

标准规格:中型

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 10kg



☐ 订购型号

YK600XG

机器人主机	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
-------	--------	------	-------	------	-------	-----	----

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 °	—	
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	
	传导方式	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}			±0.01 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。

■ 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

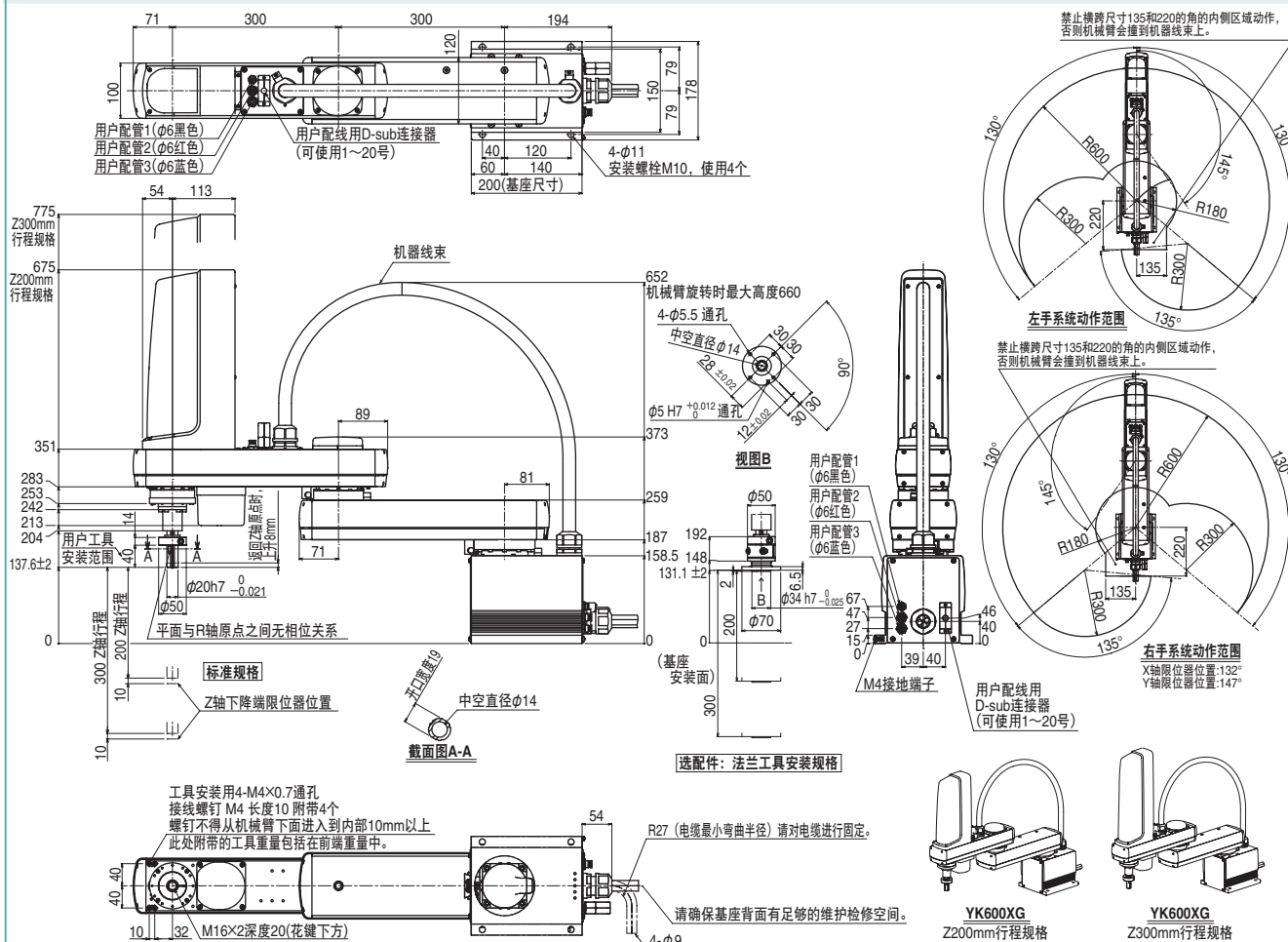
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※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/>

YK600XG



适用控制器

RCX340 ► 544

RCX240 ► 534

线性传送带模块
LCM100

小型单轴机器人
TRANSERVO

FLIP-X 单轴机器人

线性单轴机器人
PHASER

直交机器人
XY-X

YK-X

拾放型机器人
YP-X

控制器
CONTROL

留神信息
INFORMAT

全方
微基

中型

壁柱、翻轉型

防尘、防滴型