

벽면취부/인버스 타입

● 최대 반송 질량 10kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹사이트를 확인하십시오.



□ 주문 형식

YK500XGS

로봇 본체	설치 방법 ^{※1}	Z축 스트로크	툴 플랜지	케이블	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 구역	옵션 A (OP.A)	옵션 B (OP.B)	옵션 C (OP.C)	옵션 D (OP.D)	옵션 E (OP.E)	ABS 배터리
	W: 벽면 취부 (외관과 동일) U: 인버스 벽면 취부 (상하 반전)	200: 200mm 300: 300mm	형목 없음: 없음 F: 툴 플랜지 포함	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

※1 로봇을 설치할 때 항상 사양을 따르십시오.
벽면 취부 타입 로봇과 인버스 타입 로봇을 반대로 설치하지 마십시오.
잘못 설치할 경우 오작동이나 고장의 원인이 되니 주의 바랍니다.

■ 기본 사양

			X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이		200mm	300mm	200mm 300mm	-
	회전 범위		+/-105°	+/-125°	-	+/-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 벽면 취부			
			다이렉트 벽면 취부			
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.01mm	+/-0.01mm	+/-0.004°	
최대 속도			7.6m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec
최대 반송 질량			10kg(표준 사양), 9kg(옵션 사양)			
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. 소프트웨어 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이ابل 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 지정합니다.
- ※4 머신 하네스에 배선 배관의 변경이 필요하시면 당사로 문의해 주십시오.

■ 컨트롤러

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

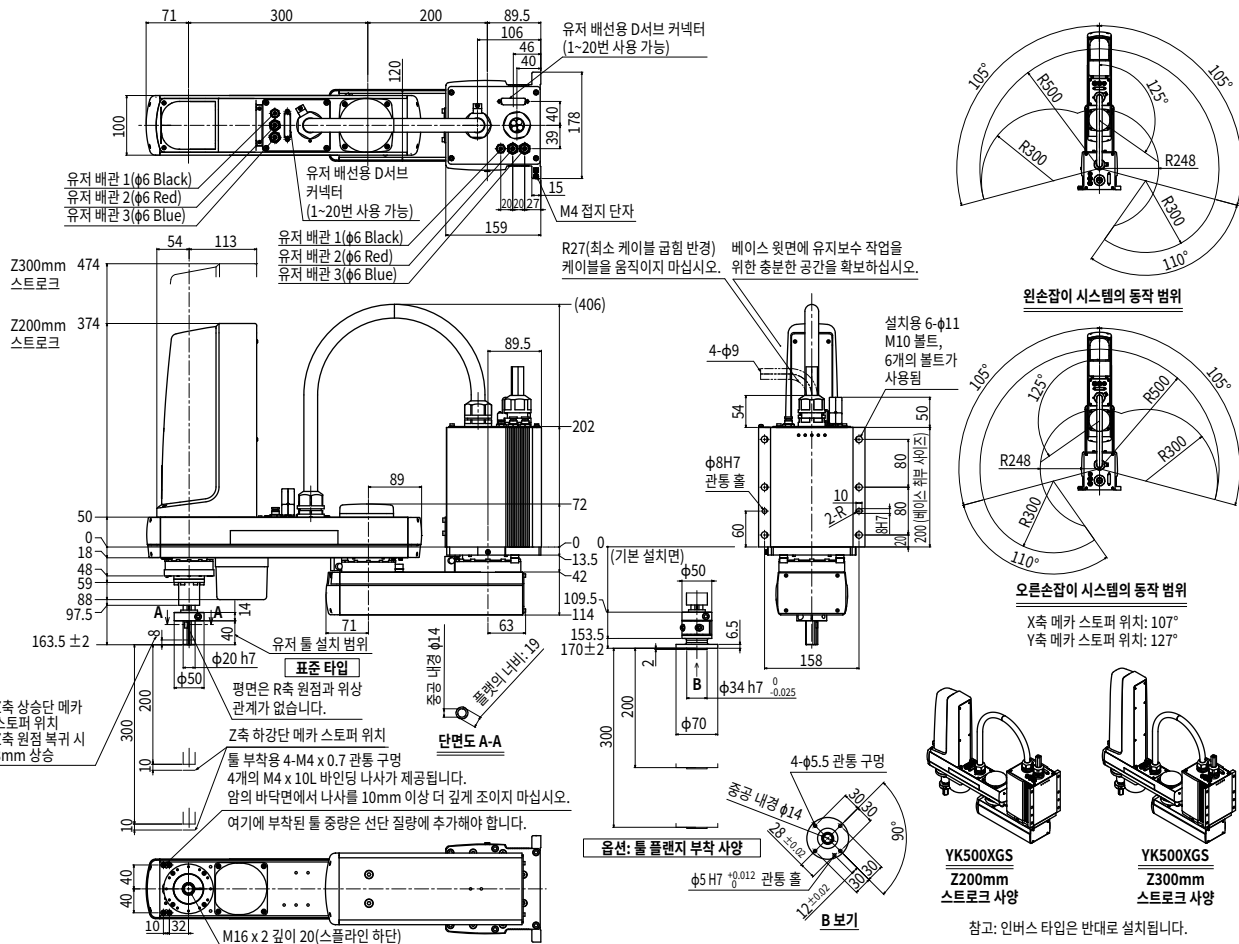
※. "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.

※. X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.)
자세한 내용은 로봇 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/>

YK500XGS



참고: 인버스 타입은 반대로 설치됩니다.