

YK600XGHP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK600XGHP

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
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------

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)	アプ パテリ
-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	クリップ	パテリ
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-----

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長(mm)	200	400	200 400	—
回転範囲(°)	±130	±150	—	±360
モータ出力 AC (W)	750	400	400	200
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1 (XYZ: mm) (R: °)	±0.02		±0.01	
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	7.7		2.3 1.7	
最大可搬質量 (kg)	18			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)*2	0.57			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm ²)	1.0			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線(sq×本)	0.2×20			
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(m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10			
本体質量 (kg)	Z軸200mm: 52 Z軸400mm: 54			

- *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. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
- *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 RCX240-R3	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

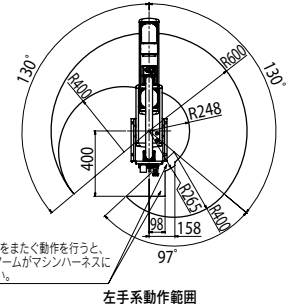
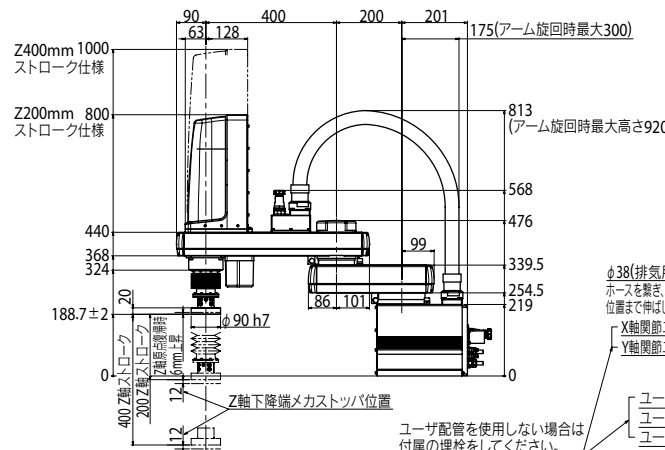
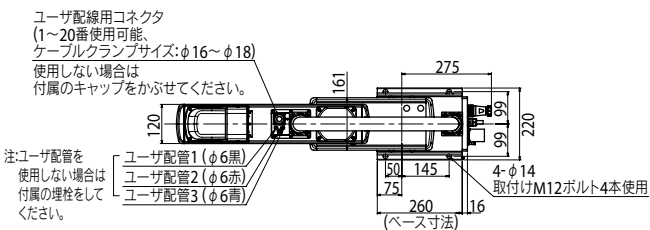
*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

*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) 詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

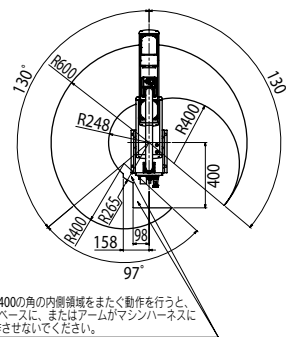
*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定用具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(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。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

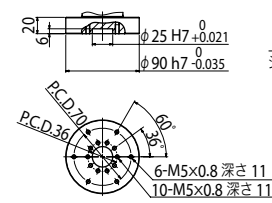
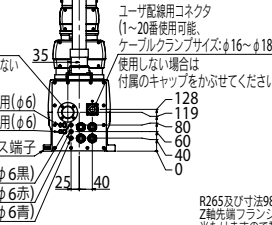
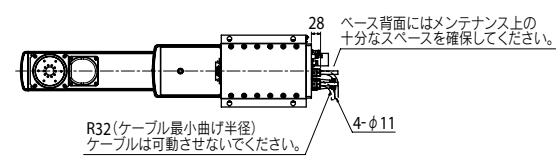
YK600XGHP



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。



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。



上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、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軸メカストッパ位置: 132°
・Y軸メカストッパ位置: 152°