

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 パッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------

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

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 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		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2}		0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}		0.05 kgm ²			
保護等級 ^{*4}		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
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		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		26 kg			

*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. 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。
 *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。

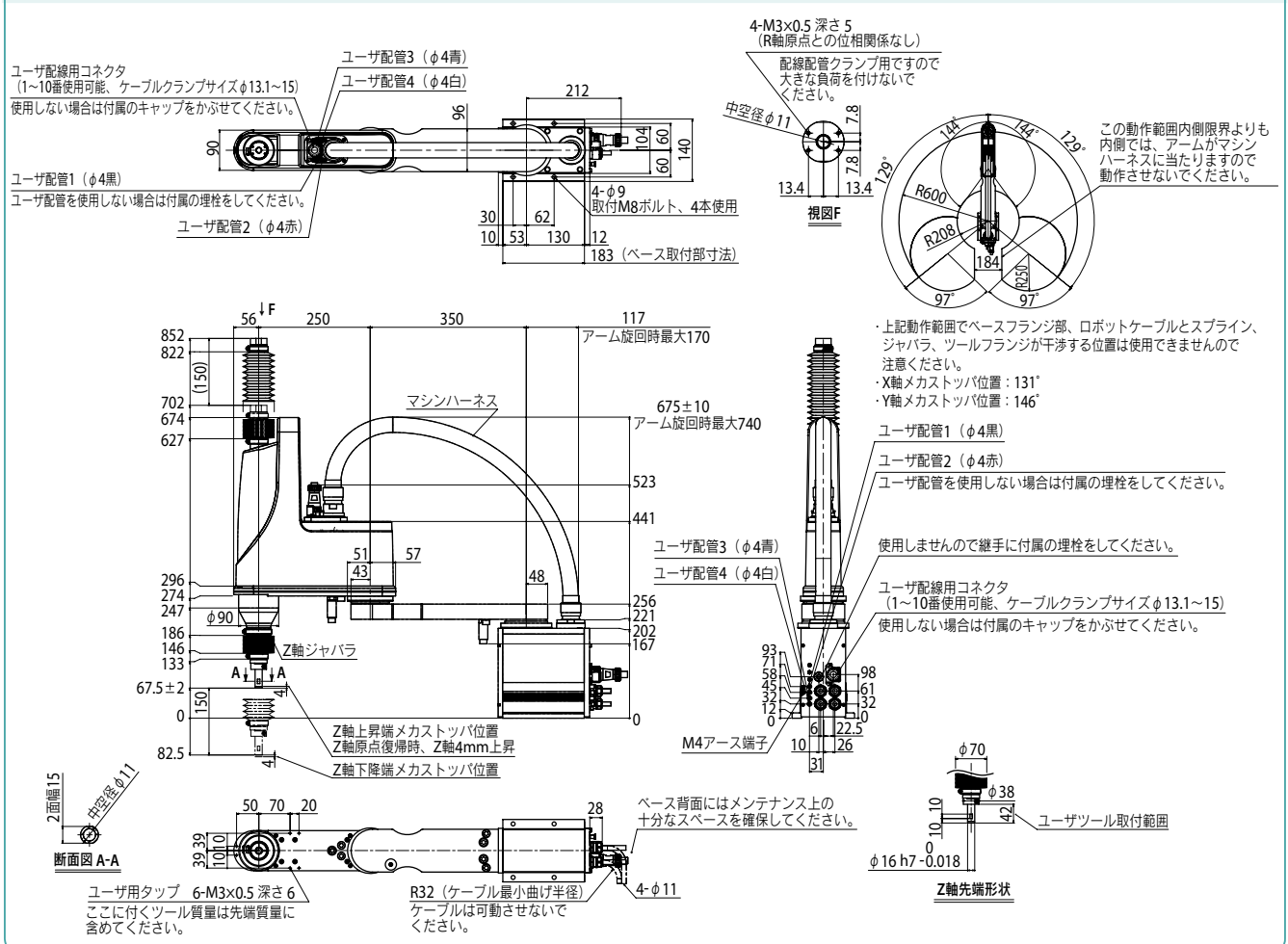
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップバ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/>

YK600XGLP



垂直多関節ロボット
YA
ユニファインアームモデル
LCM100
モータ駆動型ロボット
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒックアップアーム
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タイン二
小型/中型
大型
壁取付/
インバー
防塵防滴

YK600XGLP ツールフランジ取付仕様

