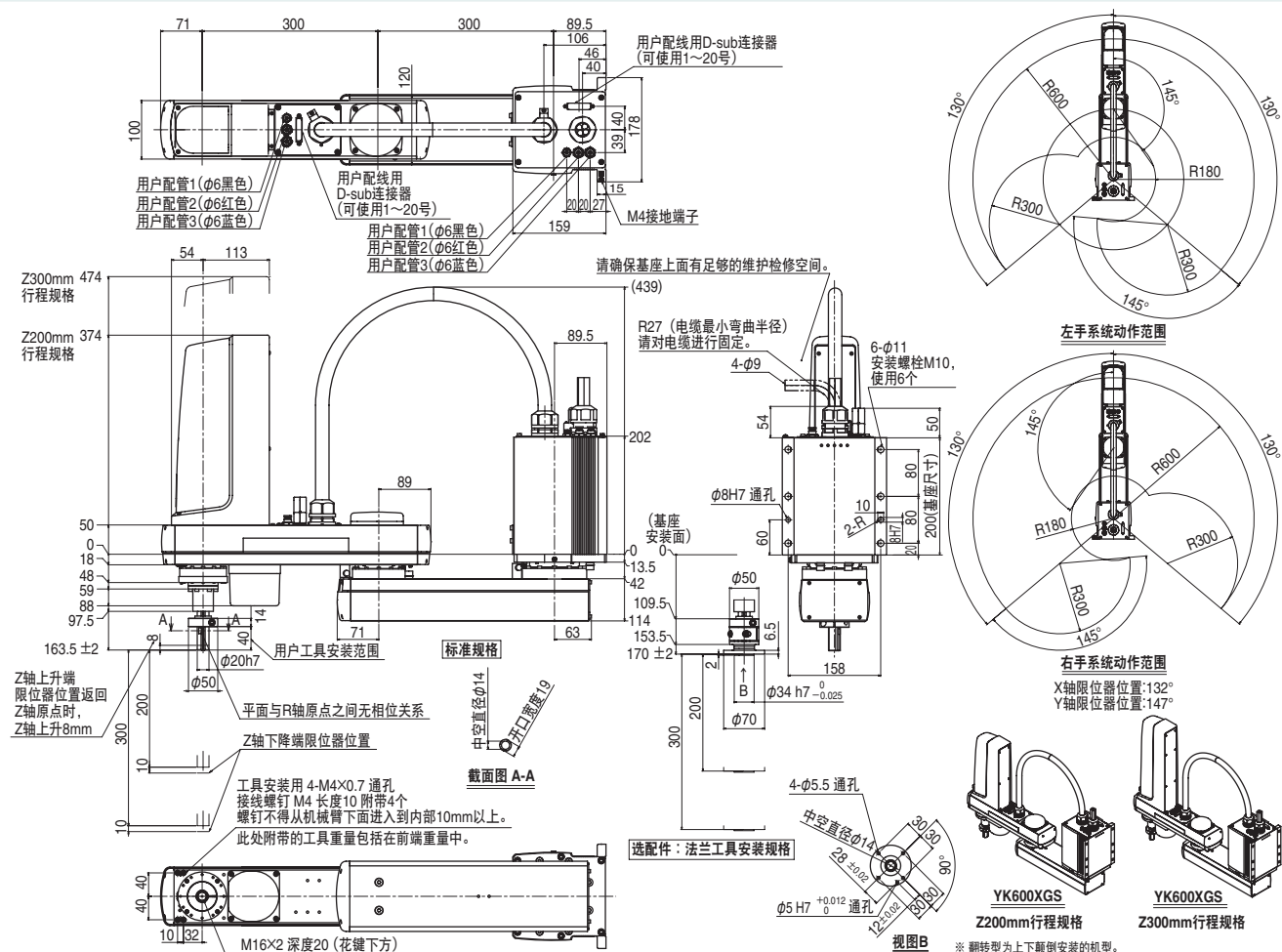
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 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)。

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

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

YK600XGS



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型