

YK600XGL

표준 타입: 중형 타입

● 암 길이 600mm

● 최대 반송 질량 5kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK600XGL - 150

RCX340-4

로봇 본체

Z축 스트로크
150: 150mm

툴 플랜지
형식 없음: 없음
F: 툴 플랜지 포함

중공 샤프트
형식 없음: 없음
S: 중공 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

축 사양	암 길이	X축	Y축	Z축	R축
		350mm	250mm	150mm	-
	회전 범위	+/-140°	+/-144°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력		200W	150W	50W	100W
감속 기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링
반복 위치 결정 정도 ^{※1}		+/-0.01mm	+/-0.01mm	+/-0.004°	
최대 속도		4.9m/sec	1.1m/sec	1020°/sec	
최대 반송 질량		5kg(표준 사양), 4kg(옵션 사양 ^{※4})			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ^{※2}		0.63sec			
R축 허용 관성 모멘트 ^{※3}		0.05kgm ² (0.5kgfcm ²)			
유저 배선		0.2sq × 10			
유저 배관(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		22kg			

※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 옵션 사양(툴 플랜지 부착 사양, 스플라인 관통 사양)의 경우에는 최대 가반 질량이 4kg가 됩니다.

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 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.)

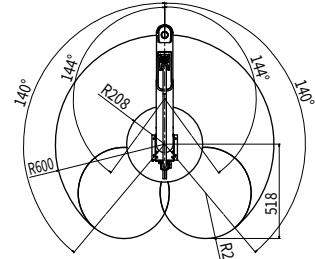
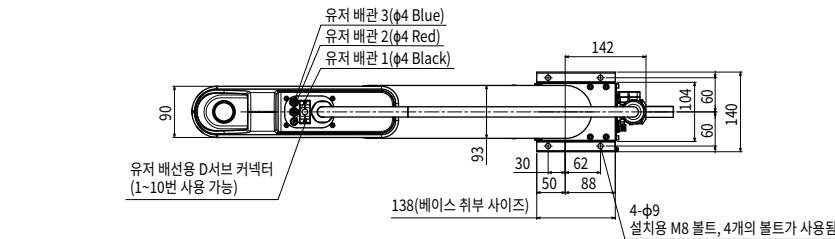
※: 자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

※: 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.

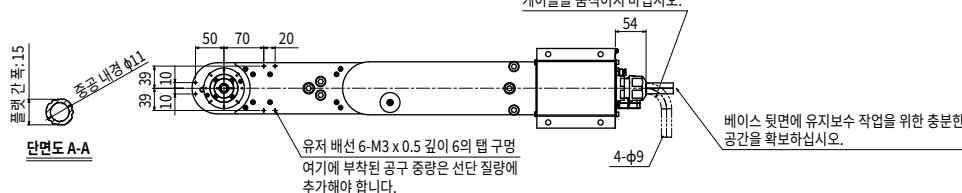
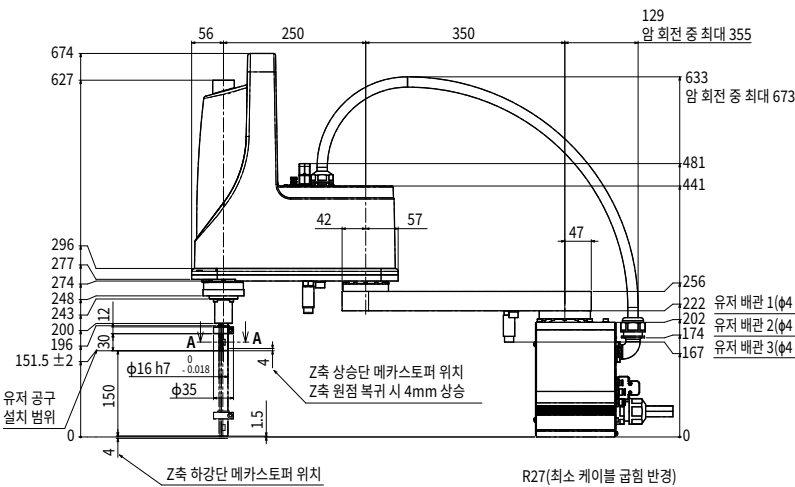
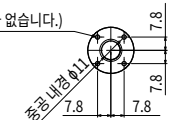
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

YK600XGL



- 상기 동작 범위에서 스플라인, 베이스 플랜지, 로봇 케이블이 서로 간섭되는 위치에서는 로봇을 사용할 수 없습니다.
- X축 메카 스톱퍼 위치: 142°
- Y축 메카 스톱퍼 위치: 146°

4-M3 x 0.5 관통 홀
(R축 원점에 대한 위상 관계가 없습니다.)
배선, 배관 클램프용 홀이므로
큰 하중을 가하지 마십시오.



옵션:
유저 배선 배관용 관통 스플라인 사양

