

# YK1000XGS

벽면취부/인버스

● 암 길이 1000mm

● 최대 반송 질량 20kg

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

## 주문 형식

<b>YK1000XGS</b>					<b>RCX340-4</b>									
로봇 본체	설치 방법 <sup>※1</sup>	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 (삼하 반전)	200: 200mm 400: 400mm	함목 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	X축		Y축		Z축		R축
	암 길이	600mm	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					
반복 위치 결정 정도 <sup>※1</sup>	+/-0.02mm		+/-0.01mm		+/-0.004°		
최대 속도	10.6m/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 <sup>※2</sup>	0.49sec						
R축 허용 관성 모멘트 <sup>※3</sup>	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 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 머신 하네스에 배선 배관의 변경이 필요하시면 당사로 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 작동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하 시에는 최대 작동범위로 설정되어 있습니다.)  
 자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드 할 수 있습니다.  
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

## YK1000XGS

