YK600XP

● 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

YK600XP

無記入: なし CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link**

iVYシステム 無記入:なし VY:iVY (VISION) TR:iVY+照明 +トラッキング LC:IVY+照明

■適用コントローラ

**1. I/OボードにてNPNを選択の場合は $N \sim N$ 4. PNPを選択の場合は $P \sim P$ 4となります。 **2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP39をご覧ください。

■基本仕	└様						
			X軸	Y軸	Ζ≢	d d	R軸
軸仕様	アーム長(mm)	350	250	200	300	_
料工物	回転範囲(°)		±120	±145	_		±360
モータ出力 AC (W)		400	200	200		100	
	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
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速器	直	結	タイミングベルト伝達		タイミングベルト伝達
	仏廷力式	減速器 ~ 出力	直結		直結		直結
繰り返し位置決め精度 ^{*1} (XYZ: mm) (R:°)			±0.02		±0.01		±0.005
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)			5.6		1.7		876
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 ^{*2} (kgm ²)			0.12				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)	Σ) 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)			32				

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

BB

※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。

