YK600XGS

壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 600mm　● 最大搬运重量 10kg

YK600XGS-W (壁挂)　YK600XGS-U (壁挂翻转型)

订购型号

YK600XGS					RCX340-4							
机器人主机	安装方法※1	Z 轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全规格	选配件 A (OP.A)	选配件 B (OP.B)	选配件 C (OP.C)	选配件 D (OP.D)	选配件 E (OP.E)	绝对数据备份电池
	W：壁挂（如外形图所示） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 300：300mm	未填写：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

RCX240		R3					BB
适用控制器	支持 CE 标准	再生装置	扩展 I/O	网络选项	iVY 视觉系统	夹爪	电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

基本规格

		X 轴	Y 轴	Z 轴		R 轴
轴规格	臂长 (mm)	300	300	200	300	—
	旋转范围 (°)	±130	±145	—		±360
马达输出 AC (W)		400	200	200		200
减速机构	减速器	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆		谐波齿轮驱动
	传导方式 马达 ～ 减速器	直接连接				
	传导方式 减速器 ～ 输出	直接连接				
反复定位精度※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 (壁挂) 800 (翻转型)
最大搬运重量 (kg)		10 (标准规格)、9 (法兰工具安装规格)				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec)		0.46				
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm^2)		0.30				
用户配线 (sq × 根)		0.2×20				
用户配管 (外径)		φ6×3				
动作限位设定		1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)				
机器人电缆长度 (m)		标准：3.5　选配：5, 10				
主机重量 (kg)		31				

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。
※ 需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时，请咨询。

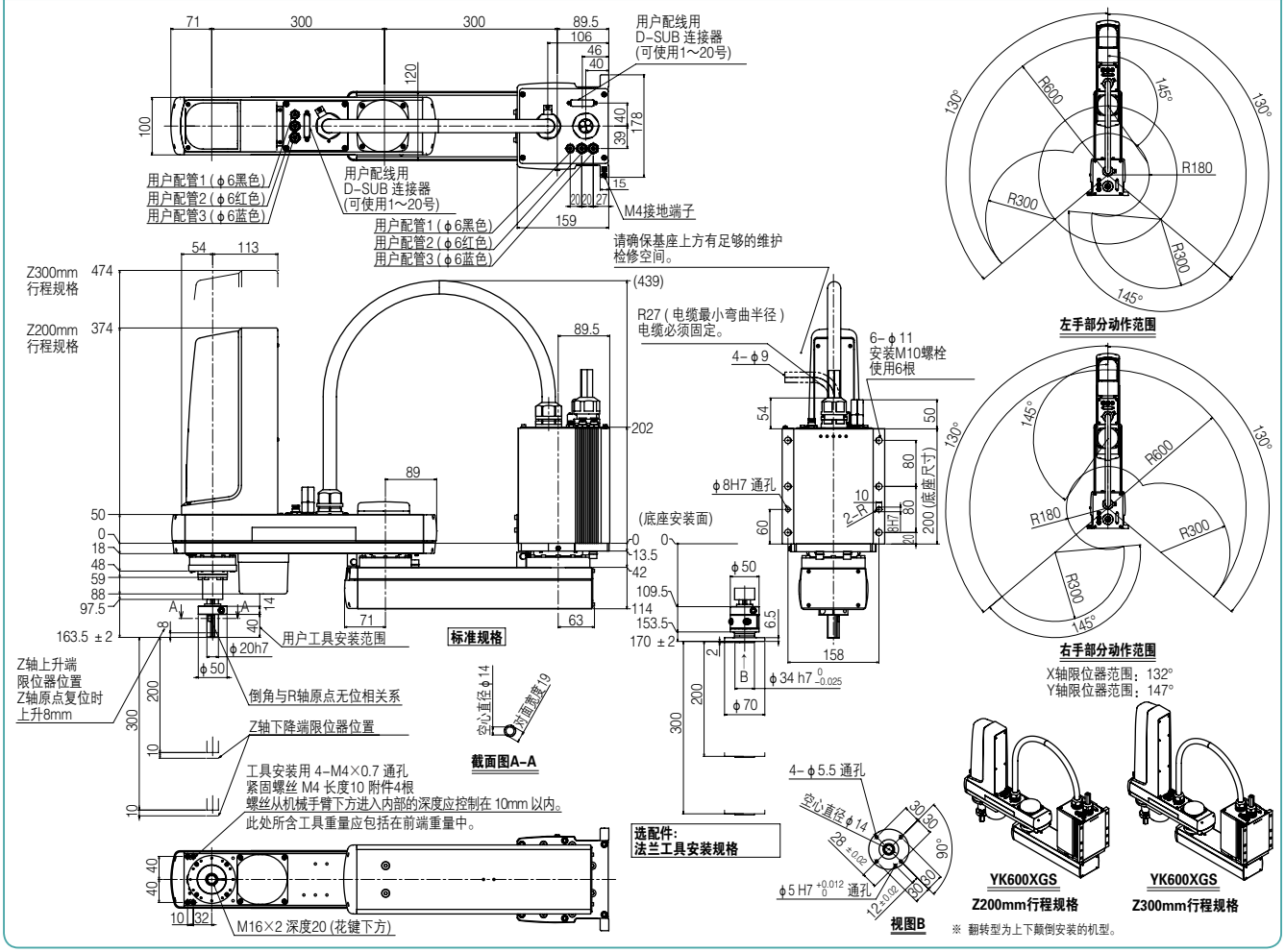
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	1700	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGS



适用控制器　RCX340 ▶ 502　RCX240 ▶ 489