

YK400XEC-4

クリーンタイプ: 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

YK400XEC - 4 - 150

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御電圧	安全規格	オプションA～E (CPA～E)	アプソバッテリー
			無記入なし BS:あり	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m				

コントローラ、ニッケル鉛蓄電池項目をご指定ください。PCV

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P636**

■ 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 °	±145 °	—	±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			
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			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2			0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3			0.05 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)			φ4 × 3 本			
動作リミット設定			1. ソフトリミット 2. メカストップ(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			18 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア－			55 N ℓ /min *4			

※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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

■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

※Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることができます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)を、ご参照ください。

※可動範囲は、X、Y軸のメカストップ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/>

YK400XEC-4

