

YK400XE-4

標準仕様：小型

●ハイ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

YK400XE-4	150	RCX340-4								
ロボット本体	最大可搬質量	原点復帰方法 S: センサー仕様 T: 突当て仕様	Z軸ストローク	中通しシャフト 無記入: なし S: 中通しシャフト付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ/ 制御機能数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.678

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	
	モータ ~ 減速機 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 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}		0.41 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			
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		17 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加速度係数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)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。
- *5. オプション仕様(ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は3kg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

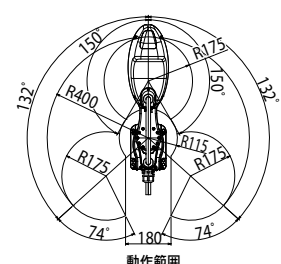
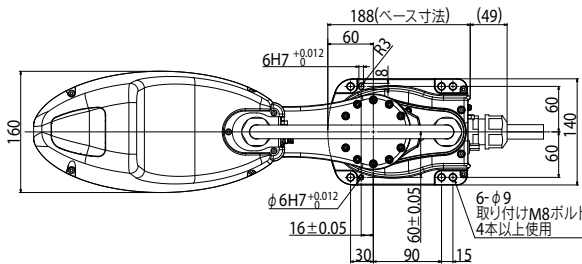
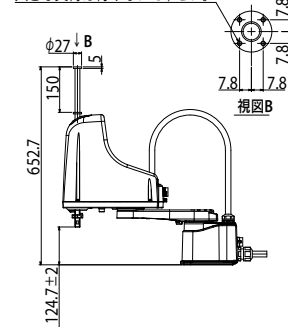
* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

* 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/>

YK400XE-4

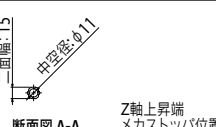
4-M3×0.5 通し
(R側原点位置との位相関係無し)
配線配管クランプ用です。
大きな負荷は付けしないで下さい。



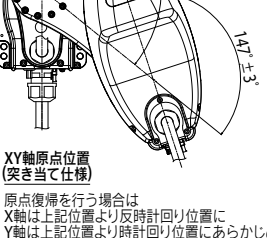
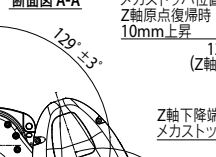
動作範囲

X軸メカストップ位置: 134°
Y軸メカストップ位置: 154°

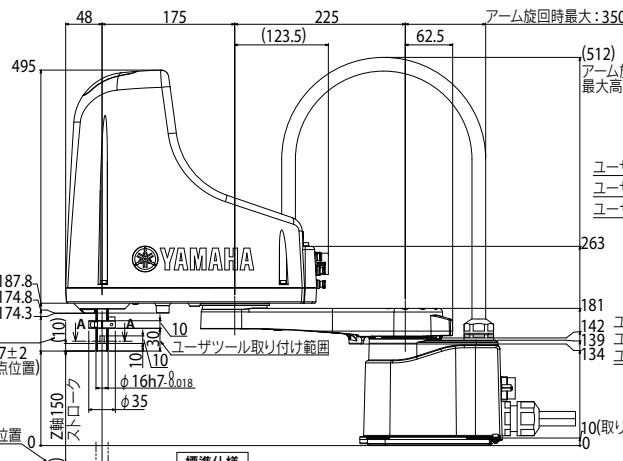
オプション
ユーザ配線配管中通しシャフト仕様



Z軸上昇端
メカストップ位置
Z軸原点復帰時
10mm上昇



XY軸原点位置
(突き当て仕様)
原点復帰を行う場合は
X軸は上記位置より反時計回り位置に
Y軸は上記位置より時計回り位置にあらかじめ移動してください。

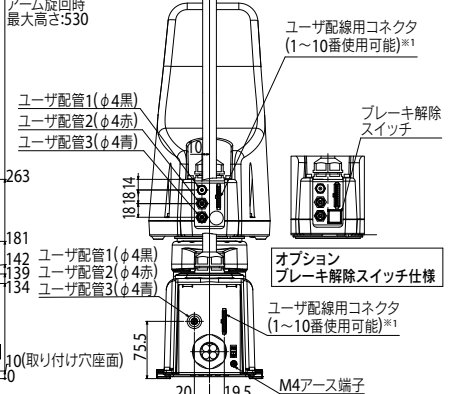
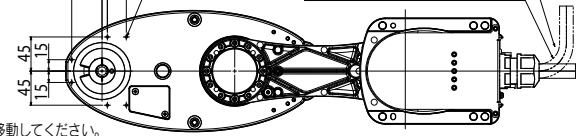


標準仕様

ユーザ用タップ: 6-M4×0.7 深さ 8
ここに付くツールの質量は先端質量に含めてください。

4-φ9 / 最小曲げ半径 R27(*)
*ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。



ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管1(φ4黒)
ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管3(φ4青)

*1: 日本圧着端子製造株式会社
SMコネクタ: SMR-111V-B
ピン: SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。