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 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

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	メンテナンスOP.	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
			無記入：なし BS：あり	無記入：なし MW：ボールねじ給脂窓あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

※ドライ環境仕様ケーブルへの変更も可能です（特注となります）

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340▶ P.728

■ 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	
	伝達方式 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		0.44 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			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		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. ±1N ℓ /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。

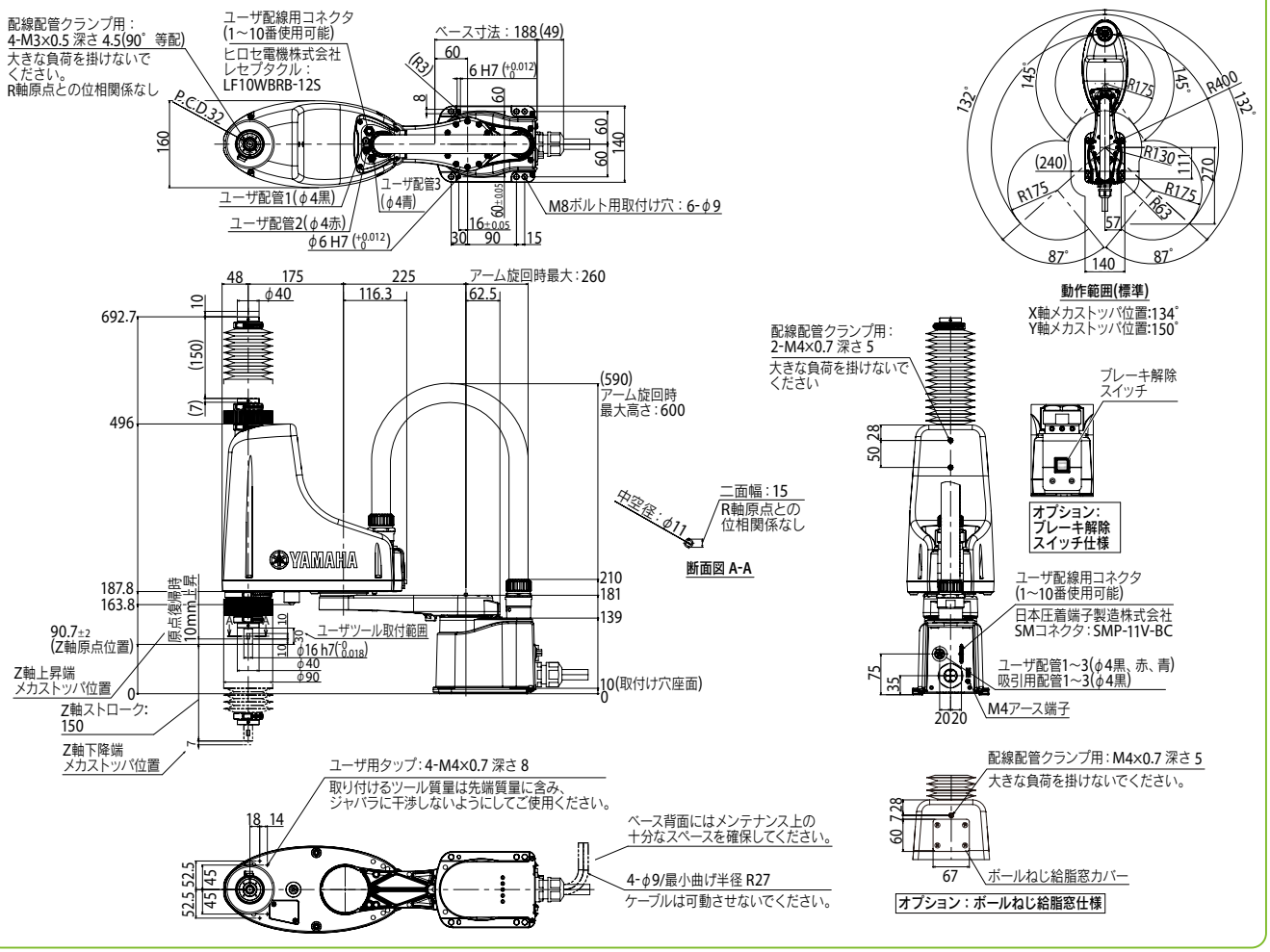
■ 適用コントローラ

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/

YK400XEC-4



適用コントローラ RCX340▶ 636