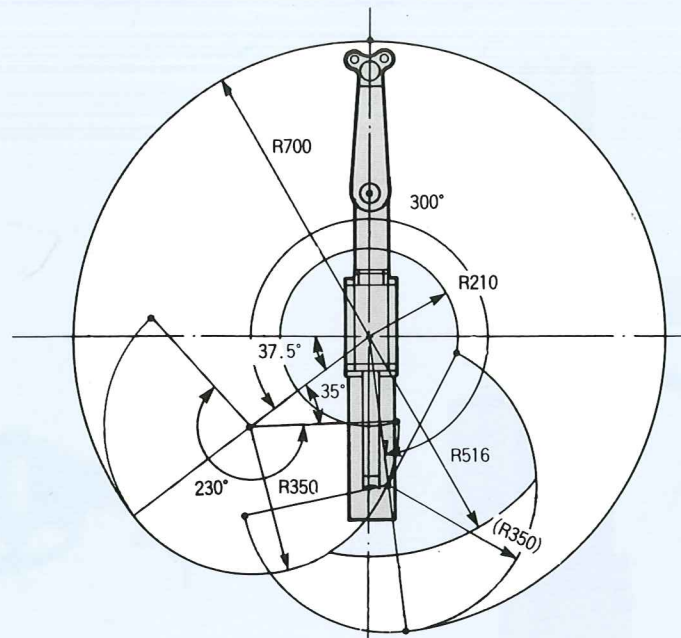


■動作範囲



■ロボット本体(YK7000シリーズ)

構造.....平面多関節型
 動作範囲.....X軸350mm×300°
 Y軸350mm×230°
 Z軸150mm、250mm
 R軸360°
 (Z軸、R軸はオプション)
 最大速度.....3.0m/s (X・Y軸合成速度)
 250mm/s (Z軸)
 360°/s (R軸)
 (Z軸、R軸はオプション)
 標準サイクルタイム (1-12-inch).....1.2s
 最大河搬重量.....20kg (2軸)、10kg (4軸)
 繰り返し位置決め精度.....±0.05mm
 重量.....53kg

■ロボット制御システム

動作方式.....PTP制御、CP制御、パスマ
 ーション、アーチメーション
 制御軸数.....同時2軸 (同時3軸、4軸も可)
 速度制御.....速度設定 ●1~100%まで、1
 %毎に設定可能
 加速度設定 ●重量パラメ
 ーターにより自動
 加減速設定
 ●加減速パラメ
 ーターにより、1
 ~100%まで1%
 毎に設定可能
 ●アーム位置に
 応じて最適の加
 減速設定(ゾーン
 制御)

駆動.....DCサーボモーター
 補間機能.....3次元直線補間

教示方式.....キーイン及びティーチング
 プレイバック (ティーチング
 時直交移動)
 記憶方式.....ICメモリー (バッテリーバッ
 クアップ)、リチウム電池使
 用5年間有効
 記憶容量.....32Kバイト (約1,300ポイント)
 オプション64Kバイト (約2,700
 ポイント)
 プログラムブレークポイント.....2ヵ所
 外部入力信号.....汎用8点 (40点まで拡張可能)
 外部出力信号.....汎用8点 (32点まで拡張可能)
 外部インターフェイス.....RS232C (2CH)
 専用ICH..... 外部記憶装置
 (3.5"フロッピーディスク、
 バブルカセット)
 ユーザー開放ICH.....ホスト
 CPL)等との交信
 シフト機能.....原点シフトおよび座標シフト
 安全機能.....ウォッチドックタイマー、
 ソフトリミット (X・Y座標で
 の設定可能)とハードリミッ
 トの2重暴走防止、温度、電
 圧、ドライバ異常防止機能
 他付
 電 源.....AC100/200V単相、50/60Hz、
 2.5KVA (MAX)

■オプション

ティーチングボックス.....ティーチング用
 附加軸.....Z軸 (エアシリンダー)
 10~200mmストローク
 補助記憶装置.....3.5"フロッピーディスク (640
 Kバイト) バブルカセット (12
 8Kバイト) プリンター付

販売代理店

 **YAMAHA**
 ヤマハ発動機株式会社
 IM事業部
 〒434 静岡県浜北市中条1280
 TEL (05358) 7-1119 (直通)
 FAX (05358) 6-1034

●仕様・外觀は改良のため予告なく変更することがあります。

YAMAHA
 YAMAHA MOTOR CO.,LTD.

CAME 平面多関節ロボット

YK7000 SERIES



ヤマハテクノロジーが生んだハイパフォーマンスロボット。

ヤマハでは、長年のオートバイ生産により培われた独自のテクノロジーを結集し、ファクトリーオートメーション時代に対応するスカラロボット“CAME”を開発、改良を重ねてきました。

“人間に換わって仕事をするロボットは人間の腕が理想的な大きさ、形状”という考えに基き、縦、横、斜め、逆さ、どの方向からも取り付けができ、複雑多岐にわたる各種工程にフレキシブルに対応します。

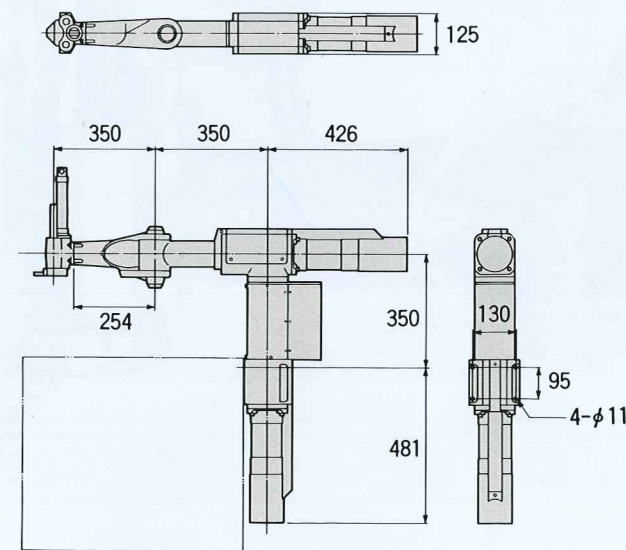
長年にわたる国内、国外への数多くの使用実績を持った信頼性の高い“CAME”は、あなたにとって優秀な腕になるはずです。



■ バランスタイプ
YK7011

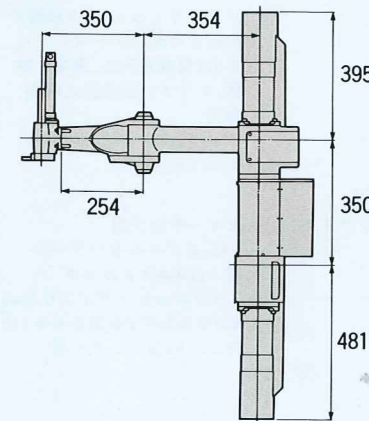
- スリムで少ない設置面積。
- コンパクト設計で軽量(53kg)。
- 新たに標準サイクルタイム(1inch-12inch-1inch) 1.2 secとなり、大幅に作業効率が向上します。
- パワフルで高速、20kgの負荷を最高3.0m/sの速度で搬送します。
- 縦・横・斜め・逆さ・どの方向にも取付け可能です。
- 広い作業範囲。
- 最高 5 kg・mのネジ締ができます。
- 手首回転制御(R軸)、上下方向の位置決め制御(Z軸)もつけられます。

■ 外観図



■ 省スペースタイプ
YK7012

■ 外観図



■ テーブル置タイプ
YK7022

■ 外観図

