

# 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 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アソビバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------------	---	----------	-------------------	------	---------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	225 mm	175 mm	150 mm	—
アーム長	225 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	直結		タイミングベルト	
伝達方式	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 <sup>2</sup>			
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 Nℓ / 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

