YK600XG

标准规格：中型

- 臂长 600mm
- 最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XG - [机器人主机] - [Z轴行程] - [法兰工具] - [电缆长度] - RCX340-4 - [适用控制器/控制轴数] - [安全标准] - [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)] - [绝对数据备份用电池]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	电缆长度
	200：200mm 300：300mm	空白：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.676

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围		±130 °	±145 °	—		±360 °
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.43 sec				
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			31 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

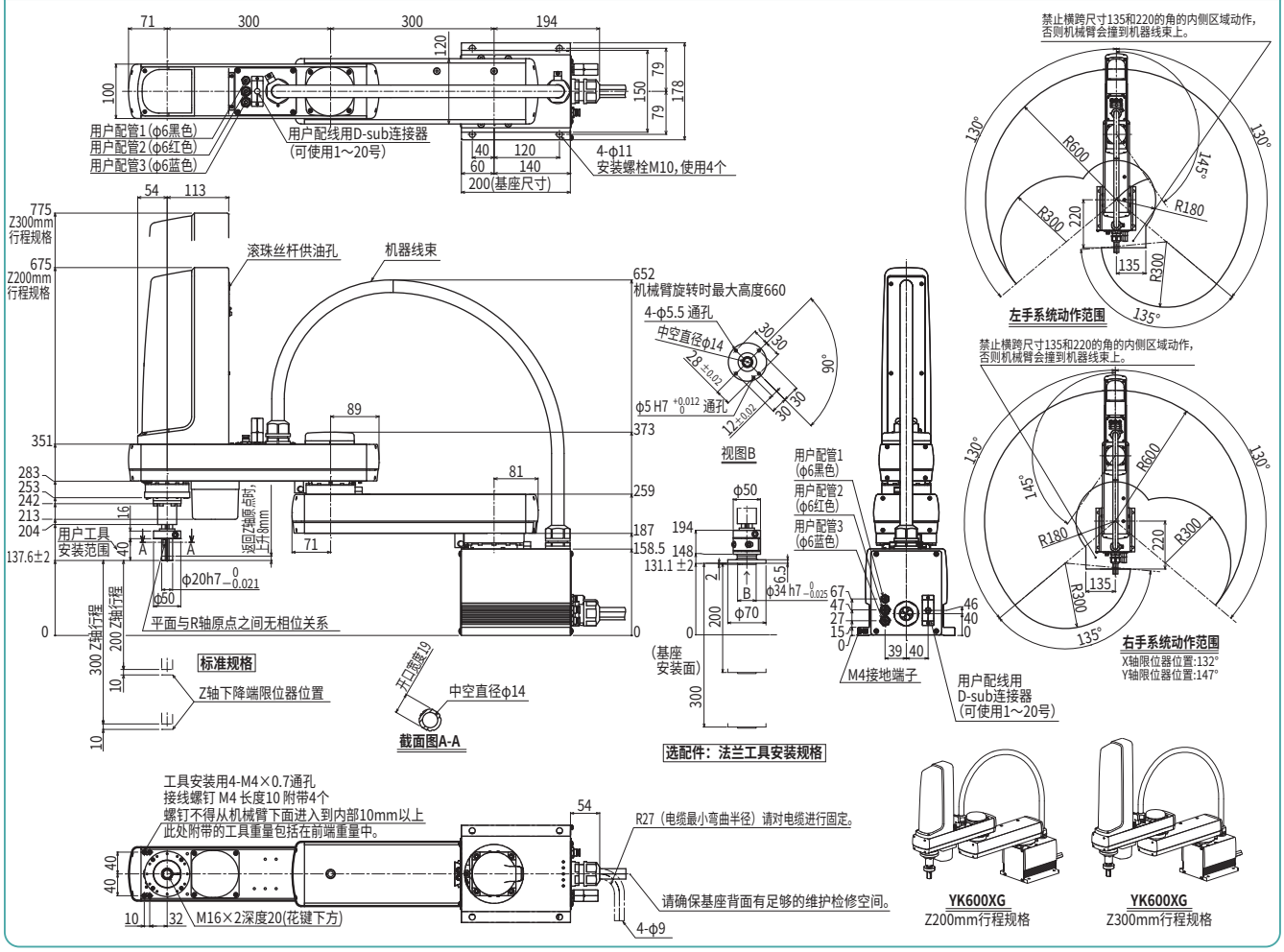
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XG



适用控制器 RCX340 ▶ 676