

YK400XG

標準仕様: 小型

●アーム長 400mm

●最大可搬質量 5kg

注文型式

YK400XG - 150

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
無記入:なし
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
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アソリバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

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	±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*	±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	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
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	19.5 kg			

*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. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

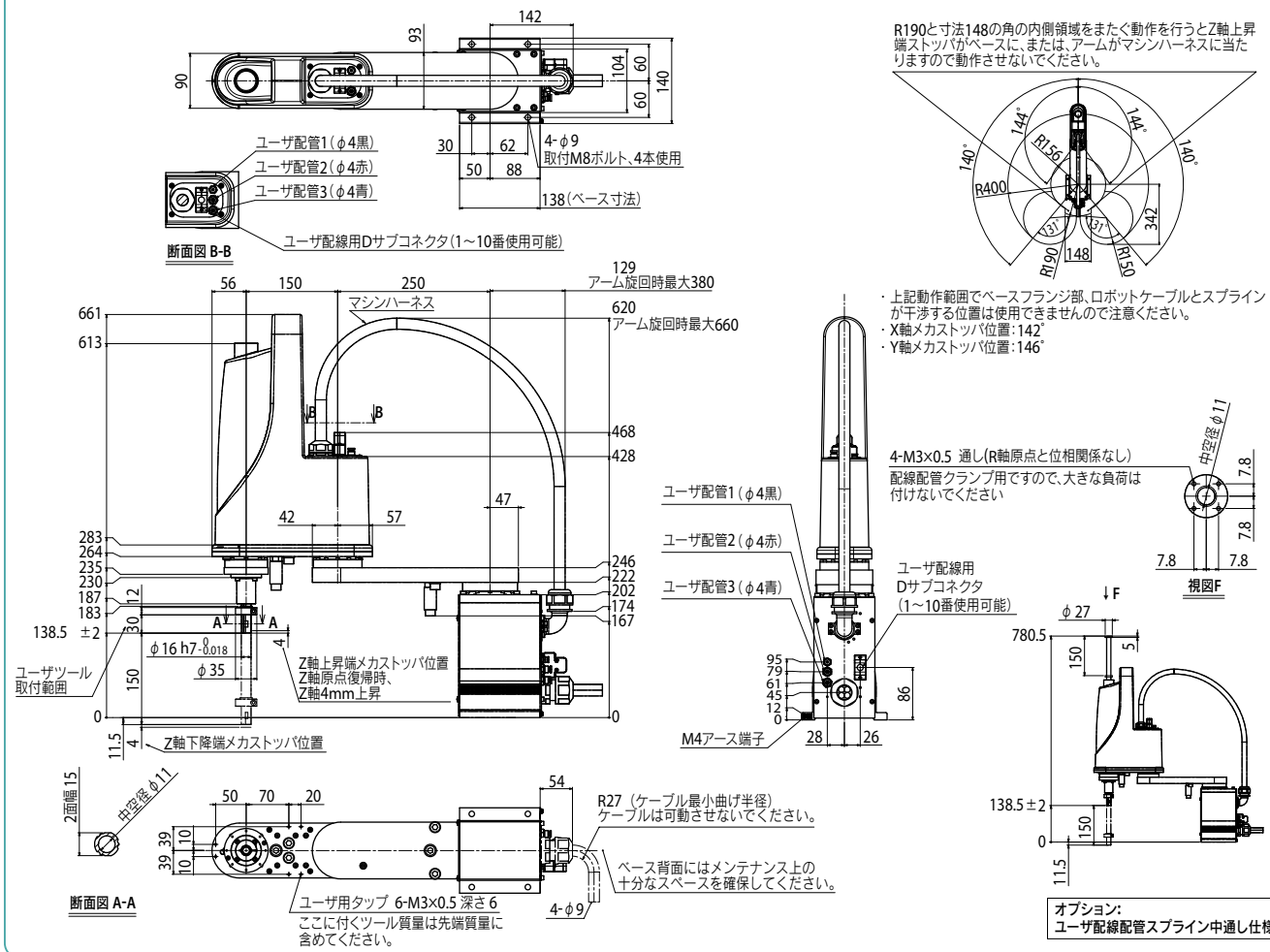
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

* 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。

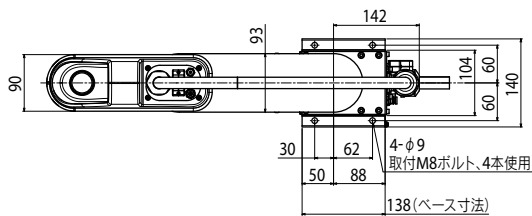
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XG

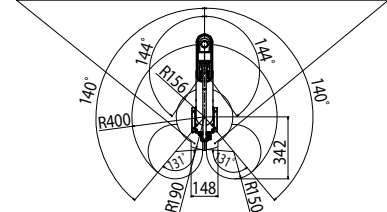


垂直多関節ロボット
YA
ユニコンバインモデル
LCM
単軸ロボット
CX
モーダルズ機構
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンバインモデル
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/タネニー
小型
大型
壁取付/インバータ
防塵・防滴

YK400XG ツールフランジ取付仕様

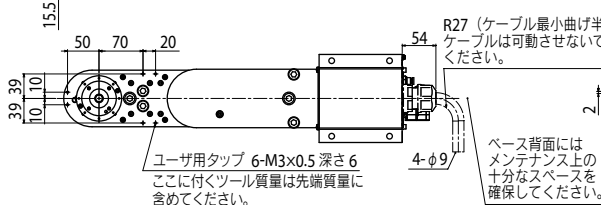
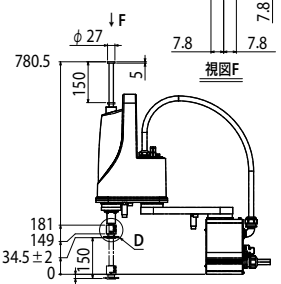
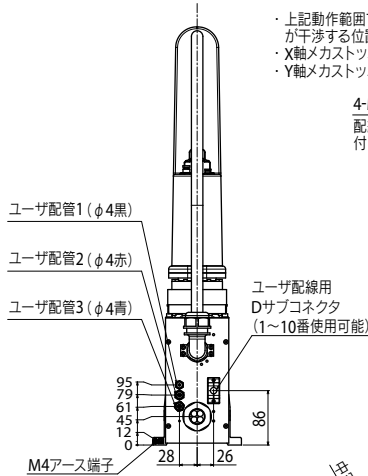
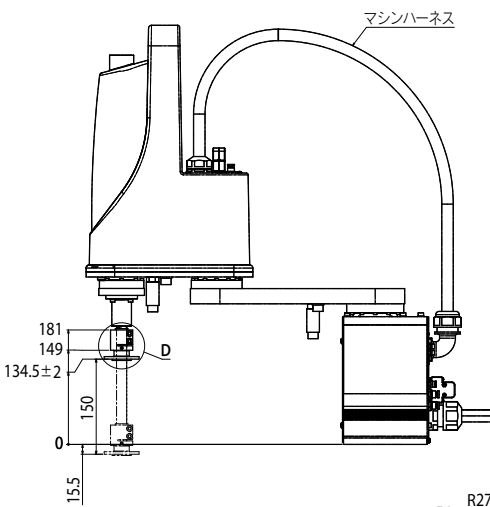
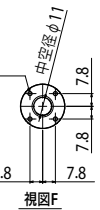


R190と寸法148の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

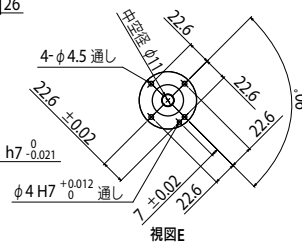


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください



詳細図 D



視図 E