

YK400XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 400mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK400XGP-150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体 | Z軸ストローク (150:150mm) | ツールフランジ (無記入:なし F:あり) | 中道しシャフト (S:あり) | ケーブル長 (3L:3.5m 5L:5m 10L:10m) | 適用コントローラ / 制御機能 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | オプションC (OP.C) | オプションD (OP.D) | オプションE (OP.E) | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P570**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	モータ ~ 減速機 直結			
伝達方式	減速機 ~ 出力 直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
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	22.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
 ※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. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

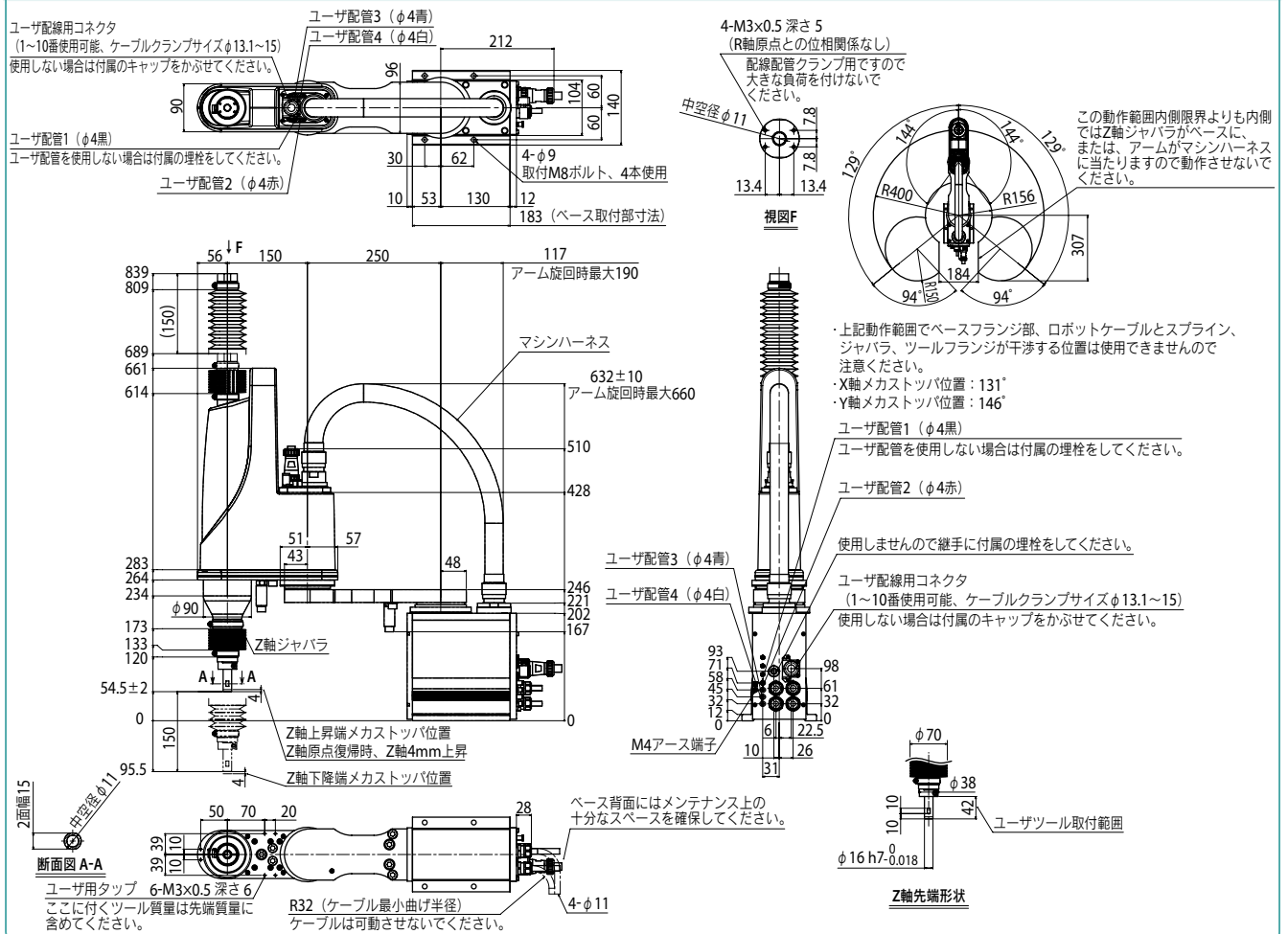
■適用コントローラ

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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらす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/>

YK400XGP



- 垂直多関節ロボット
- VA
- リニアハンドモジュール
- LCM100
- モータ駆動のアクチュエータ
- Robonty
- 小型単軸ロボット
- TRANSERVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スカラロボット
- YK-X
- ヒック＆スレイン
- YP-X
- クリーン
- クリーン
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- 全方位/
- タワニー
- 小型/中型
- 大型
- 駆取付ホ
- インバース
- 防護 防滴

YK400XGP ツールフランジ取付仕様

