

YK500TW

전방위 타입

● 암 길이 500mm

● 최대 반송 질량 5kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK500TW-130

RCX340-4

로봇 본체	Z축 스트로크 130: 130mm	틀 플랜지 양측 없음: 없음 FC틀 플랜지 포함	중공 샤프트 양측 없음: 없음 S중공 샤프트 포함	케이블 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 규격	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	250mm	130mm	-
	회전 각도		+/-225°	+/-225°	-	+/-720°
AC 서보 모터 출력			750W	400W	200W	105W
감속 메커니즘	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	벨트 감속
	전달 방식	감속기-모터	타이밍 벨트	다이렉트 커플링	타이밍 벨트	타이밍 벨트
		출력-감속기	다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.015mm		+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도			6.8m/sec		1.5m/sec	3000°/sec
최대 반송 질량 ※2			5kg			
표준 사이클 타임: 1kg 반송 질량 포함 ※3			0.29sec			
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 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량			27kg			

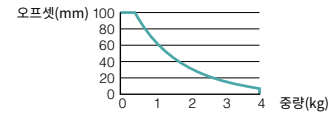
*1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다.
*2 옵션 사양(공구 플랜지 장착 타입)의 경우 최대 반송 질량은 4kg이 됩니다.
*3 1kg 하중을 앞뒤 300mm 수평 및 25mm 수직으로 옮기는 경우입니다(대략적인 위치 지정 어치 모션).
*4 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

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.



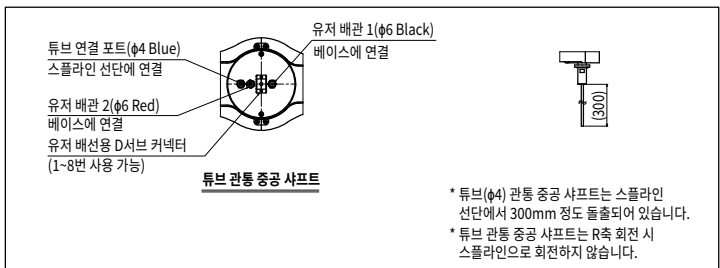
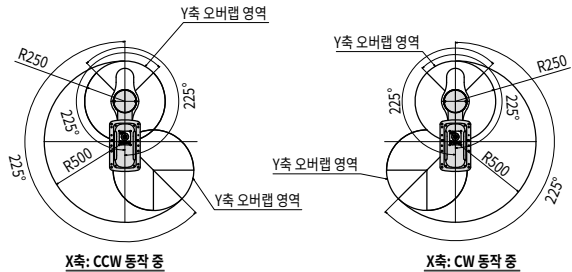
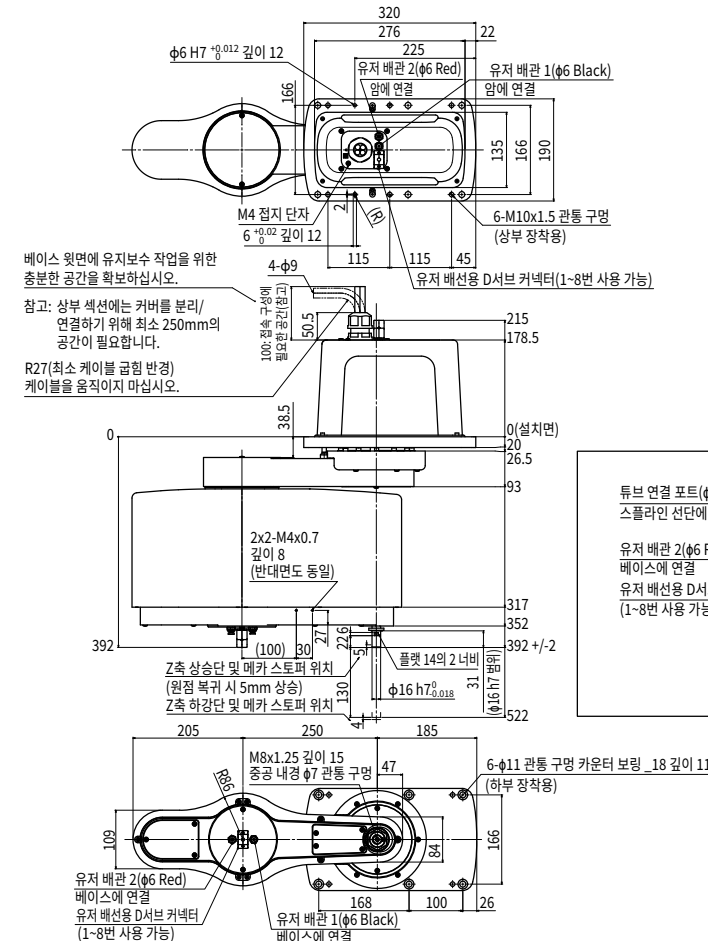
*. "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.

*. 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 웹사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

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

YK500TW



* 튜브(φ4) 관통 중공 샤프트는 스프라인 선단에서 300mm 정도 돌출되어 있습니다.
* 튜브 관통 중공 샤프트는 R축 회전 시 스프라인으로 회전하지 않습니다.

YK500TW 툴 플랜지 장착 사양

