

YK600XGL

标准规格: 中型

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 5kg



■订购型号

YK600XGL - 150

机器人主机	Z轴行程 150:150mm	法兰工具 空白:无 F:有	中通轴 空白:无 S: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**

RCX240S

适用控制器	支持CE标准	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

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 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	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		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格 ^{※4})			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.63 sec			
R轴容许惯量力矩 ^{※3}		0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)		φ4 × 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		22 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P610的说明。

※4. 选配件规格(法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等)时,最大可搬运重量为4kg。

■适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

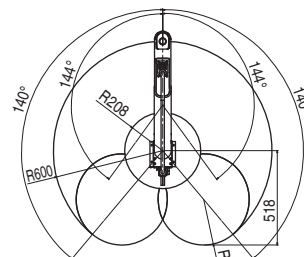
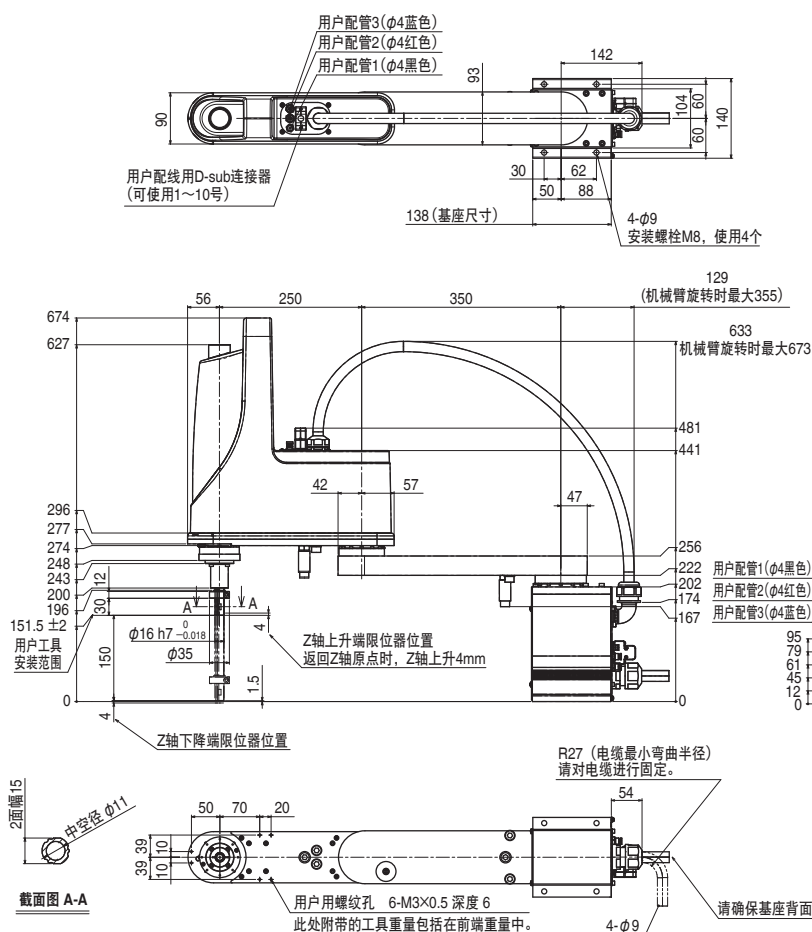
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※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)。

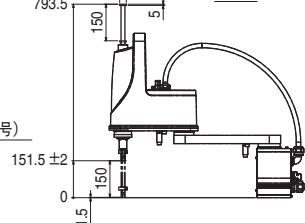
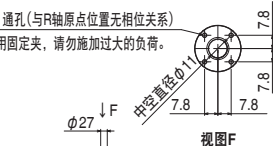
产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGL



- 上述动作范围内, 不可在基座法兰部、机器人电缆和花键相互干扰的位置使用。
- X轴限位器位置: 142°
- Y轴限位器位置: 146°

4-M3×0.5 通孔(与R轴原点位置无相位关系)
配线配管用固定夹, 请勿施加过大的负荷。



选配件: 用户配线配管花键中通规格

适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240S ▶ 534

