

# YK600XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 8kg

## 注文型式

**YK600XGP**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	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.502

**RCX240**

**R3**

**BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ P.489

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	300	300	200   300	—
	回転範囲(°)	±130	±145	—	±360
モータ出力 AC(W)		400	200	200	200
減速機構	減速機	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
	伝達方式	モータ ~ 減速機	減速機 ~ 出力	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1 (XYZ: mm) (R: °)		±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		8.4		2.3   1.7	1700
最大可搬質量(kg)		8			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時(sec)*2		0.56			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm <sup>2</sup> )		0.3			
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.メカストップ(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: 33 Z軸300mm: 34			

- ※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, 相対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。

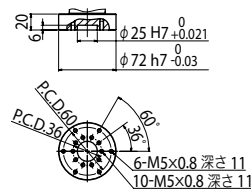
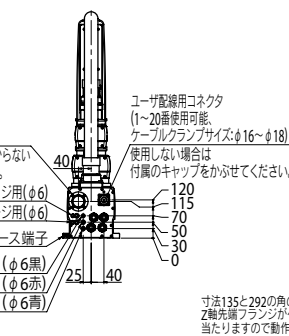
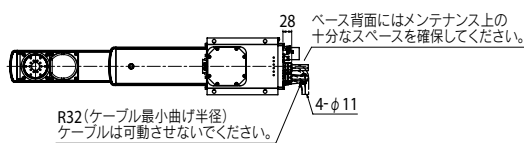
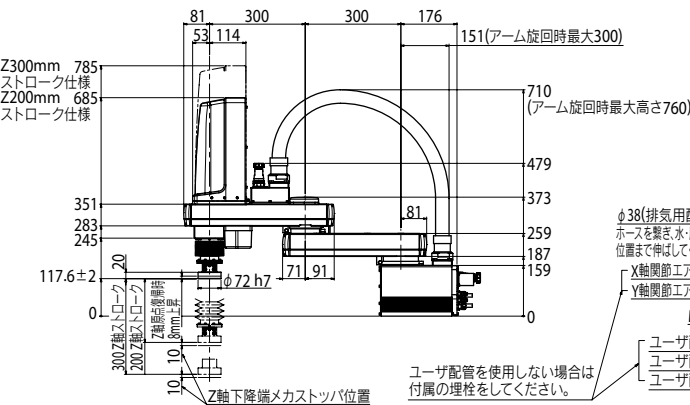
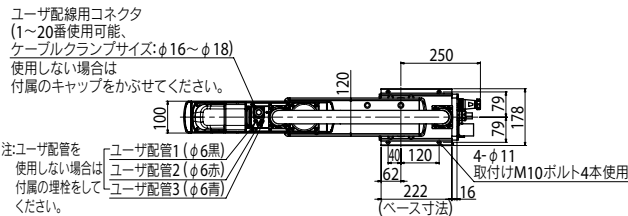
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	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

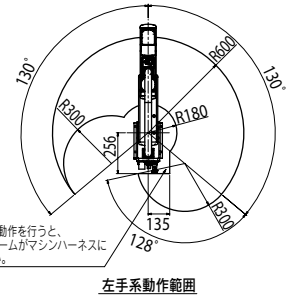
- ※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
- ※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社ウェブ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/>

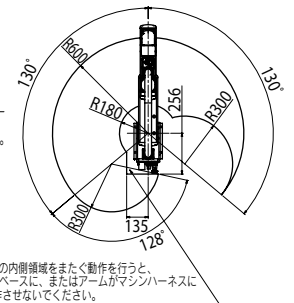
## YK600XGP



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし  
Z軸先端形状



左手系動作範囲



右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スライン、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軸メカストップ位置: 132°
- ・Y軸メカストップ位置: 147°

適用コントローラ

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489