

YK700XGL

표준 타입: 대형 타입

● 암 길이 700mm

● 최대 반송 질량 10kg

참고: 이 모델은 특수 주문 제품입니다. 배송 시간은 당사에 문의하십시오.
* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK700XGL [] [] [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

로봇 본체 Z축 스트로크: 200: 200mm, 300: 300mm 톨 플랜지: 항목 없음, 없음 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

기본 사양

		X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이	400mm	300mm	200mm	300mm
	회전 범위	+/-130°	+/-145°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력		400W	200W	200W	200W
감속 기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	하모닉 드라이브
	전달 방식	다이렉트 커플링			
반복 위치 결정 정도 *1		+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.005°
최대 속도		9.2m/sec		2.3m/sec 1.7m/sec	1700°/sec
최대 반송 질량		10kg(표준 타입), 9kg(옵션: 공기 플랜지 장착 타입)			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 *2		0.50sec			
R축 허용 관성 모멘트 *3		0.30kgm²			
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: 5, 10m			
중량		32kg			

*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.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
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 스톱퍼의 위치를 변경하여 작동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 최대 작동범위로 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/>

YK700XGL

유저 배선용 D서브 커넥터 (1~20번 사용 가능)

유저 배관 1(φ6 Black)
유저 배관 2(φ6 Red)
유저 배관 3(φ6 Blue)

머신 하네스

Z300mm 스트로크
Z200mm 스트로크

Z축 원점 복귀 시 8mm 상승

표준 타입

Z축 하강단 메카 스톱퍼 위치

공구 부착용 4-M4 x 0.7 관통 구멍
4개의 M4 x 10L 바인딩 나사가 제공됩니다.
암의 바닥면에서 나사를 10mm 이상 더 길게 조이지 마십시오.

베이스 뒷면에 유저보수 작업을 위한 충분한 공간을 확보하십시오.

R27(최소 케이블 굽힘 반경)
케이블을 움직이지 마십시오.

4-φ9

오른손잡이 시스템의 동작 범위

왼손잡이 시스템의 동작 범위

X축 메카 스톱퍼 위치: 132°
Y축 메카 스톱퍼 위치: 147°

YK700XGL
Z200mm 스트로크 사양

YK700XGL
Z300mm 스트로크 사양