YK600XGP 防尘、防滴规格

● 机械手臂长 600mm ● 最大搬运重量 8kg

订购型号

YK600XGP - [ ] - **F** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z 轴行程	法兰工具	电缆长度
	200：200mm 300：300mm	F：有	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.502

RCX240 - [ ] - **R3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **BB**

适用控制器	支持 CE 标准	再生装置	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 ▶ P.489

基本规格

			X 轴	Y 轴	Z 轴		R 轴
轴规格	臂长 (mm)		300	300	200	300	—
	旋转范围 (°)		±130	±145	—		±360
马达输出 AC (W)			400	200	200		200
减速机构	减速器		谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆		谐波齿轮驱动
	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
反复定位精度※1 (XYZ：mm) (R：°)			±0.01		±0.01		±0.004
最高速度 (XYZ：m/sec) (R：°/sec)			8.4		2.3	1.7	1700
最大搬运重量 (kg)			8				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec)			0.56				
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm²)			0.3				
防护等级※4			相当于 IP65 (IEC60529)				
用户配线 (sq × 根)			0.2×20				
用户配管 (外径)			φ6×3				
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)			Z 轴 200mm：33 Z 轴 300mm：34				

※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 (可搬运 2kg、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.533 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，敬请咨询。

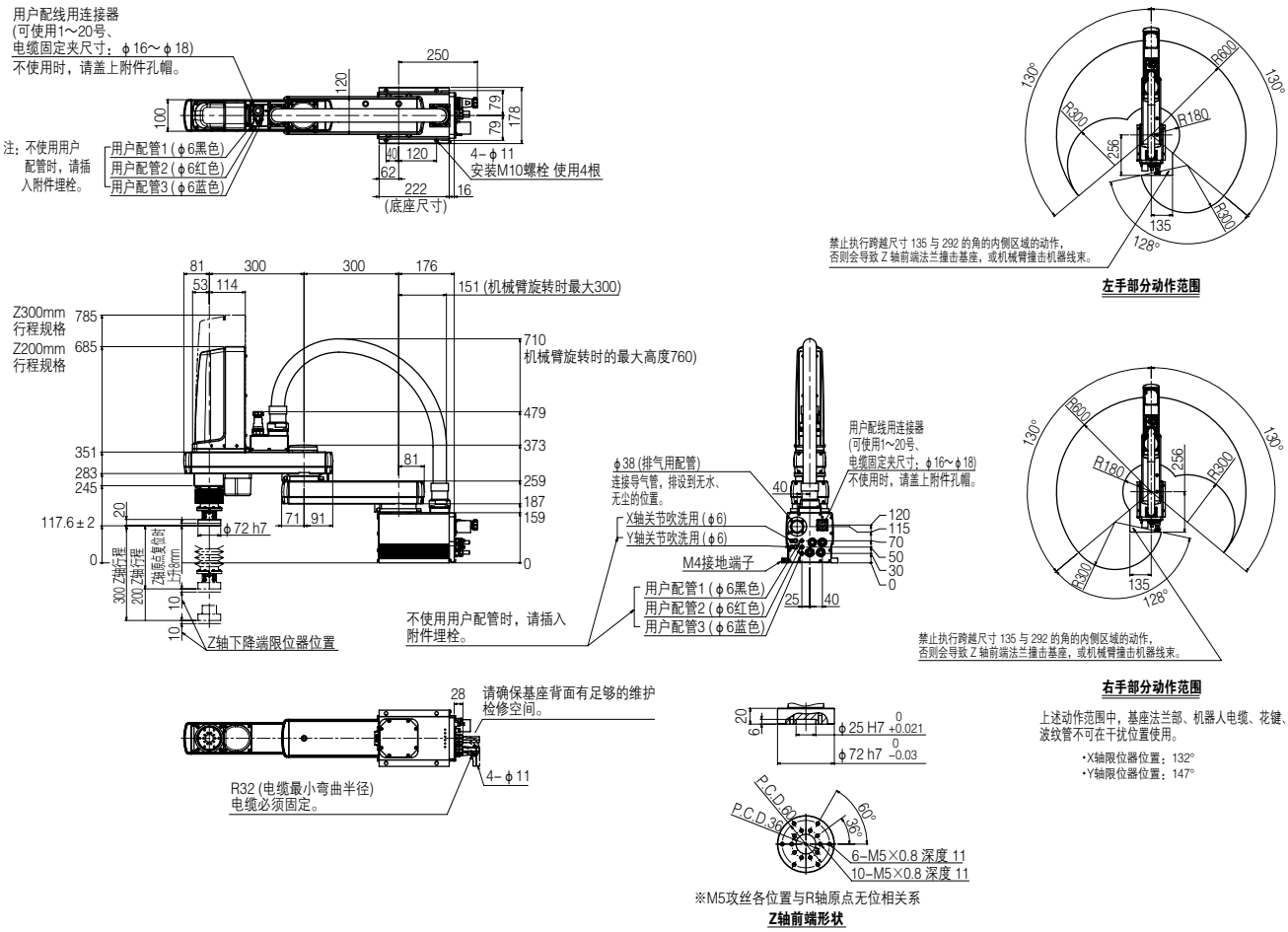
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	1700	程序 迹点定位 遥控命令 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/

YK600XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489