

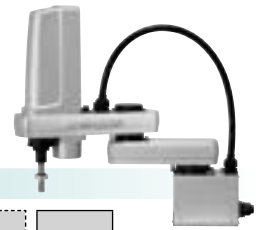
YK500XG

표준 타입·중형 타입

● 암 길이 500mm

● 최대 반송 질량 10kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK500XG

로봇 본체	Z축 스트로크 200: 200mm 300: 300mm	툴 플랜지 형식 없음·없음 FC 툴 플랜지 포함	케이블 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
-------	-------------------------------------	----------------------------------	---------------------------------------

RCX340-4

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		200mm	300mm	200mm 300mm	-
	회전 범위		+/-130°	+/-145°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력			400W	200W	200W	200W
감속기구	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터 출력~감속기	다이렉트 커플링			
			다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.004°
최대 속도			7.6m/sec		2.3m/sec 1.7m/sec	1700°/sec
최대 반송 질량			10kg			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.45sec			
R축 허용 관성 모멘트 ※3			0.30kgm ²			
유저 배선			0.2sq × 20			
유저 배관(외경)			φ 6 × 3			
동작 리미트 설정			1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량			30kg			

※1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X,Y축)

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

※3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 조정합니다.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	1700	프로그램 포인트 트레이스 리모트 커맨드 RS-232C 통신

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

※. X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출처에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.)

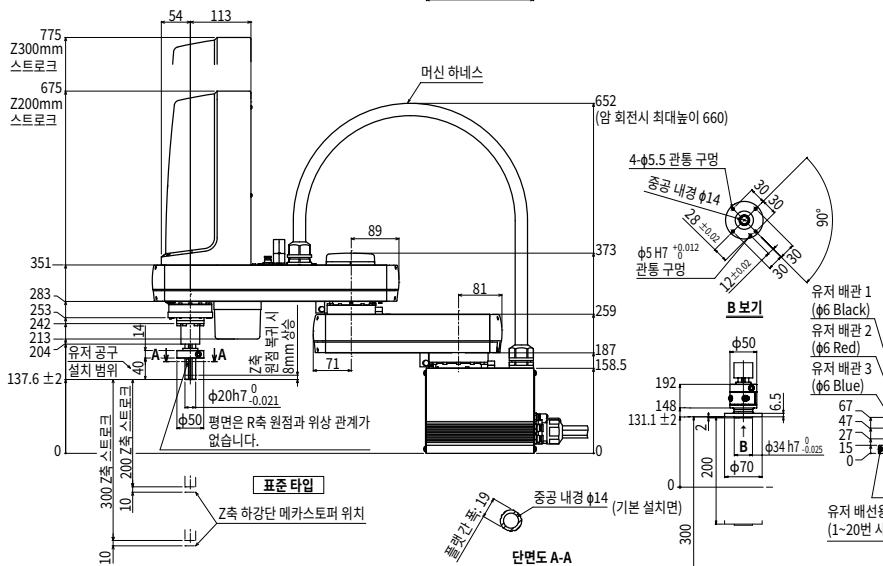
※. 자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

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

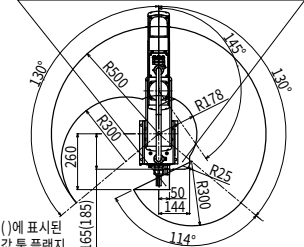
로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

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

YK500XG

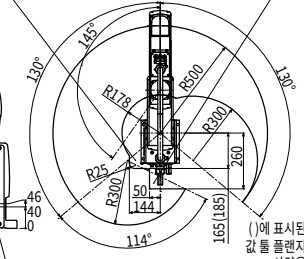


동작범위에서 R25 내부 및 50과 260의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 툴 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의하십시오.



완전작업 시스템의 동작 범위

동작범위에서 R25 내부 및 50과 260의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 툴 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의하십시오.



오른손잡이 시스템의 동작 범위

X축 메카 스톱퍼 위치: 132°
Y축 메카 스톱퍼 위치: 147°

