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	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ / 制御軸数	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.636

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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	伝達方式 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 kgm²			
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		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(粗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

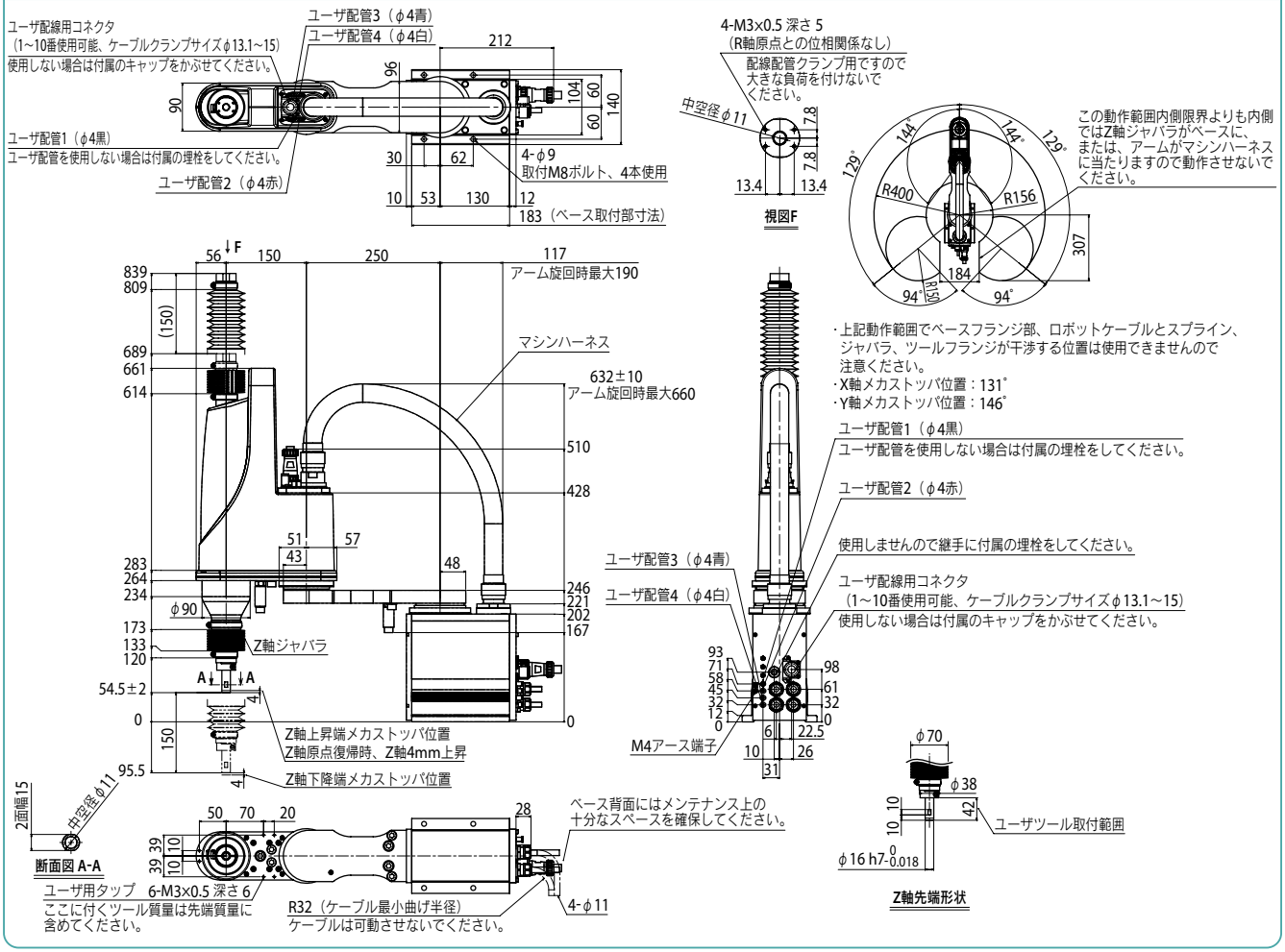
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

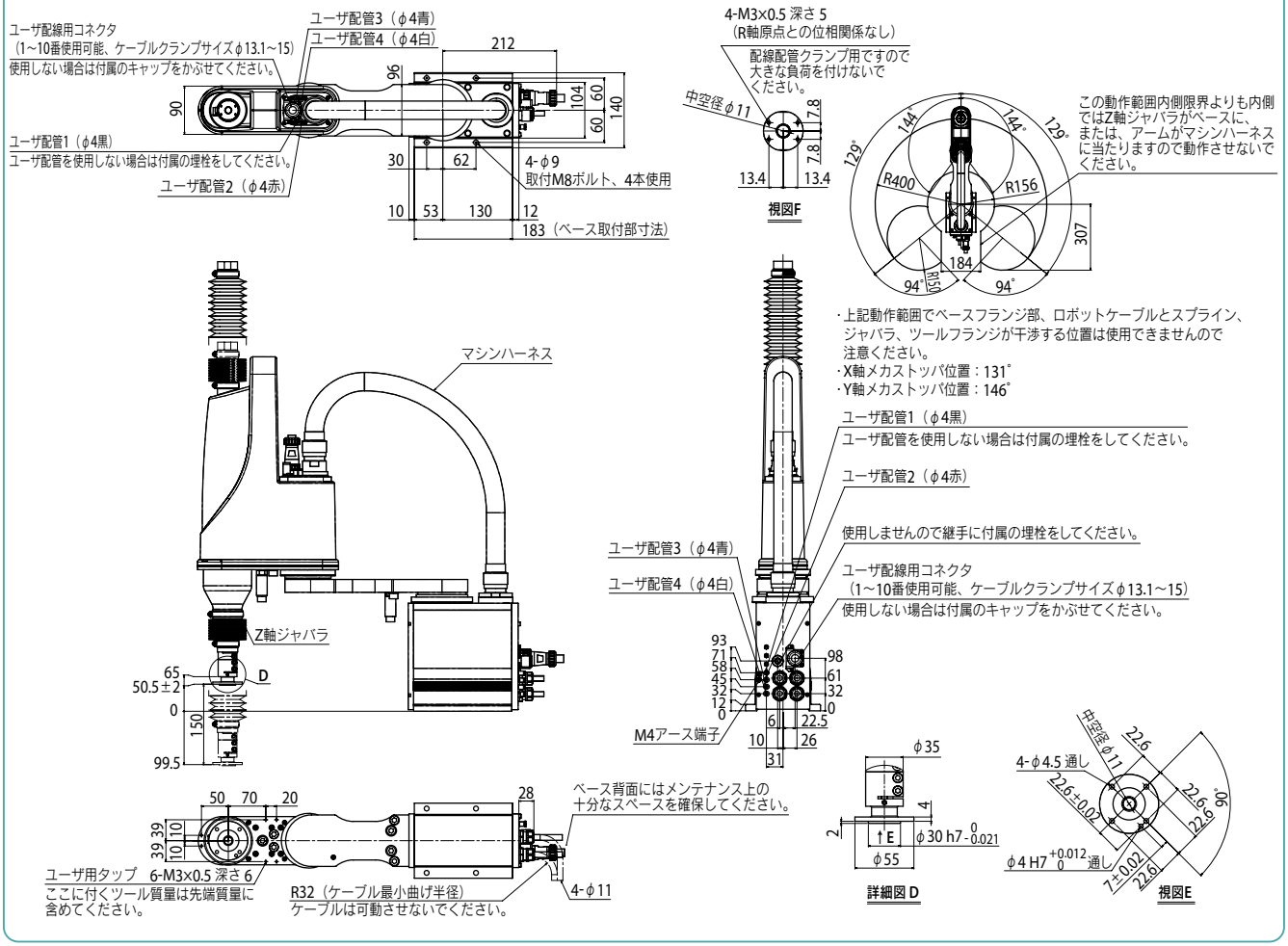
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/

YK400XGP



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK400XGP

YK400XGP　ツールフランジ取付仕様