

YK250~400XC(H)

クリーンタイプ

アーム長 250・350・400mm/最大可搬質量 3kg

● 注文型式

| | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---|-------------------------------------|---|---|---|---------------|---|---|---|----------------------|---|-----------------------|---|----------------------|
| YK250XC 350XCH 400 ロボット本体 <small>H-R軸高剛性タイプ</small> | - | 150 | - | 3L | - | RCX142 | - | E | - | N1 | - | CC | - | S |
| | | <small>Z軸ストローク</small> 150・150mm | | <small>ケーブル長</small> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m | | コントローラ | | <small>CE対応</small> 無記入:標準 E:CE仕様 | | <small>拡張I/O</small> | | <small>ネットワーク</small> | | <small>バッテリー</small> |

コントローラ型式:詳しくはコントローラカタログを参照ください。

● 基本仕様

| 機種 | | YK250XC(H) | YK350XC(H) | YK400XC(H) | |
|---------------------------|---|------------|------------|------------|-------|
| 軸仕様 | X軸 | アーム長 | 125mm | 225mm | 225mm |
| | | 回転範囲 | ±115° | | |
| | Y軸 | アーム長 | 125mm | | 175mm |
| | | 回転範囲 | ±130° | ±128° | ±143° |
| Z軸 | ストローク | 150mm | | | |
| | R軸 | 回転範囲 | ±180° | | |
| モータ | X軸 | 200W | | | |
| | Y軸 | 100W | | | |
| | Z軸 | 100W | | | |
| | R軸 | 100W | | | |
| 最高速 | X、Y軸合成 | 4.0m/s | 5.0m/s | 6.0m/s | |
| | Z軸 | 1.0m/s | | | |
| | R軸 | 1020°/s | | | |
| | X、Y軸 | ±0.01mm | | | |
| 繰返し位置決め精度 ^{※1} | Z軸 | ±0.01mm | | | |
| | R軸 | ±0.005° | | | |
| | 最大可搬質量 | 3kg | | | |
| 標準サイクルタイム(2kg可搬時) | 0.54秒 | | 0.66秒 | | |
| R軸許容慣性モーメント ^{※2} | 0.049kgm ² (0.5kgfcms ²) | | | | |
| ユーザー配線 | 0.2sq×10本 | | | | |
| ユーザー配管 | φ4×3 (外径) | | | | |
| 動作リミット設定 | 1.ソフトリミット 2.メカストップ(XYZ軸) | | | | |
| ロボットケーブル | 3.5m、オプション:5m、10m | | | | |
| コントローラ、電源容量 | RCX142、1000VA | | | | |
| 本体質量 | 16kg | | | | |
| クリーン度(0.1μmベース) | クラス10 | | | | |
| 吸引量(Nℓ/min) | 60 | | | | |

※1:周囲温度一定時の値です。(X,Y軸) ※2:加速度係数の設定に制限があります。



YK250XC(H)

YK400XC(H)

