YK500XGS

벽면취부/인버스 타입

● 암 길이 500mm ● 최대 반송 질량 10kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

YK500XGS-W (벽면 취부)

YK500XGS-U (인버스 벽면 취부)

주문 형식

YK500XGS -		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
로봇 본체	설치 방법 ※1 W: 벽면 취부 (외관과 동일) U: 인버스 벽면 취부 (상하 반전)		Z축 스트로크 200: 200mm 300: 300mm		툴 플랜지 항목 없음: 없음 F: 툴 플랜지 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

※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

			X축	Y축	Z축		R축
축 사양	암 길이		200mm	300mm	200mm	300mm	–
	회전 범위		+/-105°	+/-125°	–		+/-360°
AC 서보 모터 출력			400W	200W	200W		200W
감속기구	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류		하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 벽면 취부				
		출력~감속기	다이렉트 벽면 취부				
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.01mm		+/-0.01mm		+/-0.004°
최대 속도			7.6m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700° /sec(벽면 취부) 800° /sec(인버스 벽면 취부)
최대 반송 질량			10kg(표준 사양), 9kg(옵션 사양)				
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.45sec				
R축 허용 관성 모멘트 ※3			0.30kgm^2				
유저 배선			0.2sq × 20				
유저 배관(외경)			ϕ 6 × 3				
동작 리미트 설정			1. 소프트 리미트 2. 스토퍼(X, Y, Z축)				
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m				
중량			30kg				

※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.

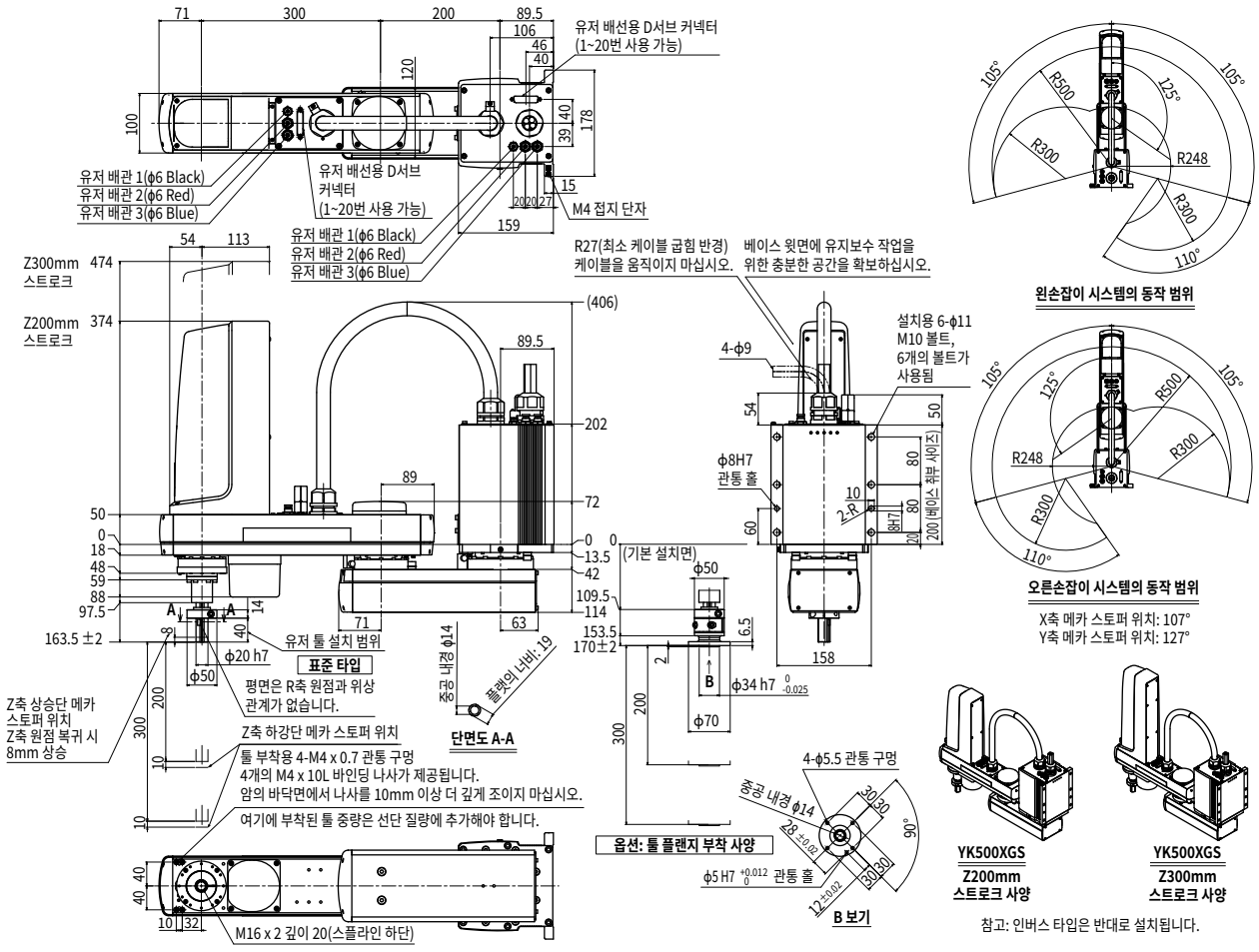
컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전방법
RCX340	1700	프로그램 포인트 트레이스 리모트 커맨드 RS-232C 통신

※. "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.
※. X 및 Y축 메카 스토퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 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/

YK500XGS



참고: 인버스 타입은 반대로 설치됩니다.