

# YK600XGH

标准规格：中型



- 臂长 600mm
- 最大可搬运重量 20kg

## 订购型号

<b>YK600XGH</b>				<b>RCX340-4</b>							
机器人主机	Z轴行程 200:200mm 400:400mm	法兰工具 空白:无 F:有	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	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

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.676**

## 基本规格

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度	200 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
旋转范围	±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接	
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	7.7 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大搬运重量	20 kg (标准规格)、19 kg (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 <sup>※2</sup>	0.47 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>	1.0 kg·m <sup>2</sup>			
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	Z轴 200 mm: 48 kg		Z轴 400 mm: 50 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。
- ※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

## 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	2500	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/>

## YK600XGH

