

# YK600XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## ■注文型式

<b>YK600XGP</b>		<b>F</b>		<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アノンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.678**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm	300 mm
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±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
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.3 kgm <sup>2</sup>			
保護等級 <sup>*4</sup>		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 33 kg		Z軸 300 mm: 34 kg	

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
- ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGP

