YK900XGS 벽면취부/인버스

● 암 길이 900mm ● 최대 반송 질량 20kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK900XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

로봇 본체	설치 방법 ※1	Z축 스트로크	툴 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) U: 인버스 벽면 취부 (상하 반전)	200: 200mm 400: 400mm	항목 없음: 없음 F: 툴 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

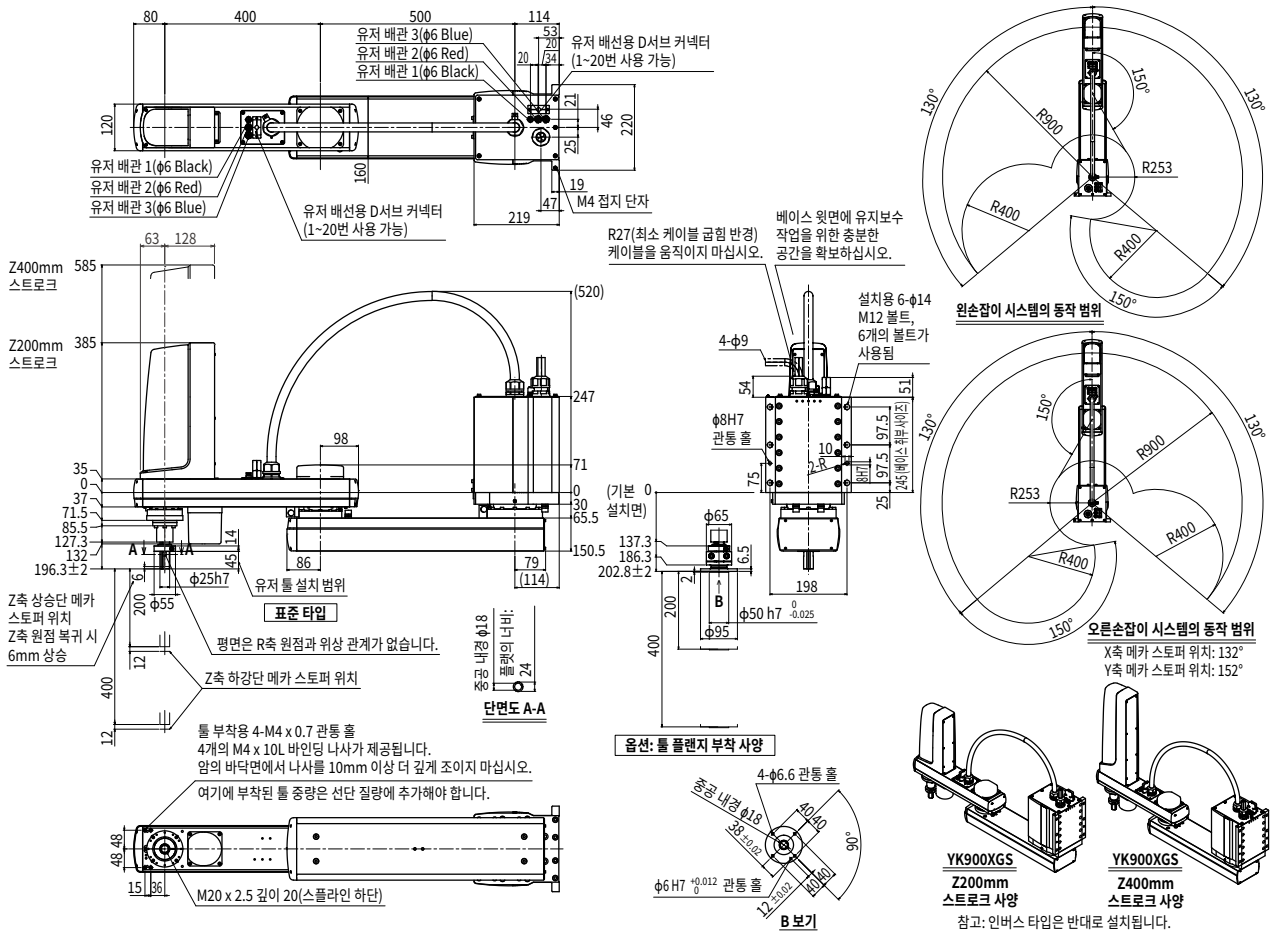
			X축	Y축	Z축		R축
축 사양	암 길이		500mm	400mm	200mm	400mm	–
	회전 범위		+/-130°	+/-150°	–		+/-360°
AC 서보 모터 출력			750W	400W	400W		200W
감속기구	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류		하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 커플링				
		출력~감속기	다이렉트 커플링				
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.02mm		+/-0.01mm		+/-0.004°
최대 속도			9.9m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920° /sec(벽면 취부) 480° /sec(인버스 벽면 취부)
최대 반송 질량			20kg(표준 사양), 19kg(옵션 사양)				
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.49sec				
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. 스토퍼(X, Y, Z축)				
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m				
중량			Z축 200mm: 54kg Z축 400mm: 56kg				

※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 당사로 문의해 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 스토퍼의 위치를 변경하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하 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/

YK900XGS