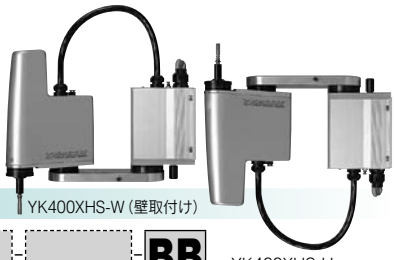
YK400XHS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 3kg

販売終了予定
2012年12月末


YK400XHS-W（壁取付け）

YK400XHS-U
（壁取付けインバース）

■注文型式

YK400XHS	-		-	150	-		-	RCX240S	-		-		-		-		-		-	BB
ロボット本体		取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）		Z軸ストローク 150：150mm		ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		適用コントローラ		CE対応 無記入：標準 E：CE仕様		拡張I/O※2 N,P：標準I/O 16/8 N1,P1：40/24点 N2,P2：64/40点 N3,P3：88/56点 N4,P4：112/72点		ネットワークオプション 無記入：なし CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet YC：YC-Link※3		iVYシステム 無記入：なし VY：iVY（VISION） TR：iVY＋照明＋トラッキング LC：iVY＋照明		バッテリ BB：4個

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。
※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。
※2. I/OボードにてNPNを選択の場合はN～N4、PNPを選択の場合はP～P4となります。
※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.47をご覧ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長（mm）		225	175	150	—
	回転範囲（°）		±115	±140	—	±360
モータ出力 AC（W）			200	100	100	100
減速機構	減速器		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	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速器 ～ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1（XYZ：mm）（R：°）			±0.01		±0.01	±0.005
最高速度（XYZ：m/sec）（R：° /sec）			6.0		1.0	1020（壁取付け） 720（インバース）
最大可搬質量（kg）			3			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時（sec）			0.66			
R軸許容慣性モーメント※2（kgm²）			0.05			
ユーザ配線（sq×本）			0.2×10			
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（m）			標準：3.5　オプション：5,10			
本体質量（kg）			15			

※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。

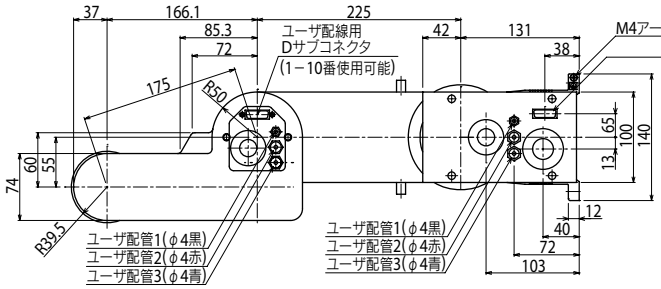
■適用コントローラ

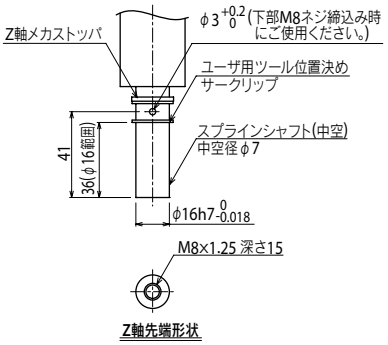
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

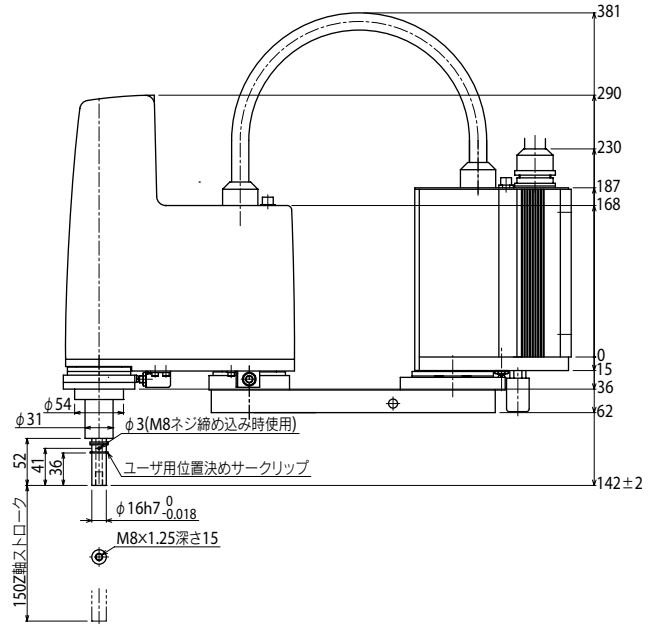
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細は取扱説明書（設置マニュアル）をご参照ください。

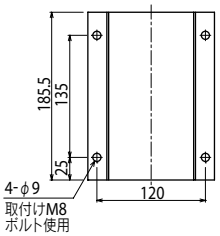
取扱説明書（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.jp/robot/

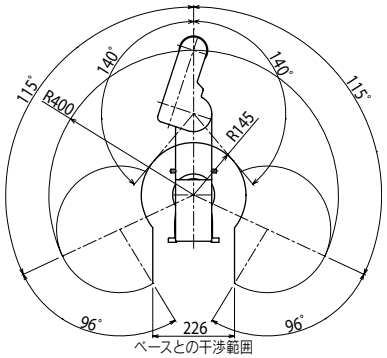
YK400XHS











動作範囲
取付壁面との干渉注意

※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ　RCX240S ▶ 469