

# YK600XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK600XGLP-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

中通しシャフト  
S:あり

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

適用コントローラ / 制御機能  
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**

**RCX240S**

適用コントローラ  
CE対応  
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)	350	250	150	—
	回転範囲(°)	±129	±144	—	±360
モータ出力 AC(W)		200	150	50	100
減速機構	減速器	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 ~ 減速器 減速器 ~ 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)		4.9		1.1	1020
最大可搬質量(kg)		4			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時(sec)*2		0.74			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm <sup>2</sup> )		0.05			
保護等級*4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線(sq×本)		0.2×10			
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)		26			

※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(粗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.532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。

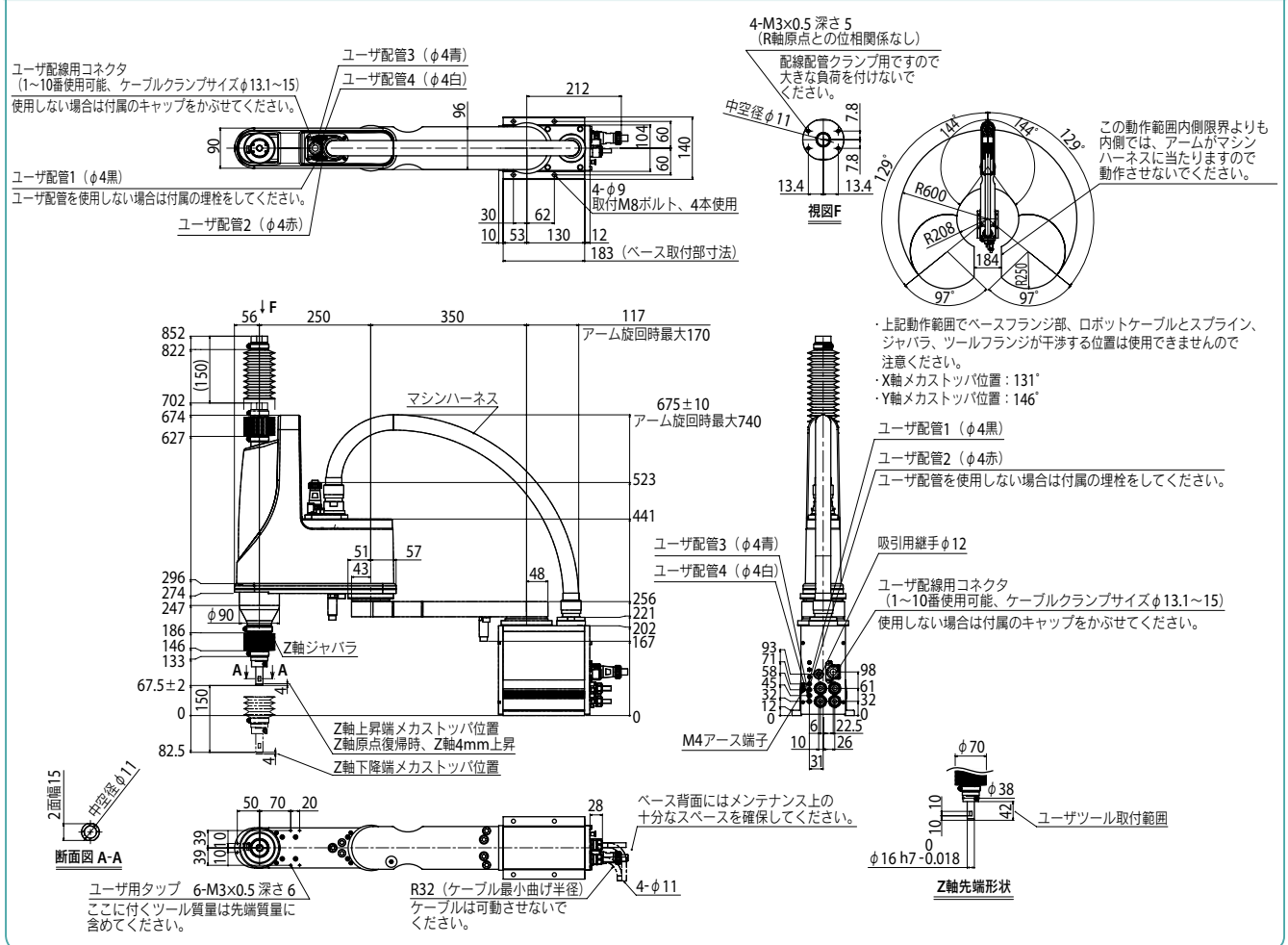
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	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

※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)を使用して下さい。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/>

## YK600XGLP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489

アプリケーション

LCM100

TRANSEVO

FLIP-X

PHASER

XY-X

YK-XG

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

各種情報

全方位/

小型/中型

大型

取り付け

防護 防滴

## YK600XGLP ツールフランジ取付仕様

