

YK600XGL

标准规格: 中型



- 臂长 600mm
- 最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK600XGL - 150

RCX340-4

| | | | | | | | | | | | | |
|-------|-------------------|---------------------|--------------------|-------------------------------------|----------------|----------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|---------------|
| 机器人主机 | Z轴行程 150:150mm | 法兰工具 空白:无 F:有 | 中通轴 空白:无 S: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

| | | X轴 | Y轴 | Z轴 | R轴 |
|--------------------------------|------------------|---|--------|-----------|-----------|
| 轴规格 | 机械臂长度 | 350 mm | 250 mm | 150 mm | — |
| | 旋转范围 | ±140° | ±144° | — | ±360° |
| 马达输出 AC | | 200 W | 150 W | 50 W | 100 W |
| 减速机构 | 传导方式 | 直接连接 | | | |
| | 马达~减速器 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 | | 4.9 m/sec | | 1.1 m/sec | 1020°/sec |
| 最大搬运重量 | | 5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格 ^{※4}) | | | |
| 标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2} | | 0.54 sec | | | |
| R轴容许惯性力矩 ^{※3} | | 0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²) | | | |
| 用户配线 | | 0.2 sq × 10 根 | | | |
| 用户配管 (外径) | | φ4 × 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 | | 22 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。
- ※4. 选配件规格 (法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等) 时, 最大可搬运重量为4kg。

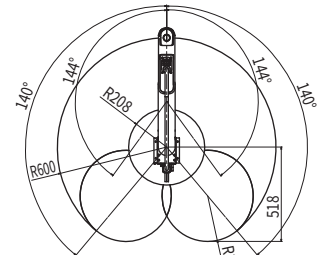
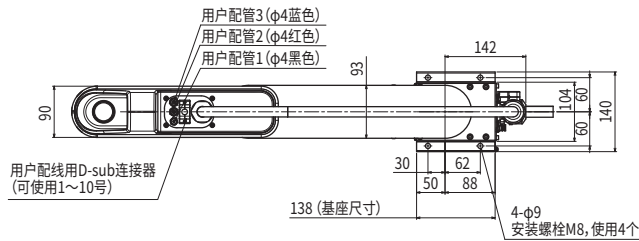
适用控制器

| 控制器 | 电源容量 (VA) | 运行方法 |
|--------|-----------|----------------------------|
| RCX340 | 1000 | 程序 点位跟踪 远程命令 联机指令 |

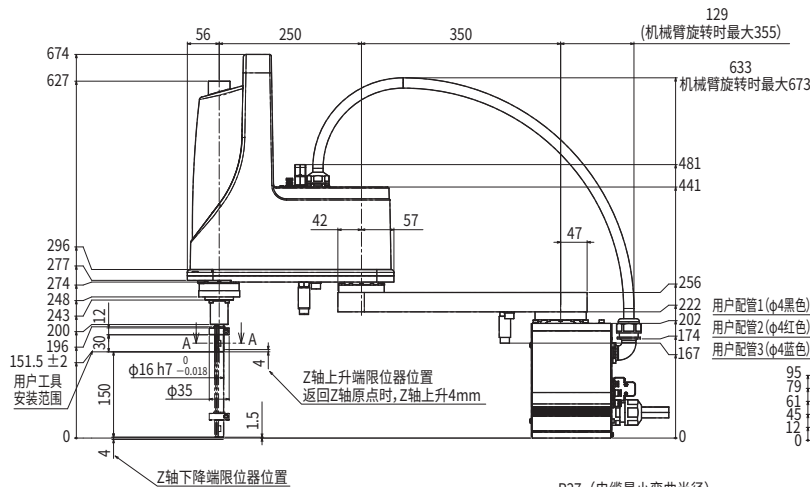
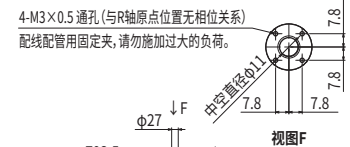
- ※ 通过移动X、Y轴的限位器位置, 可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册 (设置手册)。
- ※ 为了高精度设置基准坐标, 请使用基准坐标设置夹具 (选配件) 进行设置。详情请参阅产品手册 (设置手册)。

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

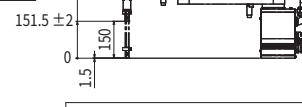
YK600XGL



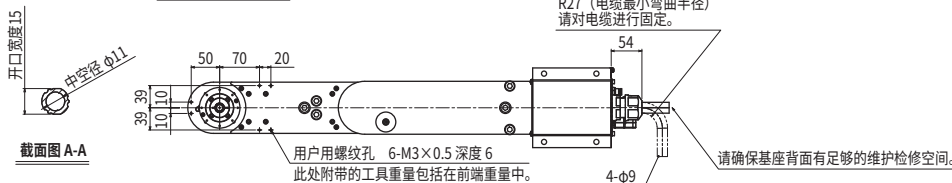
- 上述动作范围内, 不可在基准法兰部、机器人电缆和法兰工具相互干扰的位置使用。
- X轴限位器位置: 142°
- Y轴限位器位置: 146°



- 用户配线用D-sub连接器 (可使用1~10号)



选配件: 用户配线配管花键中通规格



YK600XGL 法兰工具安装规格

