YK400XE-4

標準仕様：小型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 400mm　●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK400XE	-	4	-	□	-	150	-	□	-	□	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□
ロボット本体	-	最大可搬質量	-	原点復帰方法 S：センサー仕様 T：突当て仕様	-	Z軸ストローク	-	中通しシャフト 無記入：なし S：中通しシャフト付き	-	ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	安全規格	-	オプションA～E（OP.A～E）	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340▶ P.678

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲		±132°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量			4 kg（標準仕様、オプション仕様※4）3 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.41 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			17 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様）の場合は最大可搬質量は4kgとなります。
※5. オプション仕様（ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は3kgとなります。

■適用コントローラ

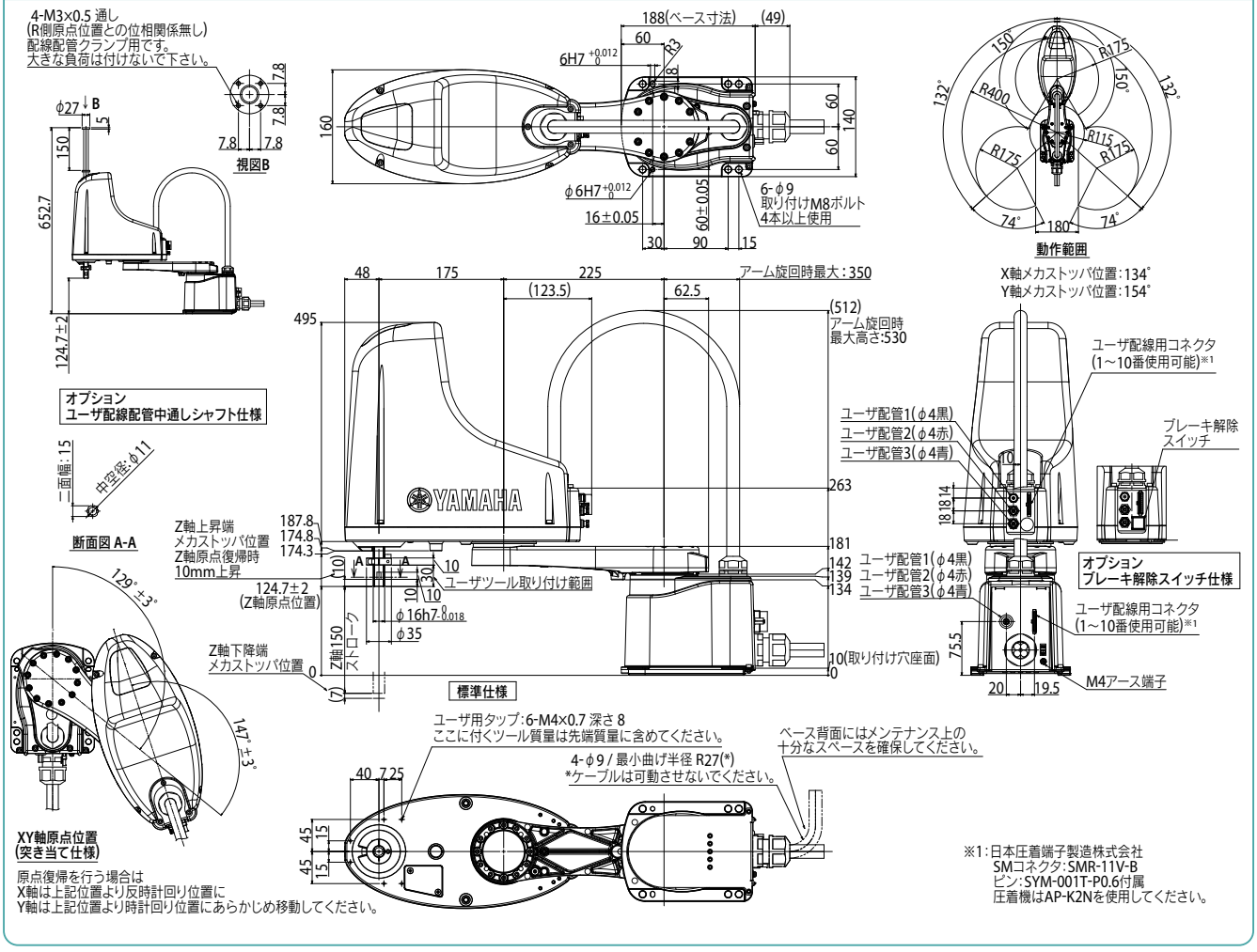
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XE-4



適用コントローラ　RCX340▶ 678