

YK700XGS

벽면 취부/인버스 타입

● 암 길이 700mm

● 최대 반송 질량 20kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

| | | | | | | | | | | | | |
|-----------------|---|--------------------------|--------------------------|--------------------------------|-----------------|-------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|---------|
| YK700XGS | | | | | 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) I: 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 |
|---------------------------------------|--------|-----------------------------|----------|----------------|-----------|
| | 회전 범위 | 300mm | 400mm | 200mm/400mm | - |
| AC 서보 모터 출력 | | +/-130° | +/-130° | - | +/-360° |
| | 감속기 | 750W | 400W | 400W | 200W |
| 감속기구 | 전달 방식 | 감속기~모터 | 감속기~모터 | 감속기~모터 | 감속기~모터 |
| | 출력~감속기 | 하모닉 드라이브 | 하모닉 드라이브 | 볼스크류 | 하모닉 드라이브 |
| 반복 위치 결정 정도 ^{※1} | | +/-0.02mm | | +/-0.01mm | +/-0.004° |
| 최대 속도 | | 8.4m/sec | | 2.3 m/sec | 1.7 m/sec |
| 최대 반송 질량 | | 20kg(표준 사양), 19kg(옵션 사양) | | | |
| 표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ^{※2} | | 0.42sec | | | |
| R축 허용 관성 모멘트 ^{※3} | | 1.0kgm ² | | | |
| 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: 50kg | | Z축 400mm: 52kg | |

※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 당사 문의를 주십시오.

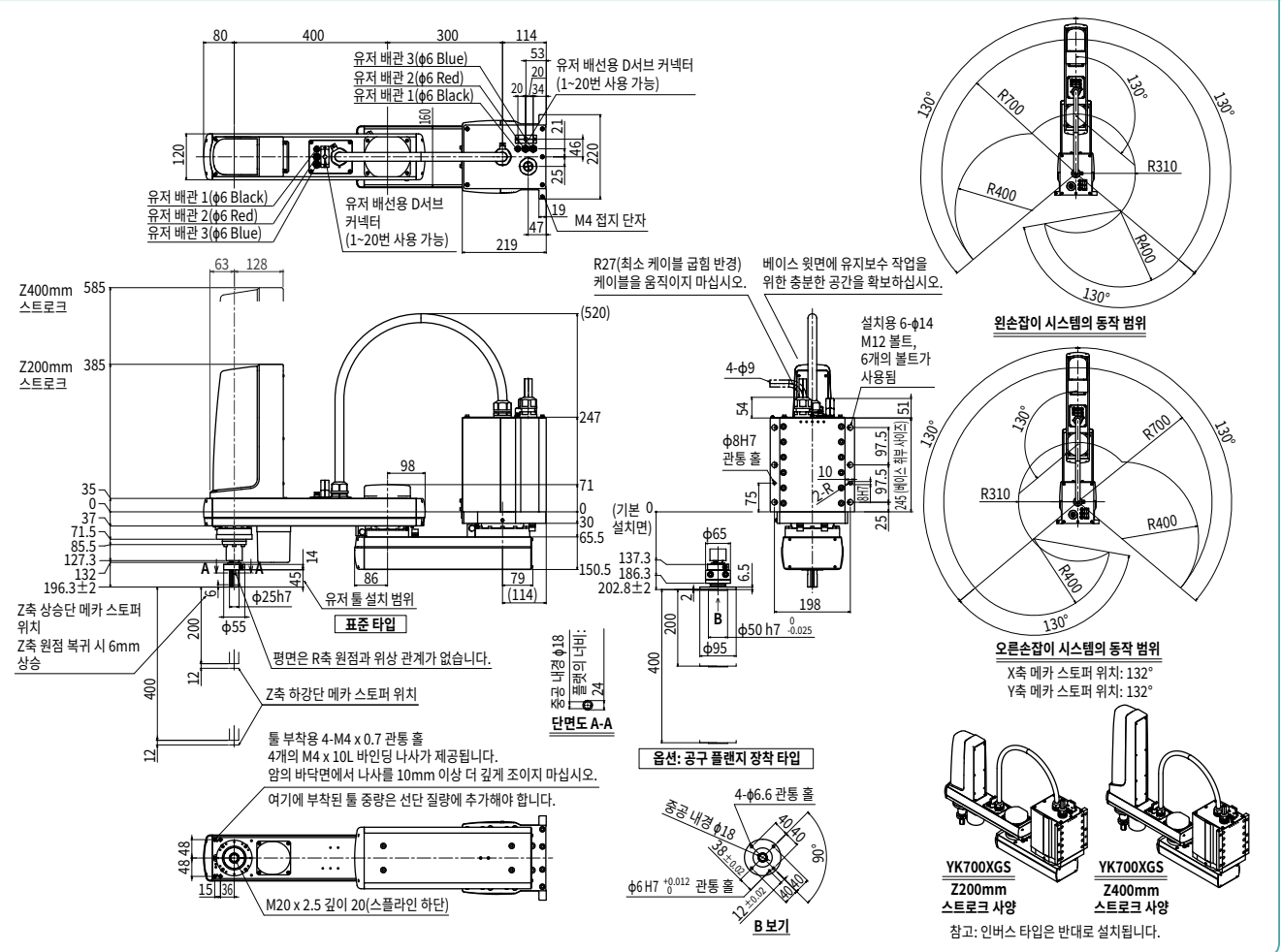
컨트롤러

| 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 스트로퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (중하 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/>

YK700XGS



기능
전면위 타입
초소형 타입
소형 타입
중형 타입
대형 타입
벽면 취부/인버스 타입
인손잡이 시스템
틀 부착용
옵션