

YK600XGP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm

●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XGP - **F** - **RCX340-4**

机器人主机 | Z轴行程: 200:200mm, 300:300mm | 法兰工具: F:有 | 电缆长度: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m | 通用控制器/控制轴数: RCX340-4 | 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		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	直接连接			
	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
最大搬运重量		10 kg			
标准周期时间: 2kg可搬运时 ^{※2}		0.56 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		0.3 kgm ²			
保护等级 ^{※4}		相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线		0.2 sq × 20根			
用户配管(外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限位 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: 33 kg		Z轴 300 mm: 34 kg	

- ※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- ※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。
- ※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。
- ※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能,请咨询本公司。

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/>

YK600XGP

用户配线用连接器
(可使用1~20号, 电缆夹尺寸: φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

注:不使用时用户配管时请插入附带的埋栓。

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

4-φ11 安装螺栓M10, 使用4个
(底座尺寸)

φ38(排气用配管) 连接导气管, 排设到无水、无尘的位置。
X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)
M4接地端子

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

禁止横跨尺寸135和292的角的内侧区域动作, 否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

左手系统动作范围

禁止横跨尺寸135和292的角的内侧区域动作, 否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

右手系统动作范围

上述动作范围内,不可在基准法兰部、机器人电缆和花键、波纹管相互干扰的位置使用。
·X轴限位器位置:132°
·Y轴限位器位置:147°

请确保基座背面有足够的维护检修空间。

R32(电缆最小弯曲半径) 请对电缆进行固定。

φ25 H7 +0.021/0
φ72 h7 0/-0.03

6-M5×0.8 深度11
10-M5×0.8 深度11

※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

垂直关节机器人 YA
线性传动模块 LCM
单轴机器人 GX
无马达单轴 Robonty
小型单轴机器人 TRANSERO
单轴机器人 FLIP-X
线性单轴机器人 PHASER
垂直机器人 XY-X
水平关节机器人 YK-X
拾放型机器人 YP-X
洁净型机器人 CLEAN
控制器 CONTROLLER
各种信息 INFORMATION
全方位 微型
小型/中型
大型
壁挂、翻转型
防尘、防滴型