

# YK600XGLP

防尘、防滴规格

- 机械手臂长 600mm
- 最大搬运重量 4kg

## 订购型号

**YK600XGLP-150**

**S**

**RCX340-4**

|       |                    |                      |             |                                     |
|-------|--------------------|----------------------|-------------|-------------------------------------|
| 机器人主机 | Z 轴行程<br>150:150mm | 法兰工具<br>未填写:无<br>F:有 | 中通规格<br>S:有 | 电缆长度<br>3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m |
|-------|--------------------|----------------------|-------------|-------------------------------------|

|              |      |              |              |              |              |              |          |
|--------------|------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|----------|
| 通用控制器 / 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 ▶ **P502**

**RCX240S**

|       |          |        |      |          |    |    |
|-------|----------|--------|------|----------|----|----|
| 适用控制器 | 支持 CE 标准 | 扩展 I/O | 网络选项 | iVY 视觉系统 | 夹爪 | 电池 |
|-------|----------|--------|------|----------|----|----|

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P489**

## 基本规格

| 轴规格                                         | 臂长 (mm)                 | X 轴    | Y 轴    | Z 轴    | R 轴  |
|---------------------------------------------|-------------------------|--------|--------|--------|------|
| 臂长 (mm)                                     | 350                     | 250    | 150    | —      | —    |
| 旋转范围 (°)                                    | ±129                    | ±144   | —      | —      | ±360 |
| 马达输出 AC (W)                                 | 200                     | 150    | 50     | 100    | —    |
| 减速机                                         | 谐波齿轮驱动                  | 谐波齿轮驱动 | 滚珠丝杆   | 谐波齿轮驱动 | —    |
| 传动方式                                        | 直接连接                    | 直接连接   | 直接连接   | 直接连接   | —    |
| 反定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R: °)        | ±0.01                   | ±0.01  | ±0.004 | —      | —    |
| 最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)                | 4.9                     | 1.1    | 1020   | —      | —    |
| 最大搬运重量 (kg)                                 | 4                       | —      | —      | —      | —    |
| 标准周期时间: 2kg 可搬运时 <sup>※2</sup> (sec)        | 0.74                    | —      | —      | —      | —    |
| R 轴允许惯量力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> ) | 0.05                    | —      | —      | —      | —    |
| 防护等级 <sup>※4</sup>                          | 相当于 IP65 (IEC60529)     | —      | —      | —      | —    |
| 用户配线 (sq × 根)                               | 0.2 × 10                | —      | —      | —      | —    |
| 用户配管 (外径)                                   | φ4 × 4                  | —      | —      | —      | —    |
| 动作限位设定                                      | 1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴) | —      | —      | —      | —    |
| 机器人电缆长度 (m)                                 | 标准: 3.5 选配: 5, 10       | —      | —      | —      | —    |
| 主机重量 (kg)                                   | 26                      | —      | —      | —      | —    |

- ※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。  
 ※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作时 (粗定位拱形运动)。  
 ※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.532 的说明。  
 ※4. 请勿对波纹管直接射流。有关水以外的防滴性能, 敬请咨询。

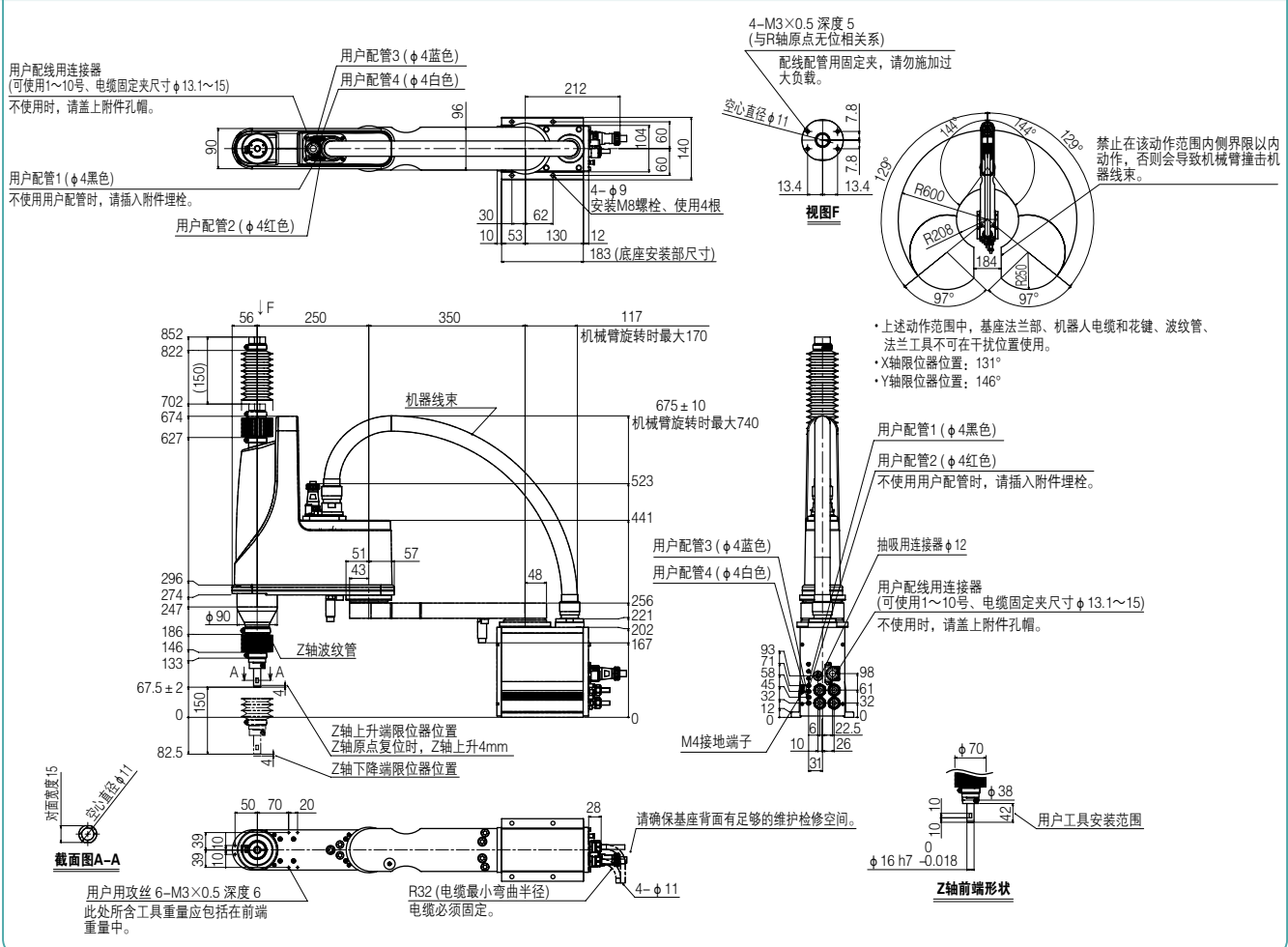
## 适用控制器

| 控制器               | 电源容量 (VA) | 运行方法                       |
|-------------------|-----------|----------------------------|
| RCX340<br>RCX240S | 1000      | 程序<br>迹点定位<br>遥控命令<br>在线命令 |

- ※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。  
 ※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)  
 详情请参阅使用说明书 (设置手册)。  
 ※ 设定高精度的基准坐标时, 可使用基准坐标设定治具 (选配件)。详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLP



适用控制器

**RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489**

## YK600XGLP 法兰工具安装规格

