

YE4-40

標準仕様: 小型

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

YE 4 - 40 - Z15 - A										RCX440-4	N	
ロボット本体	最大可搬質量	アーム長	Z軸ストローク	バージョン	原点復帰方式	中渡しシャフト/キャップ	ブレーキ解除スイッチ	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)	
					S: センサー仕様 T: 突当て仕様	N: なし S: 中渡しシャフト付き C: 中渡しキャップ付き	N: なし B: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m				

■ 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°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	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 (標準仕様、オプション仕様 ^{※4}) 3 kg (オプション仕様 ^{※5})			
標準サイクルタイム: 2kg可搬時 ^{※2}		0.40 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		15 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、2kg搬送、粗位置決めアーチ動作時。

※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定によりモーション (加速度、速度) が自動設定されます。

※4. 標準仕様、オプション仕様 (ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中渡しキャップ仕様)

※5. オプション仕様 (ユーザ配線配管中渡しシャフト仕様)

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX440	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) は弊社ウェブ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/>

YE4-40

