

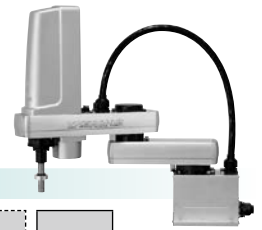
YK500XG

표준 타입: 중형 타입

● 암 길이 500mm

● 최대 반송 질량 10kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK500XG

Z축 스트로크	플 플랜지	케이블
200: 200mm 300: 300mm	양쪽 없음: 없음 FC 플 플랜지 포함	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX340-4

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

축 사양	X축	Y축	Z축	R축
암 길이	200mm	300mm	200mm	300mm
회전 범위	+/-130°	+/-145°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력	400W	200W	200W	200W
감속기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류
	전달 방식	다이렉트 커플링		
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.01mm			
최대 속도	7.6m/sec			
최대 반송 질량	10kg			
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. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이	표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량	30kg			

*1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X,Y,축)
*2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하는 경우입니다.
*3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

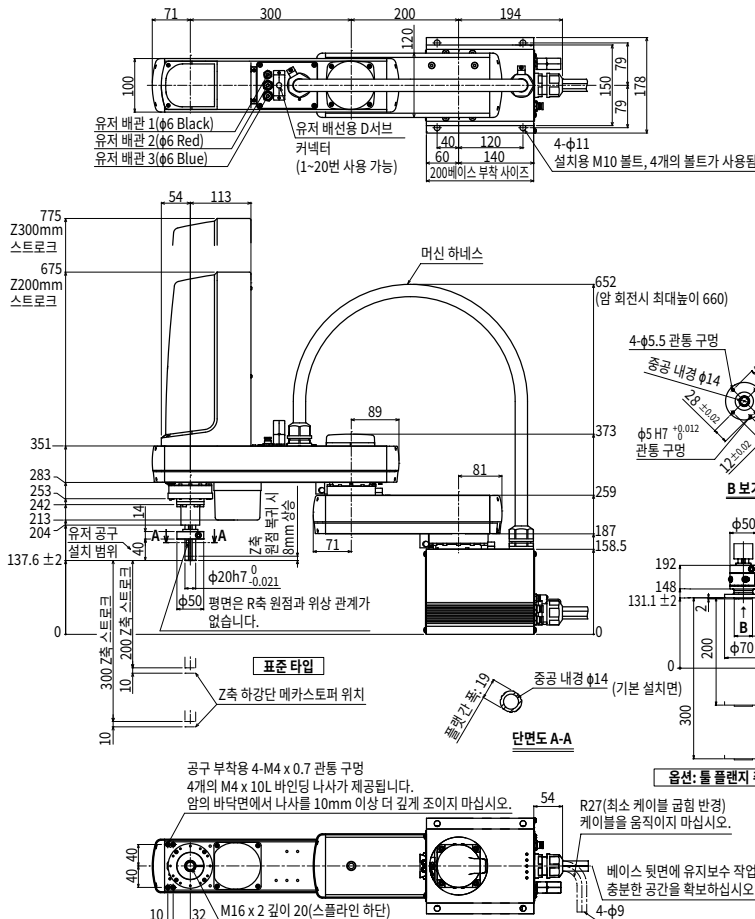
컨트롤러

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

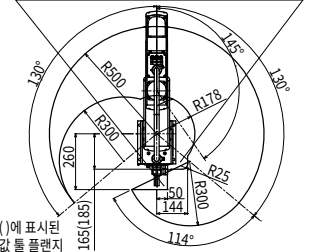
※ "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.
※ X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하시에는 최대 가동범위로 설정되어 있습니다.) 자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.
※ 정도가 높은 표준 좌표를 설정하려면 표준 좌표 설정 지그(옵션)를 사용하십시오. 자세한 내용은 사용 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

YK500XG

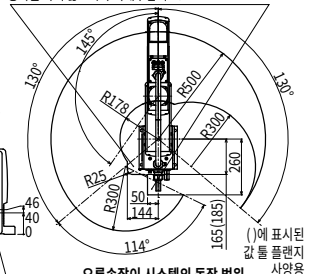


동작범위에서 R25 내부 및 50과 260의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 플 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의하십시오.



(1)에 표시된 값 플 플랜지 사양용

동작범위에서 R25 내부 및 50과 260의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 플 플랜지 또는 암이 머신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의하십시오.



(1)에 표시된 값 플 플랜지 사양용

X축 메카 스톱퍼 위치: 132°
Y축 메카 스톱퍼 위치: 147°

