

# YK600XGHP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 18kg

## ■注文型式

**YK600XGHP** **F** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.7 m/sec	—	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 52 kg Z軸 400 mm: 54 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGHP

ユーザ配線用コネクタ  
(1~20番使用可能、  
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)  
使用しない場合は  
付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を  
使用しない場合は  
付属の埋栓をして  
ください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ14  
取付けM12ボルト4本使用  
(ベース寸法)

90 400 200 201 175(アーム旋回時最大300)

Z400mm 1000  
ストローク仕様

Z200mm 800  
ストローク仕様

813 (アーム旋回時最大高さ920)

568 476 339.5 254.5 219

188.7±2 20 12 12

400 Z軸ストローク  
200 Z軸ストローク

φ90 h7

Z軸下降端メカストップ位置

ユーザ配管を使用しない場合は  
付属の埋栓をしてください。

φ38(排気用配管)  
ホースを繋ぎ、水・塵のからない  
位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバージ用(φ6)  
Y軸関節エアバージ用(φ6)

M4アース端子

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

128 119 80 60 40 0

25 40

ユーザ配線用コネクタ  
(1~20番使用可能、  
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)  
使用しない場合は  
付属のキャップをかぶせてください。

φ25 H7 +0.021  
0  
φ90 h7 -0.035

R32(ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

28

ベース背面にはメンテナンス上の  
十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ6-M5×0.8 深さ 11  
10-M5×0.8 深さ 11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、  
Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに  
当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、  
Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに  
当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルスライダ、  
ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

X軸メカストップ位置: 132°  
Y軸メカストップ位置: 152°