

# YK600XG

標準仕様：中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<b>YK600XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし 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.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 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		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <sup>2</sup>			
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		31 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
\*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。  
\*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。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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/>

## YK600XG

