

YK500TW

전방위 타입



● 암 길이 500mm

● 최대 반송 질량 5kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK500TW-130

RCX340-4

로봇 본체	Z축 스트로크 130: 130mm	플랜지 양독 없음: 없음 FC: 플랜지 포함	중공 샤프트 양독 없음: 없음 S: 중공 샤프트 포함	케이블 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 구역	옵션 A (OP.A)	옵션 B (OP.B)	옵션 C (OP.C)	옵션 D (OP.D)	옵션 E (OP.E)	ABS 배터리
-------	-----------------------	--------------------------------	-------------------------------------	---------------------------------------	----------------	-------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	---------

기본 사양

축 사양	X축	Y축	Z축	R축
암 길이	250mm	250mm	130mm	-
회전 각도	+/-225°	+/-225°	-	+/-720°
AC 서보 모터 출력	750W	400W	200W	105W
감속 메커니즘	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류
	전달 방식	타이밍 벨트	다이렉트 커플링	타이밍 벨트
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.015mm		+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도	6.8m/sec		1.5m/sec	3000°/sec
최대 반송 질량 *2	5kg			
표준 사이클 타임: 1kg 반송 질량 포함 *3	0.29sec			
R축 허용 관성 모멘트 *4	정격	0.005kgm ²		
	최대	0.05kgm ²		
유저 배선	0.15sq × 8			
유저 튜브(외경)	φ 6 × 2			
동작 리미트 설정	1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이	표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량	27kg			

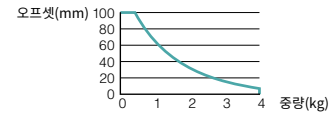
- *1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다.
- *2 옵션 사양(공구 플랜지 장착 타입)의 경우 최대 반송 질량은 4kg이 됩니다.
- *3 1kg 하중을 앞뒤 300mm 수평 및 25mm 수직으로 옮기는 경우입니다(대략적인 위치 지정 아저 모션).
- *4 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	2500	프로그램/ 포인트 트레이스/ 리모트 커맨드/ RS-232C 통신

R축 관성 모멘트(하중 관성)

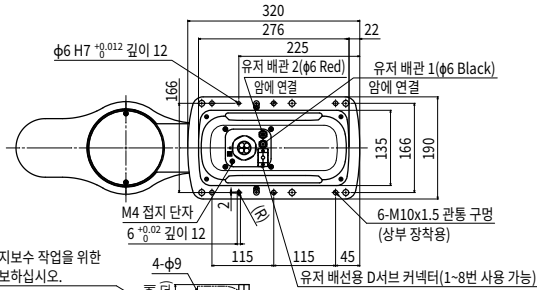
R축 중심(중력 위치 가운데)에서 하중과 오프셋 사이의 관성 위치 관계입니다.



- * "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.
- * 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/>

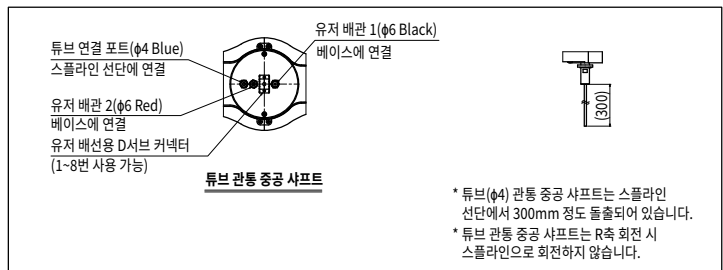
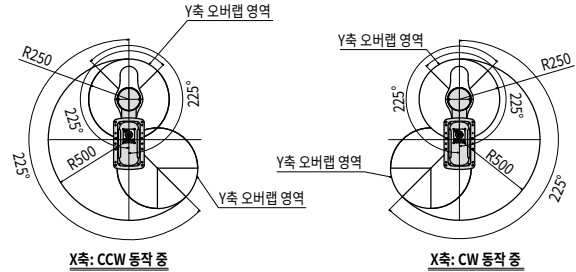
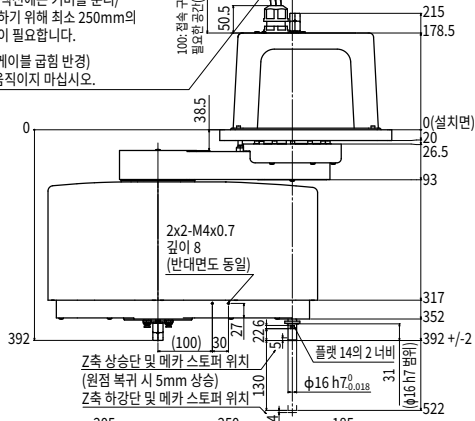
YK500TW



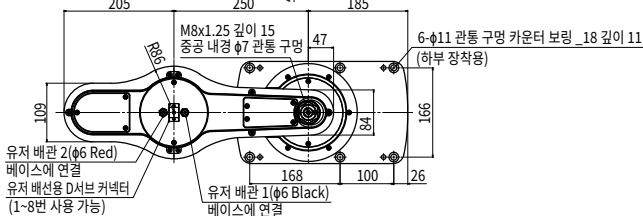
베이스 뒷면에 유저보수 작업을 위한 충분한 공간을 확보하십시오.

참고: 상부 섹션에는 커버를 분리/연결하기 위해 최소 250mm의 공간이 필요합니다.

R27(최소 케이블 굵힘 반경) 케이블을 움직이지 마십시오.



- * 튜브(φ4) 관통 중공 샤프트는 스플라인 선단에서 300mm 정도 돌출되어 있습니다.
- * 튜브 관통 중공 샤프트는 R축 회전 시 스플라인으로 회전하지 않습니다.



YK500TW 틀 플랜지 장착 사양

