

YK710XE-10

Standardowy typ: Typ duży

LOW COST HIGH PERFORMANCE MODEL



Zasięg ramienia 710mm Maksymalne obciążenie 10kg

Metoda zamówienia

YK710XE 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
Specyfikacja osi	Długość ramienia	435 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 sprzężony		Pasek	
	Reduktor prędkości obrotowej silnika	Bezpośrednio sprzężony		Pasek	
Reduktor prędkości obrotowej na wyjściu		Bezpośrednio sprzężony		Pasek	
Powtarzalność ^{Note 1}		+/-0.02 mm		+/-0.01 mm	+/-0.01 °
Maksymalna prędkość		9.5 m/sec		2 m/sec	2600 °/sec
Maksymalne obciążenie		10 kg (Standard), 9 kg (Opcja ^{Note 4})			
Standardowy czas cyklu przy obciążeniu 2kg ^{Note 2}		0.42 sec			
Dopuszczalny moment bezwładności osi ^{Note 3}		0.3 kgm ²			
Kable		0.2 sq × 20 kabli			
Tuba (Średnica zewnętrzna)		φ 6 × 3			
Granica ruchu		1.Soft limit 2.Stoper mechaniczny (osie X,Y,Z)			
Kabel 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 za 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 ustawiany 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.

YK710XE-10

