

표준 타입: 소형 타입

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK400XG - 150

로봇 본체	7축 스테르코 150: 150mm	틀 프레임 형상 없음 / 없음 F: 틀 프레임 포함	중장 사브트 형상 없음 / 없음 S: 중장 사브트 포함	케이블 길이: 3.5m 길이: 5m 길이: 10m	컨트롤러/제어 가능 속도	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		250mm	150mm	150mm	-
	회전 각도		+/-140°	+/-144°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력			200W	150W	50W	100W
감속 메커니즘	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스쿠류	하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 커플링			
		출력~감속기	다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.004°
최대 속도			6.1m/sec		1.1m/sec	1020° /sec
최대 반송 질량			5kg(표준 사양), 4kg(옵션 사양 ※4)			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.49sec			
R축 허용 관성 모멘트 ※3			0.05kgm²(0.5kgfcm²)			
유저 배선			0.2sq × 10			
유저 튜브(외경)			φ 4 × 3			
동작 리미트 설정			1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량			19.5kg			

※1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다. (X, Y축)

※2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하는 경우입니다.

※3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

※4 옵션 사양의 최대 반송 질량(부착된 공구 플랜지 포함 또는 스플라인 샤프트를 통해 배선되는 유저 배선 및 튜브 포함)은 4kg입니다.

■ 컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RXC340	1000	프로그램/ 포인트 트레이스/ 리모트 커맨드/ RS-232C 통신

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

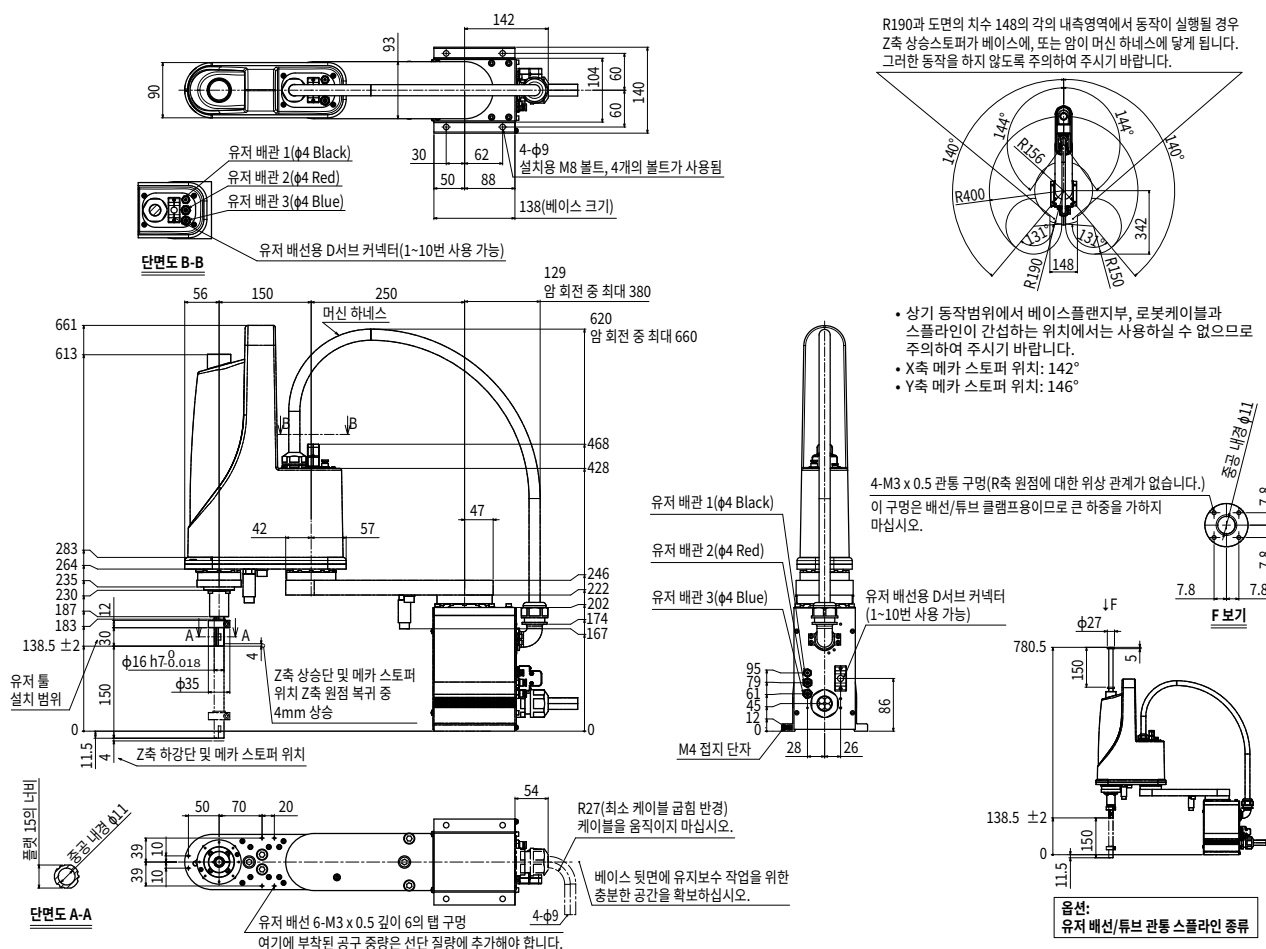
※. X 및 Y축 메카 스트로퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하 시에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.)
자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

※. 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/>

YK400XG



28