

YK600XGLC

クリーンタイプ: 中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK600XGLC - 150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中速シャフト S: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)	アプソ 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	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(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	26 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)*4 + ESD *5			
吸引量エアー	30 Nℓ / min *6			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(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. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。
- ※5. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- ※6. 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	1000	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。

※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/>

YK600XGLC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)
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2 (φ4赤)

ユーザ配管3 (φ4青)
ユーザ配管4 (φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けてください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側では、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。

アーム回転時最大170

アーム回転時最大740

マシンハーネス

Z軸ジャバラ

Z軸上昇端メカストッパ位置
Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇
Z軸下降端メカストッパ位置

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。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

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

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管2 (φ4赤)
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。

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジ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軸メカストッパ位置: 131°
・Y軸メカストッパ位置: 146°

YK600XGLC ツールフランジ取付仕様

