

YK600XC

クリーンタイプ: 中型

● アーム長 600mm

● 最大可搬質量 10kg



■ 注文型式

YK600XC

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	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)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
軸仕様 回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.005°	±0.005°
最高速度	5.6 m/sec	1.7 m/sec	876° / sec	—
最大可搬質量	10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント※2	0.12 kgm ²			
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.メカストップパ(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	33 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3			
吸引量エア	60 N l / min※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 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。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

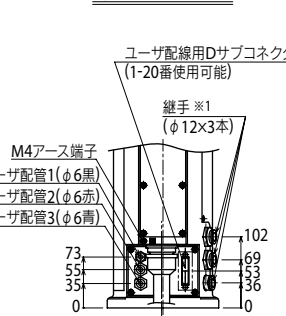
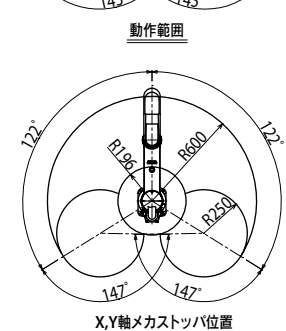
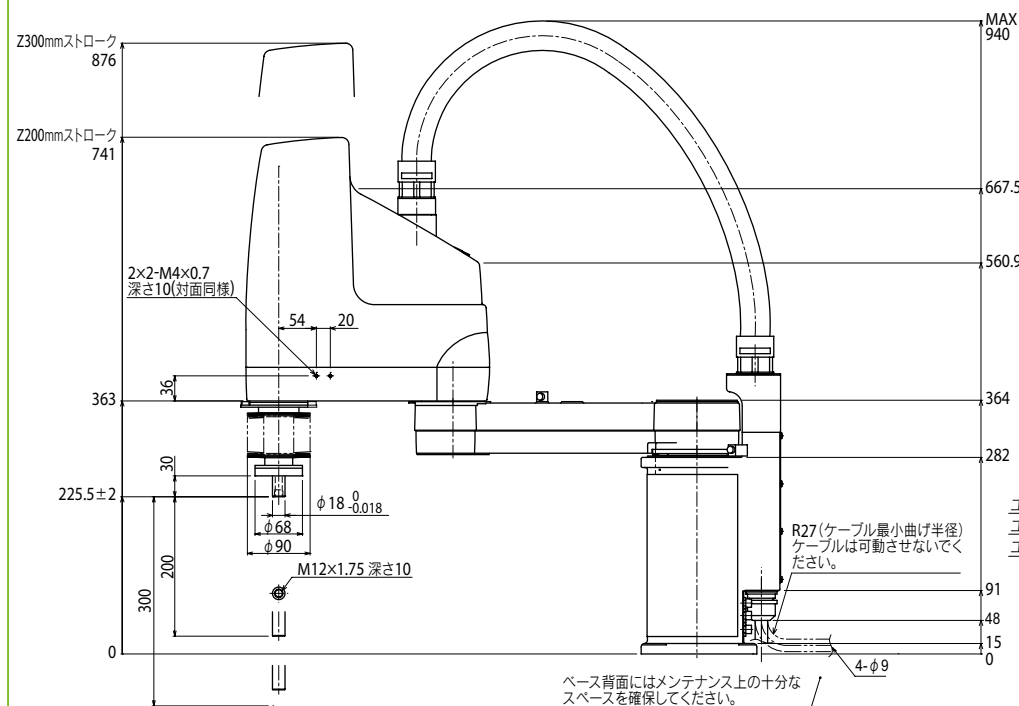
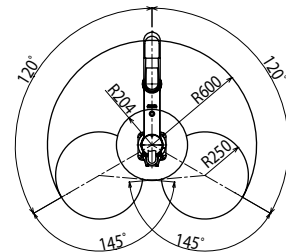
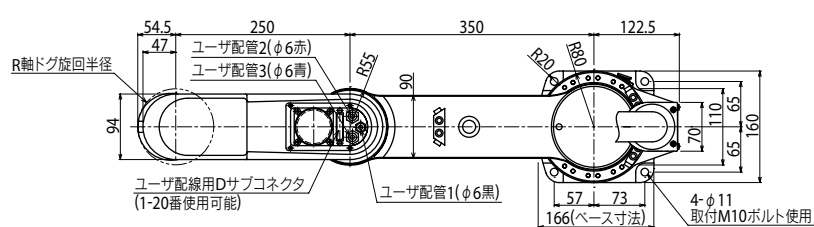
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	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軸のメカストップパ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。

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/>

YK600XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 636