

YK900XGS

벽면취부/인버스

● 암 길이 900mm

● 최대 반송 질량 20kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK900XGS					RCX340-4							
로봇 본체	설치 방법 ^{※1}	Z축 스트로크	틀 플랜지	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
	W: 벽면 취부 (외관과 동일) U: 인버스 벽면 취부 (상하 반전)	200: 200mm 400: 400mm	항목 없음: 없음 F: 틀 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

축 사양	암 길이	X축	Y축	Z축	R축
		500mm	400mm	200mm 400mm	-
	회전 범위	+/-130°	+/-150°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력		750W	400W	400W	200W
감속기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	하모닉 드라이브
	전달 방식	다이렉트 커플링			
	감속기~모터 출력~감속기	다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 ^{※1}		+/-0.02mm	+/-0.01mm	+/-0.004°	
최대 속도		9.9m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec(벽면 취부) 480°/sec(인버스 벽면 취부)
최대 반송 질량		20kg(표준 사양), 19kg(옵션 사양)			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ^{※2}		0.49sec			
R축 허용 관성 모멘트 ^{※3}		1.0kgm ²			
유저 배선		0.2sq × 20			
유저 배관(외경)		φ6 × 3			
동작 리미트 설정		1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이		표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량		Z축 200mm: 54kg Z축 400mm: 56kg			

※1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X, Y, Z)
※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 당사 문 의해 주십시오.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	2500	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. (출하 시에는 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/>

YK900XGS

