

# YK600XS

天吊り・インバース仕様

●アーム長 600mm

●最大可搬質量 10kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



## ■注文型式

YK600XS				RCX240		R				BB
ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup>	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	再生装置	拡張I/O <sup>※2</sup>	ネットワークオプション	IVYシステム	バッテリー
	N:天吊り (外観図通り) U:インバース (天地逆)	200:200mm 300:300mm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m		無記入:標準 E:CE仕様	R:RGU-2	N,P:標準I/O 16/8 N1,P1:40/24点 N2,P2:64/40点 N3,P3:88/56点 N4,P4:112/72点	無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※3</sup>	無記入:なし VY:IVY (VISION) TR:IVY+照明 +トラッキング LC:IVY+照明	BB:4個

- ※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
天吊り仕様のロボットを天地逆に取り付けたり、インバース仕様のロボットを天吊り取付にしないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。
- ※2. I/OボードにてNPNを選択の場合はN~N4、PNPを選択の場合はP~P4となります。
- ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

## ■基本仕様

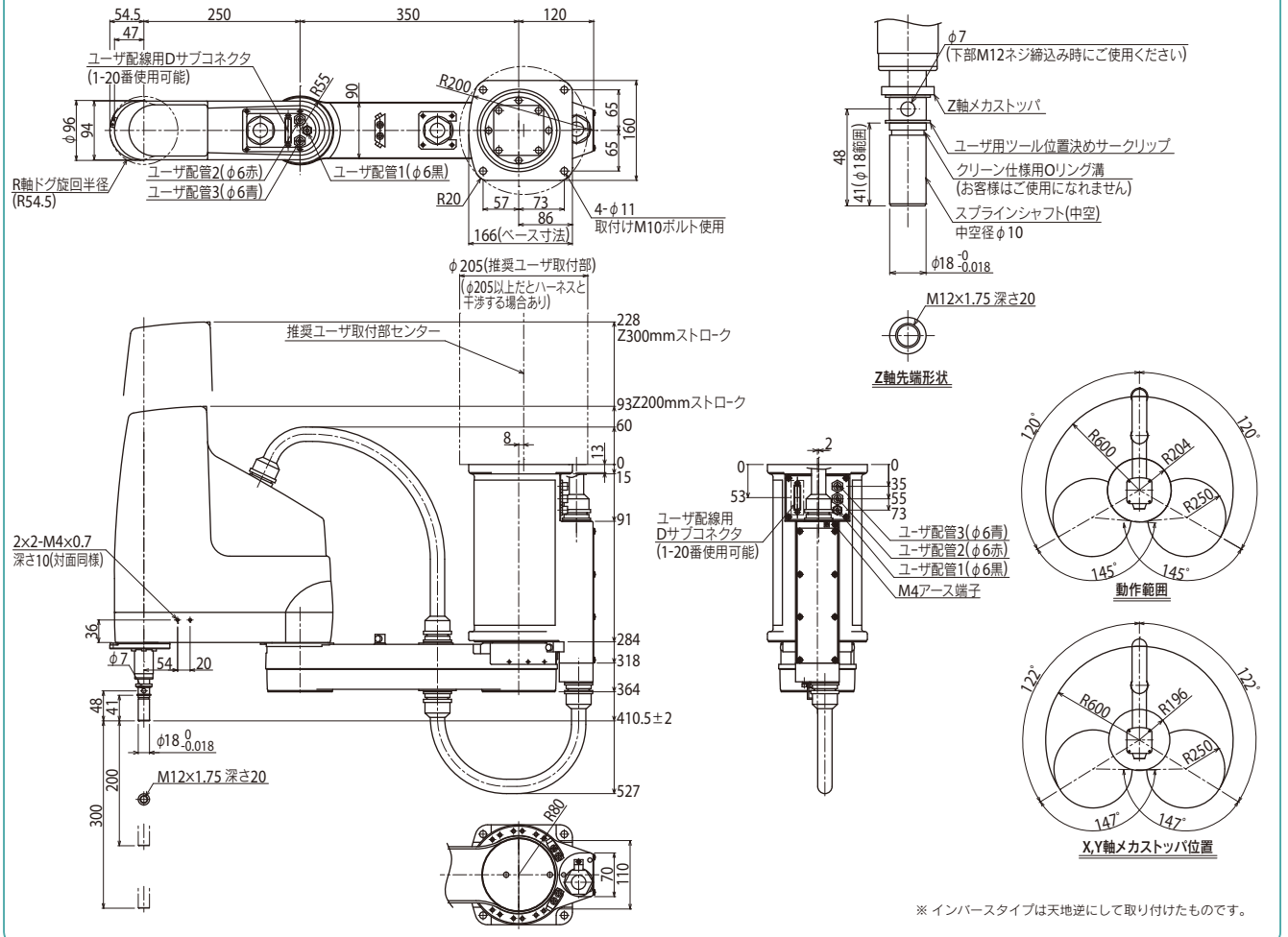
		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	350	250	200	300	—
	回転範囲(°)	±120	±145	—	—	±360
モータ出力 AC (W)		400	200	200	100	100
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器 減速器 ~ 出力	直結 直結	タイミングベルト伝達 直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R: °)		±0.02		±0.01	±0.005	
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		5.6		1.7	876 (天吊り) 480 (インバース)	
最大可搬質量 (kg)		10				
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)		0.56				
R軸許容慣性モーメント <sup>※2</sup> (kgm <sup>2</sup> )		0.12				
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)		32				

- ※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- ※2. 加速度係数の設定に制限があります。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX240-R	1500	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

## YK600XS



※インバースタイプは天地逆にして取り付けられたものです。