

YK350XGP 방진 방적 모델

● 암 길이 350mm

● 최대 반송 질량 4kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK350XGP-150

S

RCX340-4

로봇 본체	Z축 스트로크 150: 150mm	플 플랜지 양쪽 없음: 없음 F: 플 플랜지 포함	중공 샤프트 S: 중공 샤프트 포함	케이블 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	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	150mm	150mm	-
회전 범위	+/-129°	+/-134°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력	200W	150W	50W	100W
감속기구	감속기	하모닉 드라이브	하모닉 드라이브	볼스크류
	전달 방식	다이렉트 커플링		
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.01mm		+/-0.01mm	
최대 속도	5.6m/sec		1.1m/sec	
최대 반송 질량	4kg			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 *2	0.57sec			
R축 허용 관성 모멘트 *3	0.05kgm ²			
보호 등급 *4	IP65 (IEC60529) 상당			
유저 배선	0.2sq × 10			
유저 배관(외경)	φ 4 × 4			
동작 리미트 설정	1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이	표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량	22kg			

*1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X,Y축)
 *2 수직 방향으로 25mm, 수평 방향으로 300mm 왕복하는 경우입니다(대략적인 위치 지정 아치 모션).
 *3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.
 *4 자바라 부분이 액체에 닿지 않게 주의해 주십시오. 물 이외의 액체를 차단하는 방적 구조에 대한 정보를 대리점에 문의하십시오.

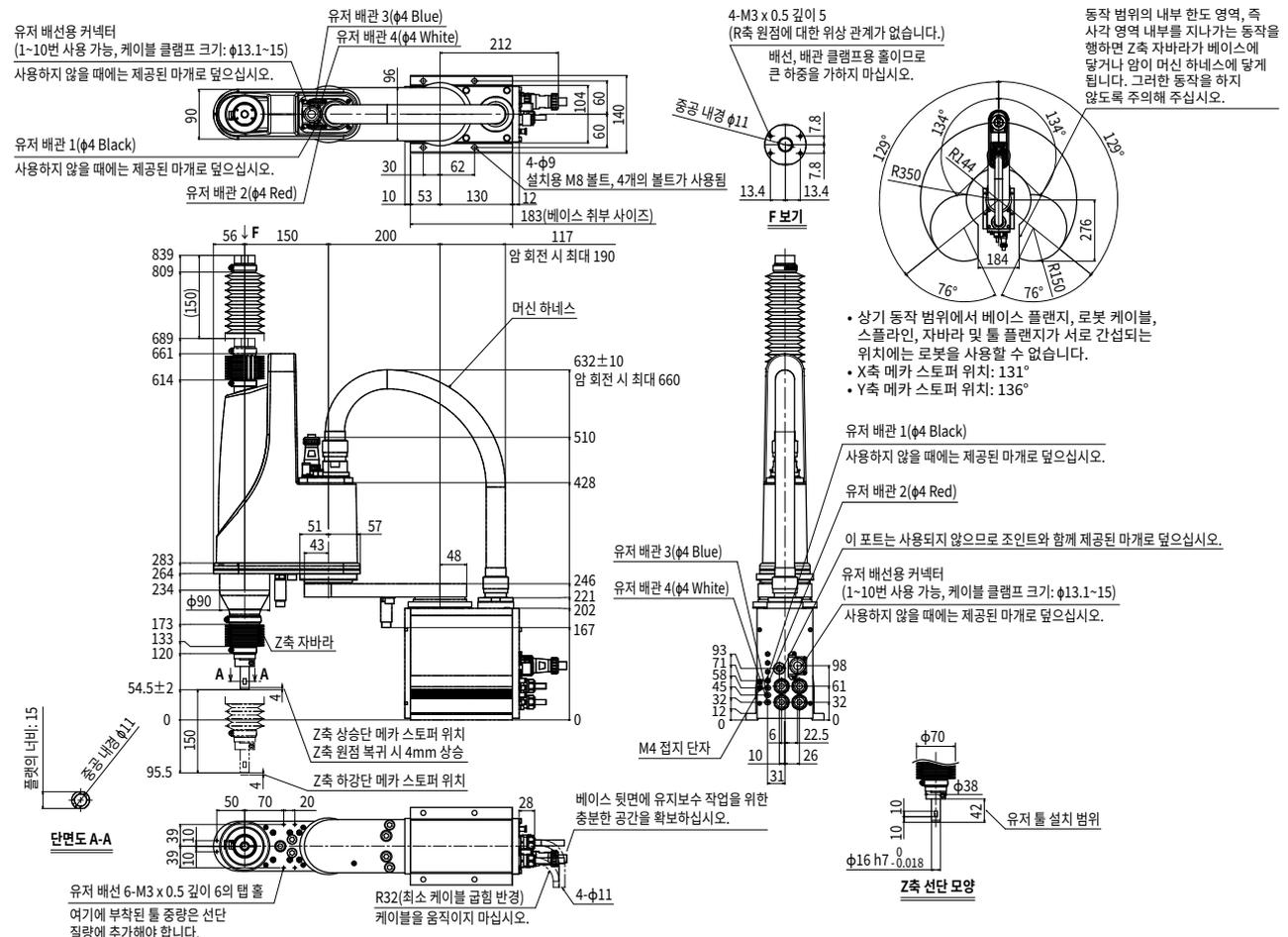
컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	1000	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 작동 범위를 제한할 수 있습니다. (출하 시에는 최대 작동범위로 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/>

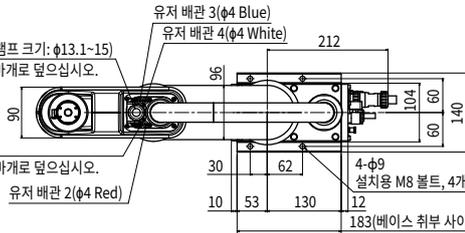
YK350XGP



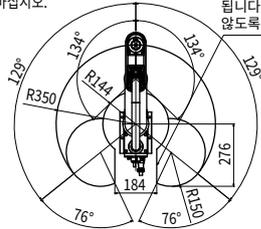
YK350XGP 톨 플랜지 부착 사양

유저 배선용 커넥터
(1~10번 사용 가능, 케이블 클램프 크기: $\phi 13.1 \sim 15$)
사용하지 않을 때에는 제공된 마개로 덮으십시오.

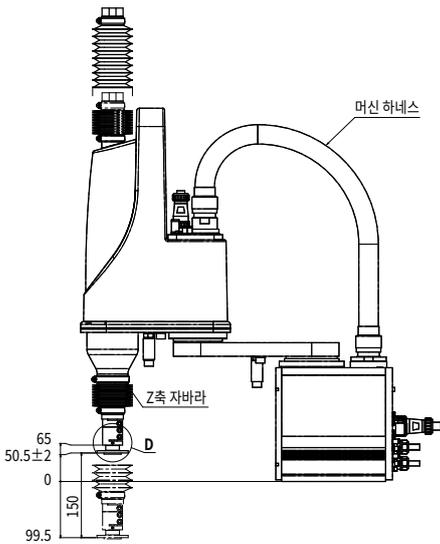
유저 배관 1($\phi 4$ Black)
사용하지 않을 때에는 제공된 마개로 덮으십시오.



동작 범위의 내부 한도 영역, 즉 사각 영역 내부를 지나가는 동작을 행하면 Z축 자바라가 베이스에 닿거나 얹이 머신 하네스에 닿게 됩니다. 그러한 동작을 하지 않도록 주의해 주십시오.



- 상기 동작 범위에서 베이스 플랜지, 로봇 케이블, 스프라인, 자바라 및 톨 플랜지가 서로 간섭되는 위치에는 로봇을 사용할 수 없습니다.
- X축 메카 스토퍼 위치: 131°
- Y축 메카 스토퍼 위치: 136°



유저 배선 6-M3 x 0.5 길이 6의 탭 홀
여기에 부착된 톨 중량은 선단
질량에 추가해야 합니다.

R32(최소 케이블 굵힘 반경)
케이블을 움직이지 마십시오.

베이스 뒷면에 유저보수 작업을
위한 충분한 공간을 확보하십시오.

유저 배관 3($\phi 4$ Blue)
유저 배관 4($\phi 4$ White)

유저 배관 1($\phi 4$ Black)
사용하지 않을 때에는 제공된 마개로 덮으십시오.

유저 배관 2($\phi 4$ Red)
이 포트는 사용되지 않으므로 조인트와 함께 제공된 마개로 덮으십시오.

유저 배선용 커넥터
(1~10번 사용 가능, 케이블 클램프 크기: $\phi 13.1 \sim 15$)
사용하지 않을 때에는 제공된 마개로 덮으십시오.

상세 도면 D

