YK610XE-10

표준 타입: 중형 타입

저비용 고성능 모델

- 암 길이 610mm
- 최대 반송 질량 10kg

주문 형식

YK610XE - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

로봇 본체	최대 반송 질량	Z축 스트로크	툴 플랜지	중공 샤프트/캡 ※1	브레이크 해제 스위치	케이블	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 규격	옵션 A~E (OP.A~E)	ABS 배터리
			항목 없음: 없음 F: 툴 플랜지 포함	무기입: 없음 S: 중공 샤프트 포함 C: 중공 캡 포함	무기입: 없음 BS: 있음	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m				

컨트롤러 각종 설정 항목을 지정해주십시오.

※컨트롤러에 대한 자세한 내용은 RCX340의 카탈로그 또는 WEB 사이트에서 확인하시기 바랍니다.

※1 원점 복귀 방법은 센서 사양만으로 맞춤 사양은 없습니다.

기본 사양

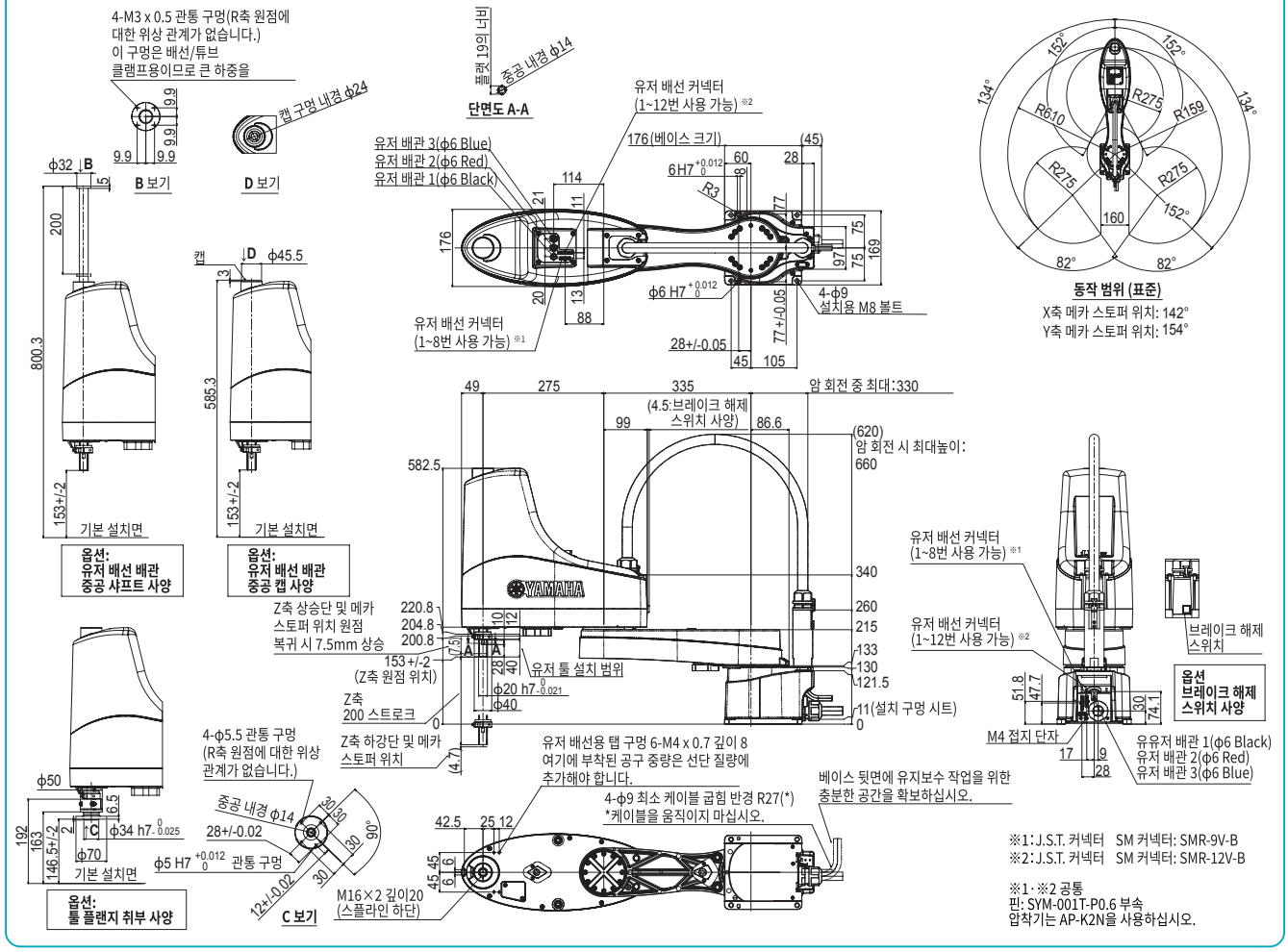
			X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이		335mm	275mm	200mm	-
	회전 각도		+/-134°	+/-152°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력			400W	200W	200W	200W
감속 메커니즘	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 커플링		타이밍 벨트	
		출력~감속기	다이렉트 커플링			타이밍 벨트
반복 위치 결정 정도 ※1			+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도			8.6m/sec		2m/sec	2600° /sec
최대 반송 질량			10kg(표준 사양, 옵션 사양 ※4), 9kg(옵션 사양 ※5)			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 ※2			0.39sec			
R축 허용 관성 모멘트 ※3			0.3kgm²			
유저 배선			0.2sq × 20			
유저 튜브(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			25kg			

※1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다. (X, Y축)
※2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하고 대략적인 위치 지정 아크 연산을 수행하는 경우입니다.
※3 선단 중량, R축 관성 모멘트 오프셋 양의 설정에 따라 가속도 계수가 자동 설정됩니다.
※4 표준 사양, 옵션 사양(브레이크 해제 스위치 사양, 유저 배선 배관 중공 캡 사양)의 경우 최대 가반 질량은 10kg입니다.
※5 옵션 사양(툴 플랜지 장착 사양, 유저 배선 배관 중공 샤프트 사양)의 경우 최대 가반 질량은 9kg입니다.

컨트롤러

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

※ X 및 Y축 메카 스토퍼의 위치를 추가하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (최대 가동 범위는 선적 시 설정됩니다.) 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/

YK610XE-10