

YK400XR

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 3kg



注文型式

YK400XR	150				RCX340-4										
ロボット本体	原点復帰方法 S: センサー仕様 I: 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: 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)	アプソパツェリ	4: 4個 3: 3個 2: 2個 1: 1個 0: 0個		

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

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	減速機	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
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	タイミングベルト
	減速機 ~ 出力	直結	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	3 kg (標準仕様)、2 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	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. 実際の使用環境での慣性モーメントを入力して頂く必要があります。*4. オプション仕様(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2kg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 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・システムの登録商標です。
* 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)を使用して下さい。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。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XR

