

YK350TW

전방위 타입

● 암 길이 350mm

● 최대 반송 질량 5kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK350TW-130

RCX340-4

로봇 본체	Z축 스트로크 130: 130mm	플 플랜지 양쪽 없음* 없음 F: 플 플랜지 포함	중공 샤프트 양쪽 없음* 없음 S: 중공 샤프트 포함	케이ابل 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 규정	옵션 A (OP.A)	옵션 B (OP.B)	옵션 C (OP.C)	옵션 D (OP.D)	옵션 E (OP.E)	ABS 배터리
-------	-----------------------	-----------------------------------	-------------------------------------	---	----------------	-------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	---------

기본 사양

	X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이 회전 각도	175mm +/-225°	175mm +/-225°	130mm - +/-720°
AC 서보 모터 출력	750W	400W	200W	105W
감속 메커니즘	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류
전달 방식	감속기~모터	타이밍 벨트	다이렉트 커플링	타이밍 벨트
출력~감속기	다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.01mm	+/-0.01mm	+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도	5.6m/sec	1.5m/sec	3000°/sec	
최대 반송 질량 *2	5kg			
표준 사이클 타임: 1kg 반송 질량 포함 *3	0.32sec			
R축 허용 관성 모멘트 *4	정격	0.005kgm ²		
	최대	0.05kgm ²		
유저 배선		0.15sq × 8		
유저 튜브(외경)		φ 6 × 2		
동작 리미트 설정		1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)		
로봇 케이ابل 길이		표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m		
중량		26kg		

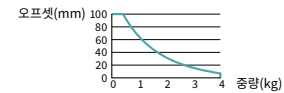
- *1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다.
*2 공구 플랜지 사양(옵션)은 4kg입니다.
*3 1kg 하중을 앞뒤 300mm 수평 및 25mm 수직으로 옮기는 경우입니다(대략적인 위치 지정 어치 모션).
*4 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	2500	프로그램/ 포인트 트레이스/ 리모트 커맨드/ RS-232C 통신

R축 관성 모멘트(하중 관성)

R축 중심(중력 위치 가운데)에서 하중과 오프셋 사이의 관성 위치 관계입니다.



* 반송 질량이 4kg을 초과하는 경우 R축 관성 모멘트가 정격치를 초과할 수 있습니다. 따라서 적절한 파라미터 설정이 필요합니다.

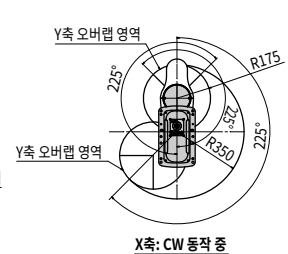
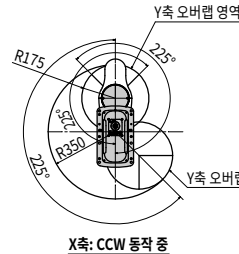
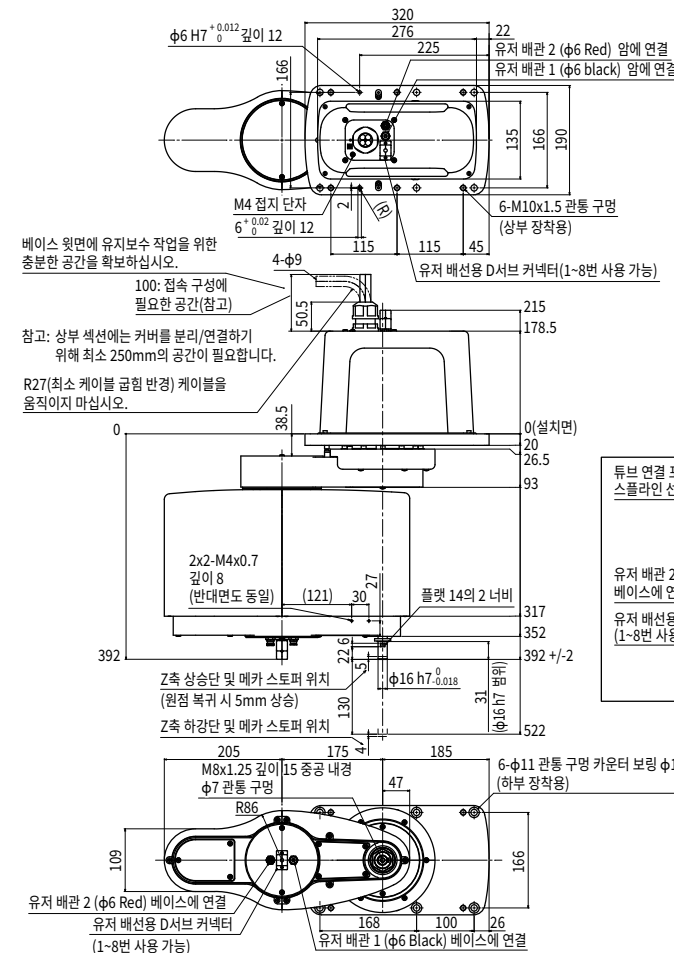
* "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.

* 정도가 높은 표준 좌표를 설정하려면 표준 좌표 설정 지그(옵션)를 사용하십시오. 자세한 내용은 사용 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

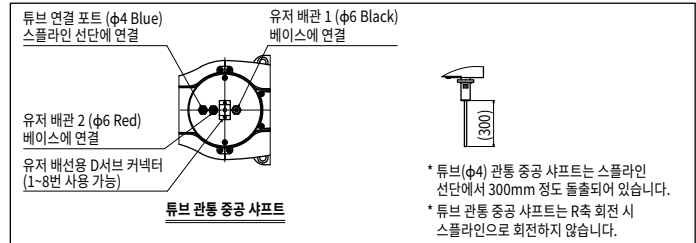
로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

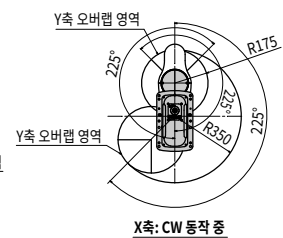
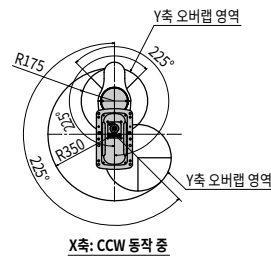
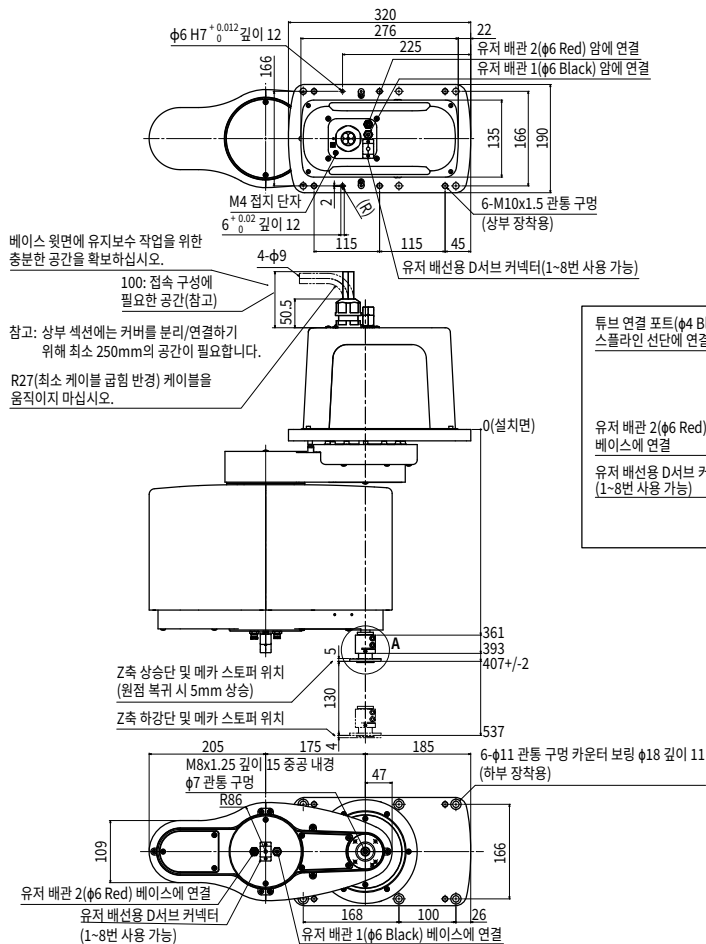
YK350TW



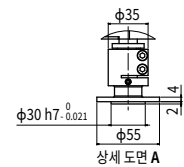
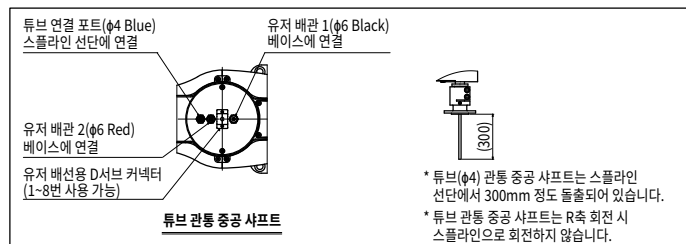
동작 범위



YK350TW 톨 플랜지 장착 사양



동작 범위



톨 플랜지 색선 상세 정보