

YK610XE-10

Standardowy typ: Typ Średni

Niski koszt I wysoka wydajność



Zasięg ramienia 610mm Maksymalne obciążenie 10kg

Metoda zamówienia

YK610XE 10 200

RCX340-4

Model	Maks. obciążenie	Z axis stroke	Tool flange	Hollow shaft	Cable	Kontroler/ liczba kontrolowanych osi	Safety standard	Option A (OP.A)	Option B (OP.B)	Option C (OP.C)	Option D (OP.D)	Option E (OP.E)	Absolute battery
			No entry: None F: With tool flange	No entry: None S: With hollow shaft	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

Specyfikacja kontrolera RCX340 P.566

Specyfikacje

		X-axis	Y-axis	Z-axis	R-axis
Specyfikacje osi	Długość ramienia	335 mm	275 mm	200 mm	-
	Kąt obrotu	+/-134 °	+/-152 °	-	+/-360 °
Moc silnika servo AC		400 W	200 W	200 W	200 W
Mechanizm hamowania	Metoda transmisji	Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
	Reduktor prędkości obrotowej silnika	Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
Reduktor prędkości obrotowej na wyjściu		Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
Powtarzalność ^{Note 1}		+/-0.01 mm		+/-0.01 mm	+/-0.01 °
Prędkość maksymalna		8.6 m/sec		2 m/sec	2600 °/sec
Maksymalne obciążenie		10 kg (Specyfikacja standardowa), 9 kg (Opcja ^{Note 4})			
Standardowy czas cyklu przy obciążeniu 2kg ^{Note 2}		0.39 sec			
Dopuszczalny moment bezwładności osi R ^{Note 3}		0.3 kgm ²			
Kable		0.2 sq × 20 m Kabli			
Tuba (Średnica zewnętrzna)		φ 6 × 3			
Granica ruchu		1.Soft limit 2.Mechanical stopper (X,Y,Z axis)			
Długość kalba robota		Standard: 3.5 m Opcja: 5 m, 10 m			

Kontroler

Kontroler	Moc (VA)	Metoda operacji
RCX340	1700	Programowanie / Zdalne sterowanie / Obsługa przy użyciu komunikacji RS-232C

Note. Zakres ruchu może być ograniczony przez dodanie mechanicznych blokad w osi X i Y. (Maksymalny zakres ruchu został ustawiony przy wysyłce).

Note. Aby ustawić standardowe współrzędne z dużą dokładnością, użyj standardowego przyrządu do ustawiania współrzędnych (opcja).

Instrukcje obsługi robotów można pobrać ze strony internetowej pod adresem podanym poniżej:
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

Note 1. Wartość podana w normalnej temperaturze otoczenia

Note 2. Przy zawracaniu 300 mm w kierunku poziomym, 25 mm w kierunku pionowym i wykonywaniu operacji łuku pozycjonowania zgrubnego.

Note 3. Współczynnik przyspieszenia jest ustalany automatycznie w zależności od masy końcówki i wielkości przesunięcia dla ustawień momentu bezwładności osi R.

Note 4. Maksymalne obciążenie użytkowe opcji (z okablowaniem/rurowaniem użytkownika) wynosi 9 kg.

YK610XE-10

