

# 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

<b>YK400XR</b>	<b>150</b>	<b>RCX340-4</b>										
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)	アンプ バッテリー
												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 ▶ P.544

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	225 mm	175 mm	150 mm	—
アーム長	—	—	—	—
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	直結		タイミングベルト	
伝達方式	直結		タイミングベルト	
モータ ~ 減速機	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 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 <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
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

※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いただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XR

