YK600XGHP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 18kg

订购型号

YK600XGHP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	法兰工具 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

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	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			±0.02 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			18 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.57 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
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：52 kg　Z轴 400 mm：54 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。

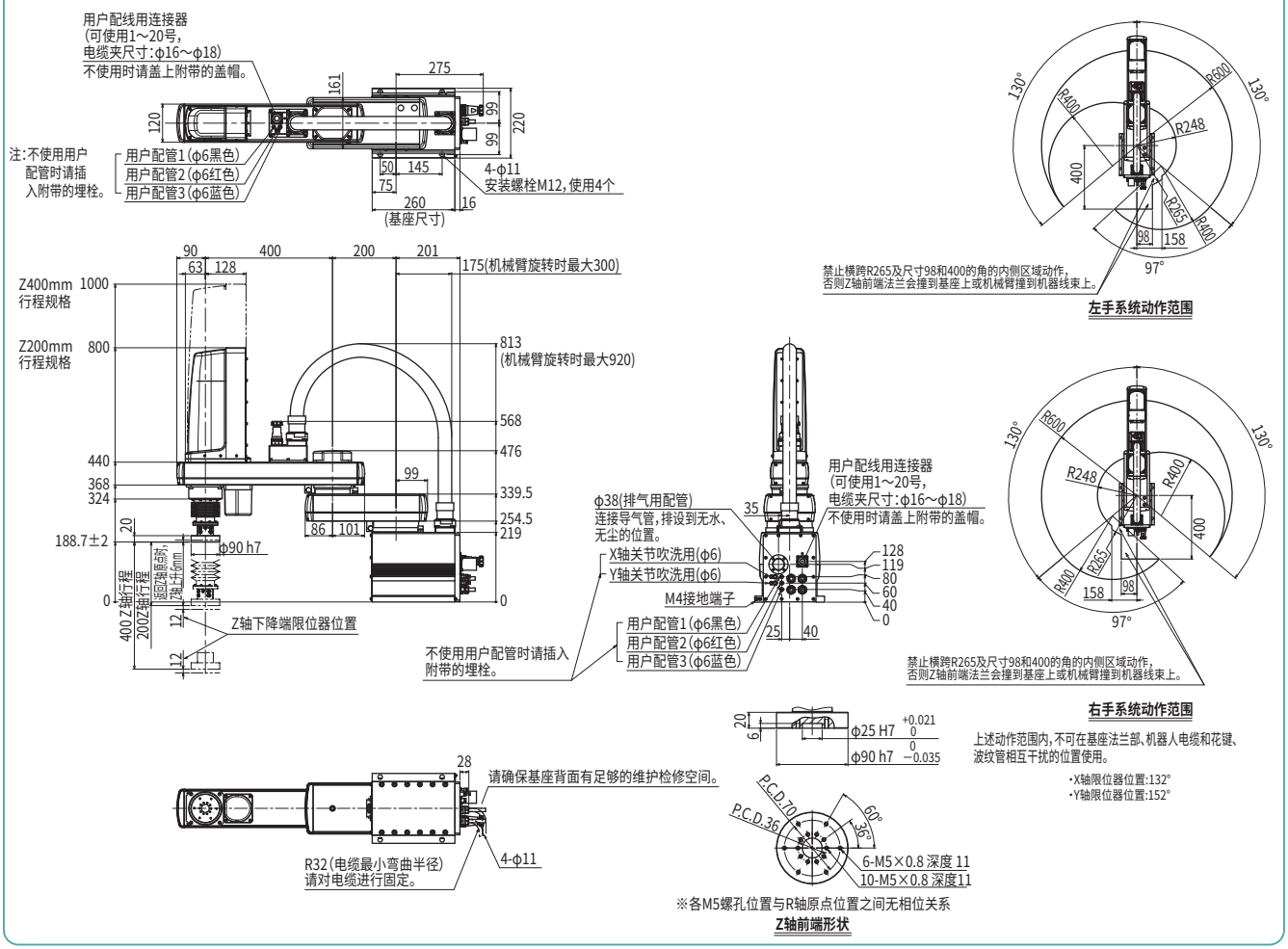
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	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/

YK600XGHP



适用控制器 RCX340 ▶ 676