

YK600XGH

標準仕様：中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 20kg

注文型式

YK600XGH

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	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
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アソビバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.570

基本仕様

軸仕様		X軸	Y軸	Z軸	R軸
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	モータ ~ 減速機			
		減速機 ~ 出力			
繰返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	
最高速度		7.7 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 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		0.47 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 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(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 : 48 kg Z軸 400 mm : 50 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。
※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

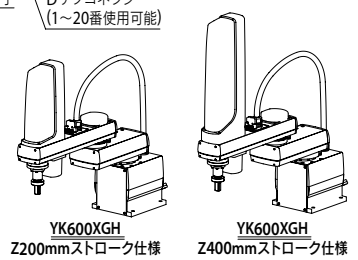
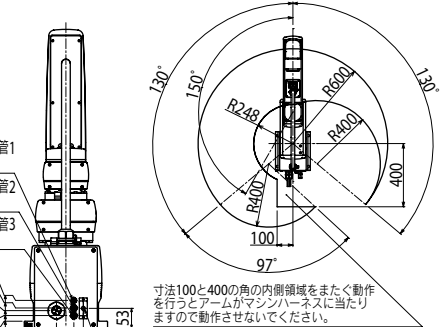
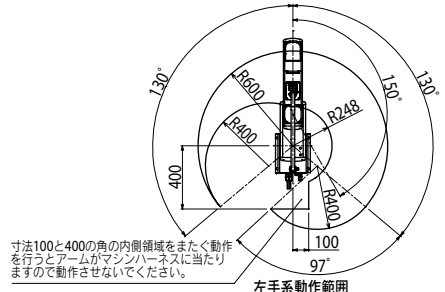
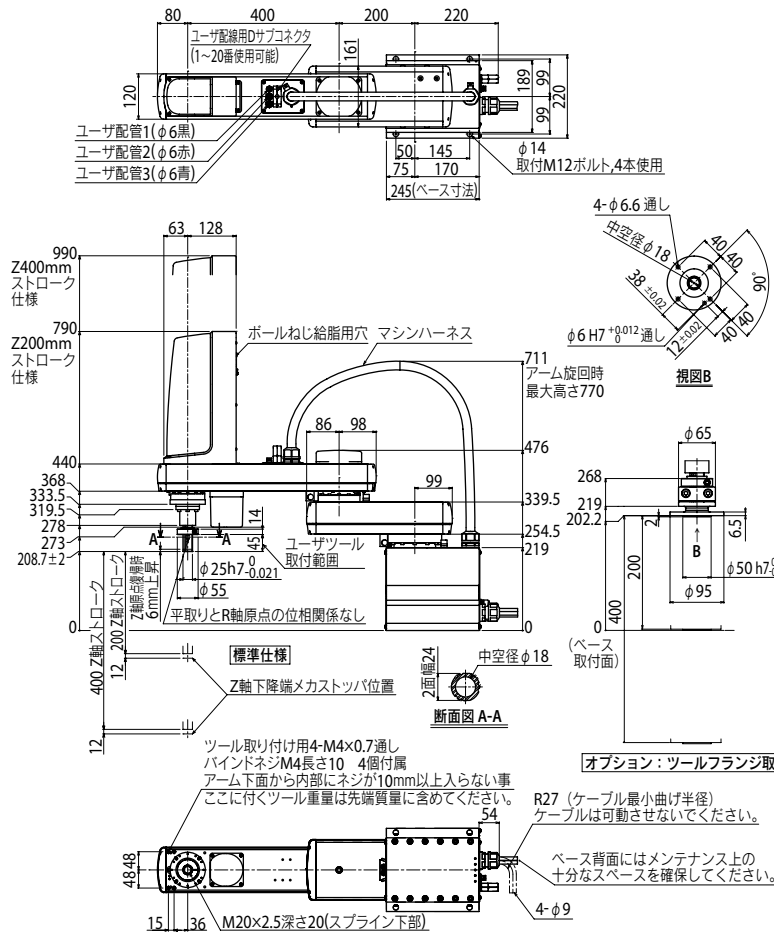
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※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)を使用して下さい。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/>

YK600XGH



適用コントローラ **RCX340 ▶ 570**