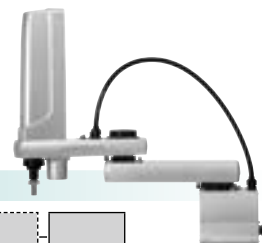


**표준 타입: 대형 타입**

● 최대 반송 질량 20kg

\* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를  
확인하십시오.



## 주문 형식

# YK800XG

|       |                          |                          |                                |                |       |                |                |                |                |                |         |
|-------|--------------------------|--------------------------|--------------------------------|----------------|-------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|---------|
| 로봇 본체 | Z축 스트로크                  | 툴 플랜지                    | 케이블                            | 컨트롤러/제어 가능 축 수 | 안전 규격 | 옵션 A<br>(OP.A) | 옵션 B<br>(OP.B) | 옵션 C<br>(OP.C) | 옵션 D<br>(OP.D) | 옵션 E<br>(OP.E) | ABS 배터리 |
|       | 200: 200mm<br>400: 400mm | 항목 없음: 없음<br>F: 툴 플랜지 포함 | 3L: 3.5m<br>5L: 5m<br>10L: 10m |                |       |                |                |                |                |                |         |
|       |                          |                          |                                |                |       |                |                |                |                |                |         |

## ■ 기본 사양

|                            |       |        | X축                            | Y축       | Z축        |          | R축        |
|----------------------------|-------|--------|-------------------------------|----------|-----------|----------|-----------|
| 축 사양                       | 암 길이  |        | 400mm                         | 400mm    | 200mm     | 400mm    | -         |
|                            | 회전 범위 |        | +/-130°                       | +/-150°  | -         |          | +/-360°   |
| AC 서보 모터 출력                |       |        | 750W                          | 400W     | 400W      |          | 200W      |
| 감속 기구                      | 감속기   |        | 하모닉 드라이브                      | 하모닉 드라이브 | 볼스크류      |          | 하모닉 드라이브  |
|                            | 전달 방식 | 감속기-모터 | 다이렉트 커플링                      |          |           |          |           |
|                            |       | 출력-감속기 | 다이렉트 커플링                      |          |           |          |           |
| 반복 위치 결정 정도 ※1             |       |        | +/-0.02mm                     |          | +/-0.01mm |          | +/-0.004° |
| 최대 속도                      |       |        | 9.2m/sec                      |          | 2.3m/sec  | 1.7m/sec | 920° /sec |
| 최대 반송 질량                   |       |        | 20kg                          |          |           |          |           |
| 표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2 |       |        | 0.48sec                       |          |           |          |           |
| R축 허용 관성 모멘트 ※3            |       |        | 1.0kgm <sup>2</sup>           |          |           |          |           |
| 유저 배선                      |       |        | 0.2sq × 20                    |          |           |          |           |
| 유저 배관(외경)                  |       |        | φ 6 × 3                       |          |           |          |           |
| 동작 리미트 설정                  |       |        | 1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)   |          |           |          |           |
| 로봇 케이ابل 길이                |       |        | 표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m          |          |           |          |           |
| 중량                         |       |        | Z축 200mm: 52kg Z축 400mm: 54kg |          |           |          |           |

※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) | 운전 방법                                     |
|--------|-----------|-------------------------------------------|
| RCX340 | 2500      | 프로그램<br>포인트 트레이스<br>리모트 커맨드<br>RS-232C 통신 |

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

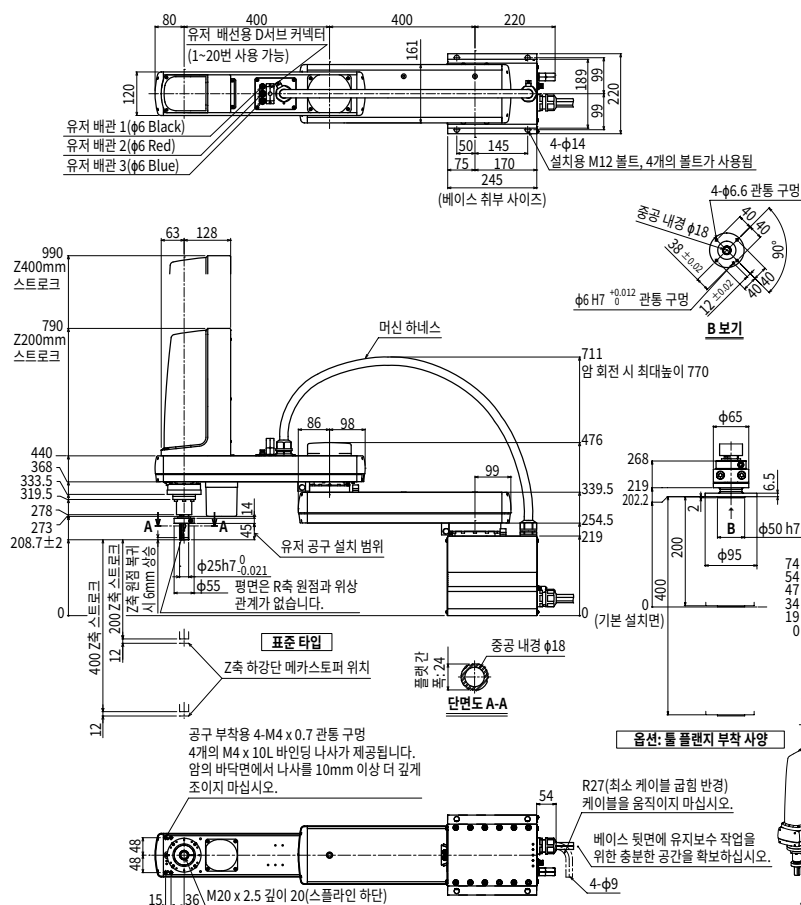
※. X 및 Y축 메가 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.)  
자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

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

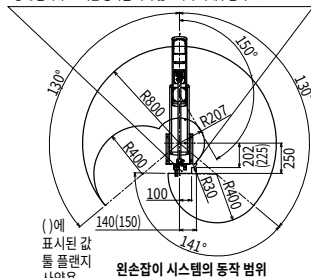
로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

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

## YK800XG



동작범위에서 R30 내부 및 100과 250의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 톨 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의해주시요.



동작범위에서 R30 내부 및 100과 250의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 툴 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의해 주십시오.



X축 메카 스톱퍼 위치: 132°

Y축 메카 스톱퍼 위치: 152°

