

YK1000XG

표준 타입: 대형 타입

● 암 길이 1000mm

● 최대 반송 질량 20kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK1000XG

| | | |
|--|--------------------------------------|--|
| Z축 스트로크 200: 200mm 400: 400mm | 플랜지 양복 없음: 없음 F: 플랜지 포함 | 케이블 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m |
|--|--------------------------------------|--|

RCX340-4

컨트롤러/제어 가능 축수 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 | X축 | Y축 | Z축 | R축 |
|----------------------------|---------------------------------|-----------|----------|-----------|
| 암 길이 | 600mm | 400mm | 200mm | 400mm |
| 회전 범위 | +/-130° | +/-150° | - | +/-360° |
| AC 서보 모터 출력 | 750W | 400W | 400W | 200W |
| 감속 기구 | 감속기 | 하모닉 드라이브 | 하모닉 드라이브 | 볼스크류 |
| | 전달 방식 | 다이렉트 커플링 | | |
| 반복 위치 결정 정도 ※1 | +/-0.02mm | +/-0.01mm | | +/-0.004° |
| 최대 속도 | 10.6m/sec | 2.3m/sec | 1.7m/sec | 920°/sec |
| 최대 반송 질량 | 20kg | | | |
| 표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2 | 0.49sec | | | |
| R축 허용 관성 모멘트 ※3 | 1.0kgm² | | | |
| 유저 배선 | 0.2sq x 20 | | | |
| 유저 배관(외경) | φ 6 x 3 | | | |
| 동작 리미트 설정 | 1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축) | | | |
| 로봇 케이블 길이 | 표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m | | | |
| 중량 | Z축 200mm: 56kg Z축 400mm: 58kg | | | |

※1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X, Y, Z축)
 ※2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하는 경우입니다.
 ※3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.
 ※4 미션 하네스에 배선 배관의 변경이 필요하시면 당사는 문의해 주십시오.

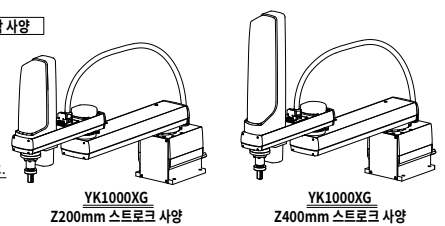
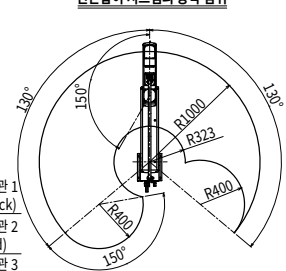
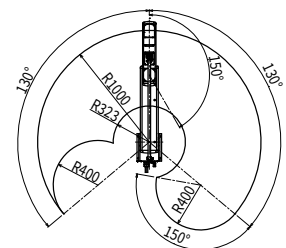
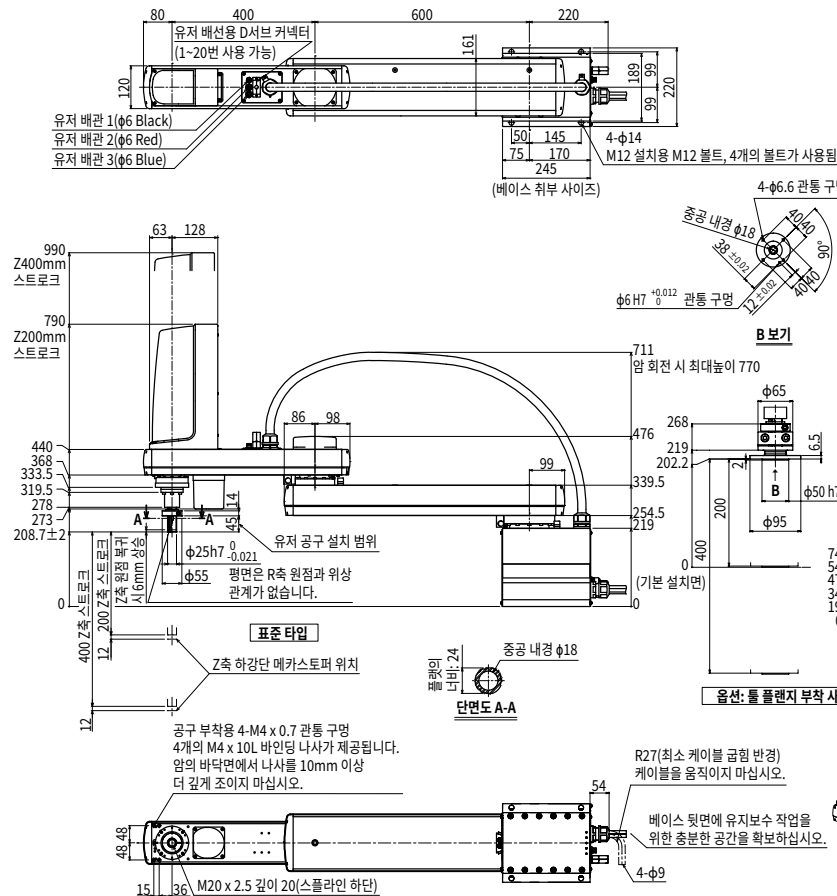
컨트롤러

| 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. (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/>

YK1000XG



기능
전면위 타입
초소형 타입
소형 타입
중형 타입
대형 타입
변형 부품/옵션
용량/전압
옵션 모델