

垂直关节机器人
YA
线性传动模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
全方位
微型
小型/中型
大型
悬挂、翻转型
防尘、防滴型

YK600XGLP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 4kg

■订购型号

YK600XGLP-150

S

RCX340-4

机器人主机	Z轴行程 150:150mm	法兰工具 空白:无 F:有	中轴轴 S:有	电缆长度 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**

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		±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
减速机	减速机	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
传动方式	马达 ~ 减速机	直接连接			
减速机 ~ 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		4 kg			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{※2}		0.74 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		0.05 kgm ²			
保护等级 ^{※4}		相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)		φ4 × 4			
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		26 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(粗定位拱形移动时)。

※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.610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 RCX240S	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

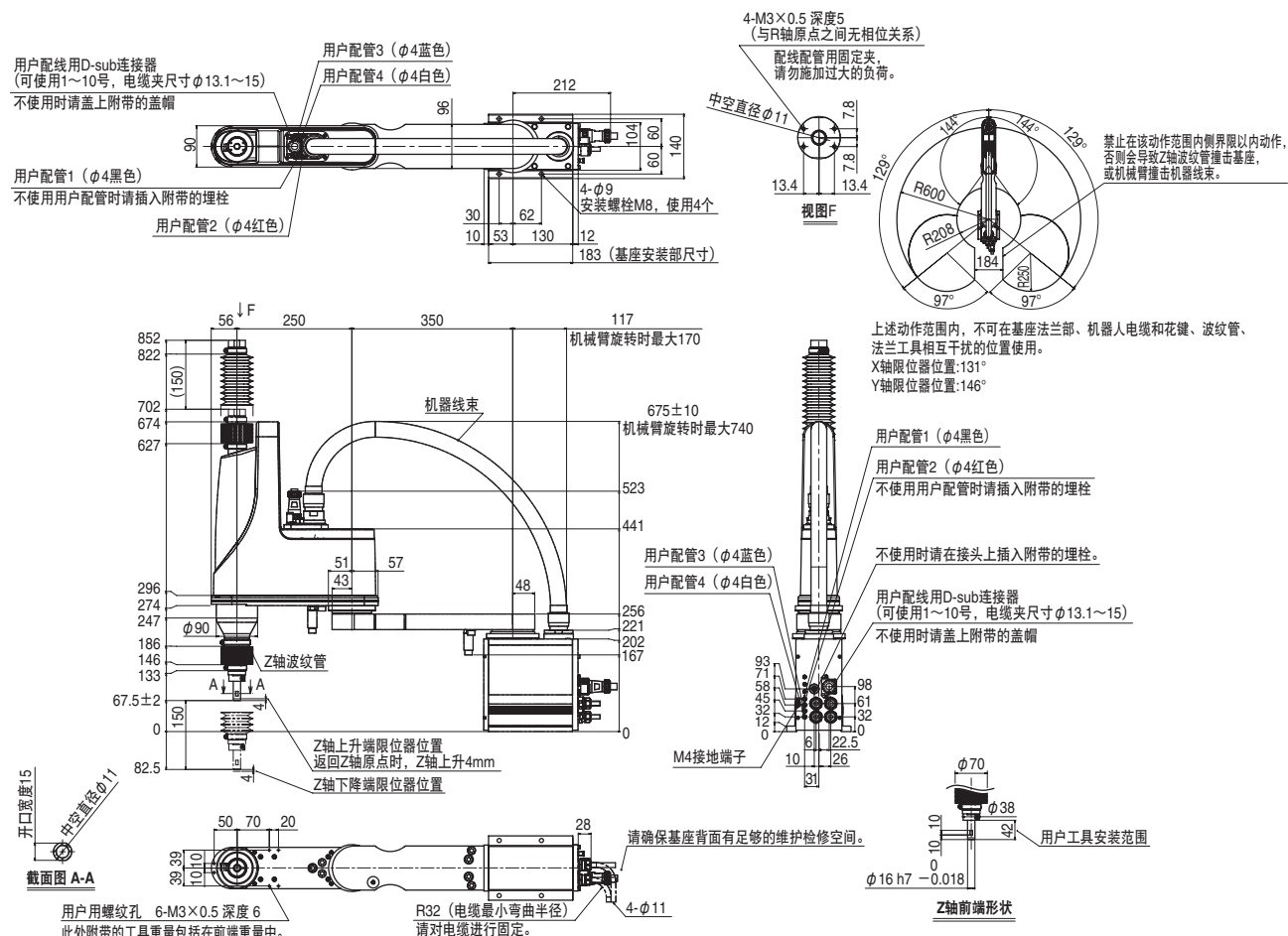
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※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/>

YK600XGLP



YK600XGLP 法兰工具安装规格

