

YK710XE-10

표준 타입: 대형 타입

● 저비용 고성능 모델



● 암 길이 710mm ● 최대 반송 질량 10kg

주문 형식

YK710XE-10-200

로봇 본체	최대 반송 질량	Z축 스트로크	툴 플랜지	중공 샤프트/캠 ^{※1}	브레이크 해제 스위치	케이블	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 구역	옵션 A~E (OP.A~E)	ABS 배터리
			항목 없음: 없음 툴 플랜지 포함	무기암: 없음 S: 중공 샤프트 포함 C: 중공 캠 포함	무기암: 없음 BS: 있음	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m				

컨트롤러 각종 설정 항목을 지정해주시십시오.

※ 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 RCX340의 카탈로그 또는 WEB 사이트에서 확인하시기 바랍니다.

※1 원점 복귀 방법은 센서 사양만으로 맞춤 사양은 없습니다.

기본 사양

축 사양	X축	Y축	Z축	R축
암 길이	435mm	275mm	200mm	-
회전 각도	+/-134°	+/-152°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력	400W	200W	200W	200W
감속 메커니즘	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링	타이밍 벨트	타이밍 벨트
반복 위치 결정 정도 ^{※1}	+/-0.02mm		+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도	9.5m/sec		2m/sec	2600°/sec
최대 반송 질량	10kg(표준 사양, 옵션 사양 ^{※4}), 9kg(옵션 사양 ^{※5})			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ^{※2}	0.42sec			
R축 허용 관성 모멘트 ^{※3}	0.3kgm ²			
유저 배선	0.2sq × 20			
유저 튜브(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	26kg			

- ※1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다. (X, Y축)
- ※2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하고 대략적인 위치 지정 아크 연산을 수행하는 경우입니다.
- ※3 선단 중량, R축 관성 모멘트 오프셋 알의 설정에 따라 가속도 계수가 자동 설정됩니다.
- ※4 표준 사양, 옵션 사양(브레이크 해제 스위치 사양, 유저 배선 배관 중공 캡 사양)의 경우 최대 가반 질량은 10kg입니다.
- ※5 옵션 사양(툴 플랜지 장착 사양, 유저 배선 배관 중공 샤프트 사양)의 경우 최대 가반 질량은 9kg입니다.

컨트롤러

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

- ※ X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 추가하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (최대 가동 범위는 선정 시 설정됩니다.)
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/>

YK710XE-10

