

YK700XG

표준 타입: 대형 타입

● 암 길이 700mm

● 최대 반송 질량 20kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK700XG

로봇 본체	Z축 스트로크 200: 200mm 400: 400mm	툴 플랜지 방향 없음: 없음 F: 툴 플랜지 포함	케이블 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	300mm	400mm	200mm 400mm	-
회전 각도	+/-130°	+/-150°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력	750W	400W	400W	200W
감속 기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류
	전달 방식	다이렉트 커플링		
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.02mm		+/-0.01mm	+/-0.004°
최대 속도	8.4m/sec		2.3m/sec 1.7m/sec	920° /sec
최대 반송 질량	20kg			
표준 사양을 타입: 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, Y, Z축)
- *2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하는 경우입니다.
- *3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.
- *4 마신 하네스에 배선 배관의 변경이 필요하시면 당사는 문의에 주십시오.

컨트롤러

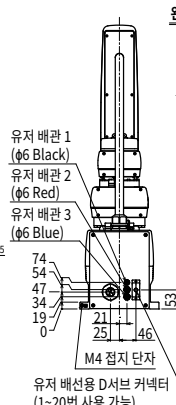
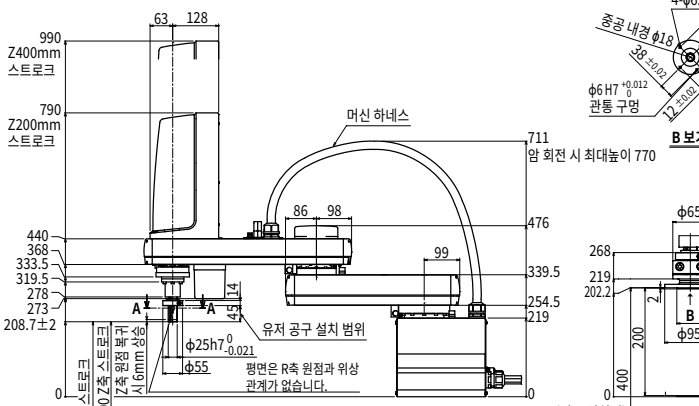
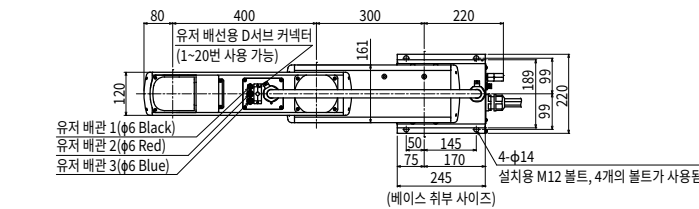
컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	2500	프로그램 포인트 트레이스 리모트 커맨드 RS-232C 통신

- * "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.
- * X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (참조시에는 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.

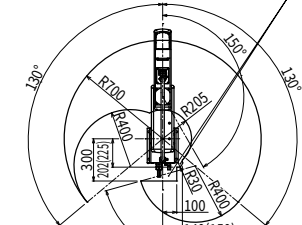
로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

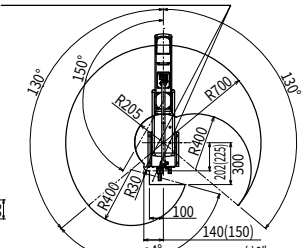
YK700XG



동작범위에서 R30 내부 및 100과 300의 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 상승단 스톱퍼, 툴 플랜지 또는 암이 마신하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의하십시오.



(*)에 표시된 값 툴 플랜지 사양용



(*)에 표시된 값 툴 플랜지 사양용

