□ 주문 형식

YK350TW-130

툴 플랜지 - 중공 샤프트 항목 없음: 없음 항목 없음: 없음 F: 툴 플랜지 포함 S: 중공 샤프트 포함

RCX340-4 케이블

안전 규격

ABS 배터리

전방위 면

■ 기본 사양							
			X축	Y축	Z축	R축	
축 사양 의전 각도		175mm	175mm	130mm	-		
		+/-225°	+/-225°	-	+/-720°		
AC 서보 모터 출력		750W	400W	200W	105W		
감속 메커니즘	감속기		하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류	벨트 감속	
	전달 방식	감속기~모터	타이밍 벨트	다이렉트 커플링	타이밍 벨트	타이밍 벨트	
		출력~감속기	다이런트 커플링		니이징 골드		
반복 위치 결정 정도 *1			+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.01°	
최대 속도			5.6m/sec 1.5n		1.5m/sec	3000° /sec	
최대 반송 질량 **2			5kg				
표준 사이클 타임: 1kg 반송 질량 포함 **3			0.32sec				
R축 허용 관성 모멘트 **4 최대		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. 스토퍼(X, Y, Z축)				
로봇 케이블 길이			표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m				
중량			26kg				

※1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다. ※2 공구 플랜지 사양(옵션)은 4kg입니다.

**3 1kg 하증을 앞뒤 300mm 수평 및 25mm 수직으로 옮기는 경우입니다(대략적인 위치 지정 아치 모션). **4 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

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

R축 관성 모멘트(하중 관성)						
R축 중심(중력 위치 가운데)에서 하중과 오프셋량 사이의 권장 위치 관계입니다.						
오프셋(mm) 100 80 80 40 20 0 1 2 3 4 중량(kg)						
※. 반송 질량이 4kg을 초과하는 경우 R축 관성 모멘트가 정격치를 초과할 수 있습니다. 따라서 적절한 파라미터 설정이 필요합니다.						

- ※. "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/



