

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**

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

RCX340-4 **P502**

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) アプリバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P502**

RCX240S **BB**

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション VVシステム グリッパ 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。RCX240/RCX240S ▶ **P489**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長(mm)	250	150	150	—
回転範囲(°)	±129	±144	—	±360
モータ出力 AC (W)	200	150	50	100
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機				
伝達方式	モータ ~ 減速器		直結	
	減速器 ~ 出力		直結	
繰り返し位置決め精度*1 (XYZ: mm) (R: °)	±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	6.1		1.1	1020
最大可搬質量 (kg)	4			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)*2	0.57			
R軸許容慣性モーメント*3 (kgm ²)	0.05			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線(sq×本)	0.2×10			
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(m)	標準:3.5 オプション:5,10			
本体質量 (kg)	22.5			

※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(相位決めアーチモーション)。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.532をご参照ください。
 ※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。

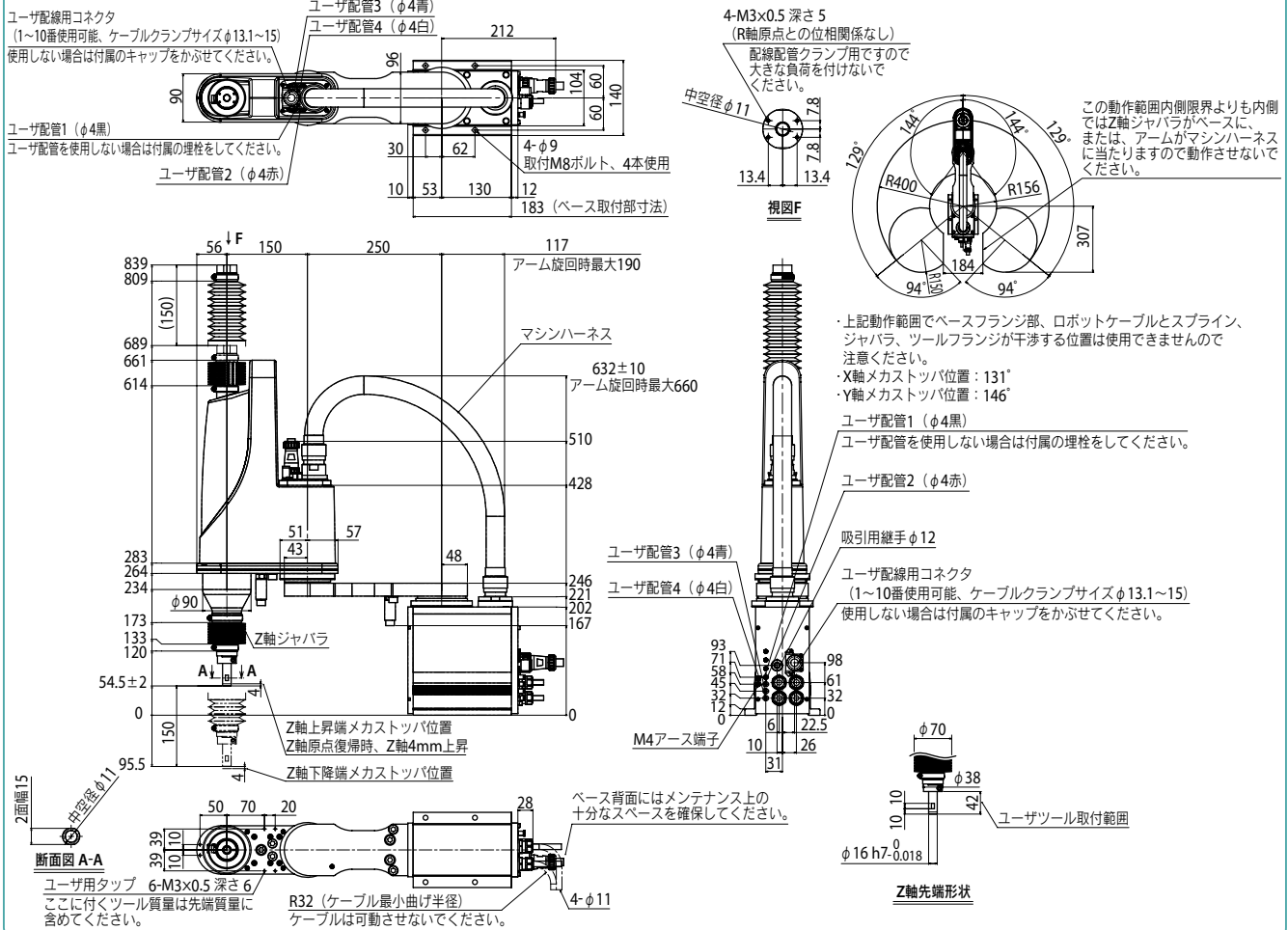
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	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

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
 ※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) 詳細は取扱説明書(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、基準座標設定用具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(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。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XGP



YK400XGP ツールフランジ取付仕様

