YK500XGLP 방진 방적 모델

● 암 길이 500mm ● 최대 반송 질량 4kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK500XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

로봇 본체	Z축 스트로크	툴 플랜지	중공 샤프트	케이블	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
	150: 150mm	항목 없음: 없음 F: 툴 플랜지 포함	S: 중공 샤프트 포함	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

기본 사양

			X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이		250mm	250mm	150mm	–
	회전 범위		+/-129°	+/-144°	–	+/-360°
AC 서보 모터 출력			200W	150W	50W	100W
감속기구	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	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			5.1m/sec		1.1m/sec	1020° /sec
최대 반송 질량			4kg			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.74sec			
R축 허용 관성 모멘트 ※3			0.05kgm²			
보호 등급 ※4			IP65 (IEC60529) 상당			
유저 배선			0.2sq × 10			
유저 배관(외경)			φ 4 × 4			
동작 리미트 설정			1. 소프트 리미트 2. 스토퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량			25kg			

※1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X,Y축)
※2 수직 방향으로 25mm, 수평 방향으로 300mm 왕복하는 경우입니다(대략적인 위치 지정 아치 모션).
※3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.
※4 자바라 부분이 액체에 닿지 않게 주의해 주십시오. 물 이외의 액체를 차단하는 방적 구조에 대한 정보를 대리점에 문의하십시오.

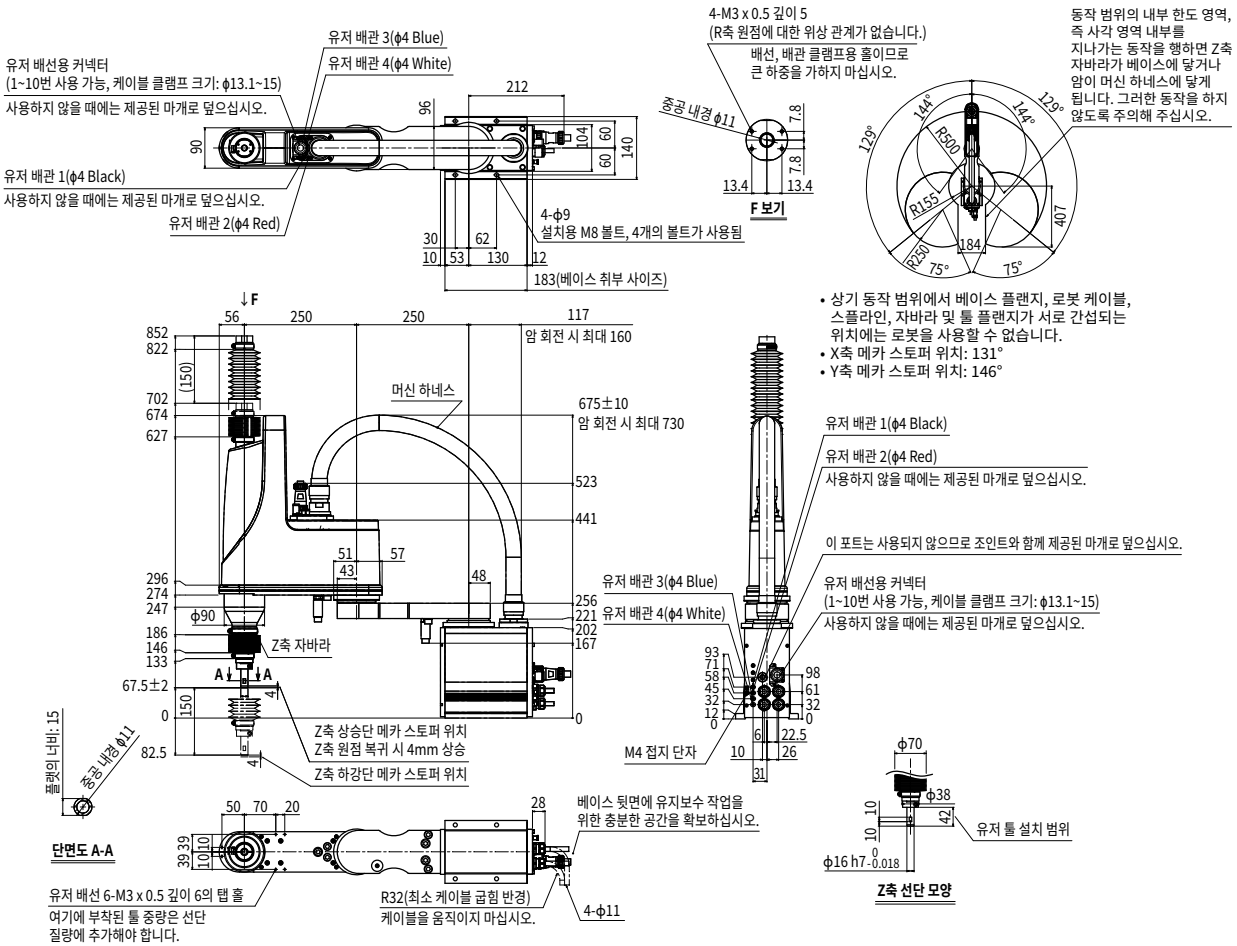
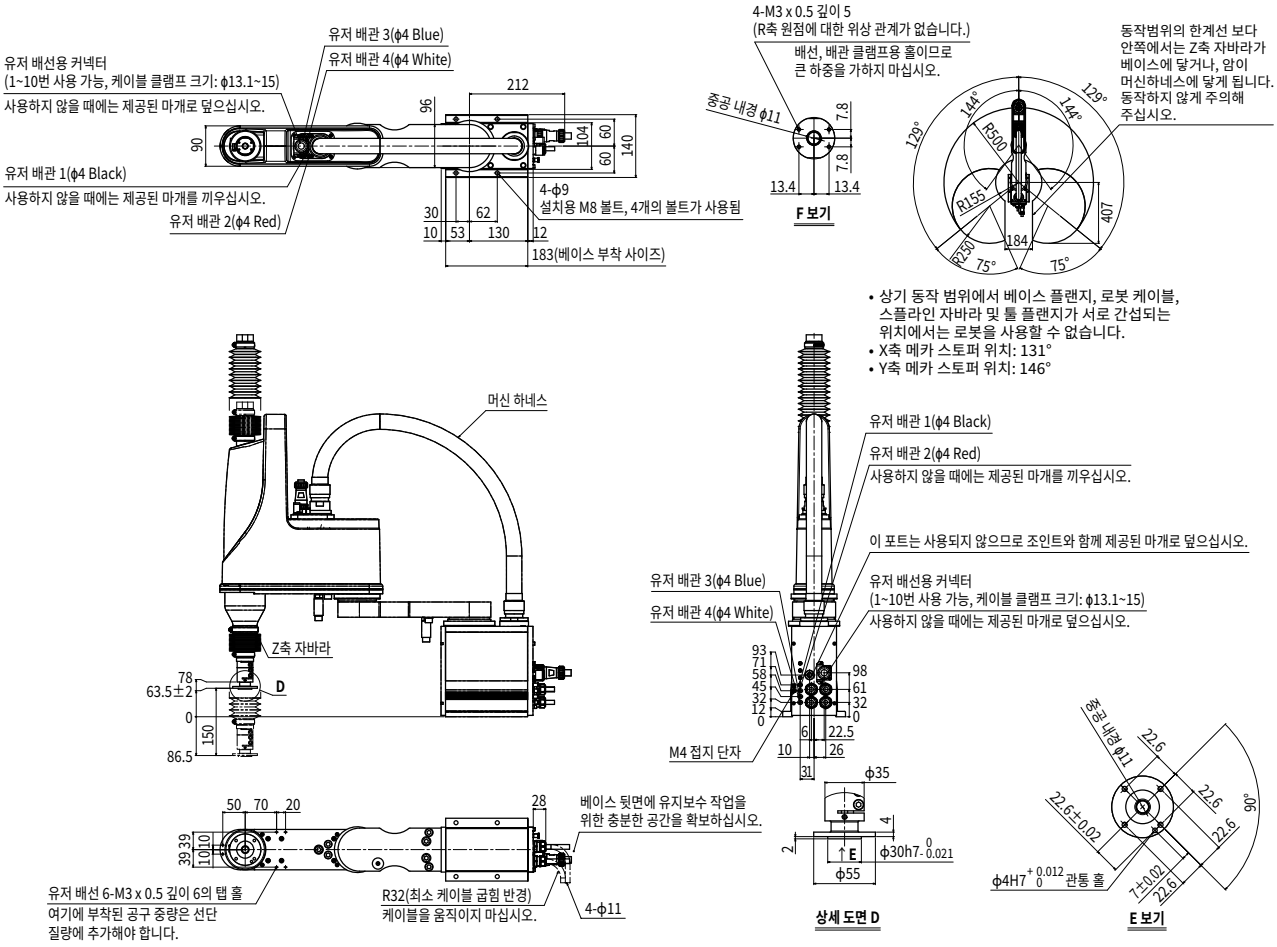
컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	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 스토퍼의 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/

YK500XGLP



YK500XGLP 툴 플랜지 부착 사양