

# YK400XP

防塵・防滴仕様



●アーム長 400mm

●最大可搬質量 3kg

※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。

## ■注文型式

**YK400XP - 150** **RCX240S** **BB**

|        |         |                             |          |                  |   |  |  |       |
|--------|---------|-----------------------------|----------|------------------|---|--|--|-------|
| ロボット本体 | Z軸ストローク | ケーブル長                       | 適用コントローラ | CE対応             | 拡張/O <sup>※1</sup>  | ネットワークオプション  | IVYシステム  | バッテリー |
|        |         | 3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m |          | 無記入:標準<br>E:CE仕様 | N,P:標準I/O 16/8<br>N1,P1:40/24点<br>N2,P2:64/40点<br>N3,P3:88/56点<br>N4,P4:112/72点 | 無記入:なし<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet<br>PB:Profibus<br>EN:Ethernet<br>YC:YC-Link <sup>※2</sup> | 無記入:なし<br>VY:iVY (VISION)<br>TR:iVY+照明<br>+トラッキング<br>LC:iVY+照明 | BB:4個 |

※1. 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。  
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

## ■基本仕様

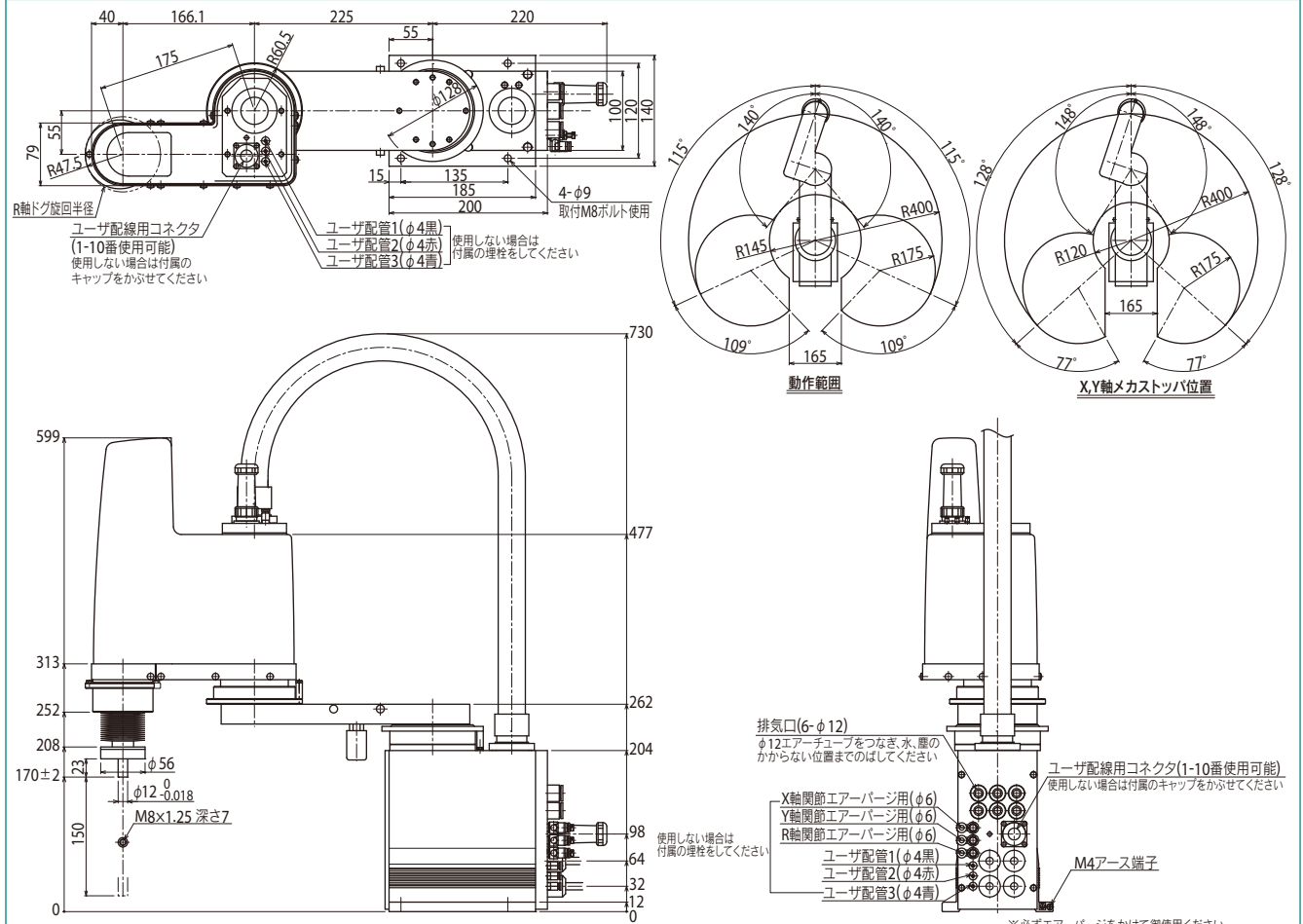
|   |          | X軸                         | Y軸         | Z軸         | R軸         |
|---|----------|----------------------------|------------|------------|------------|
| 軸仕様   | アーム長(mm) | 225                        | 175        | 150        | —          |
|   | 回転範囲(°)  | ±115                       | ±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<br>減速器 ~ 出力      | 直結         | タイミングベルト伝達 | タイミングベルト伝達 |
| 繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R:°)      |          | ±0.01                      | ±0.01      | ±0.01      | ±0.005     |
| 最高速度 (XYZ: m/sec) (R:° /sec)                  |          | 6.0                        | 1.0        | 1.0        | 1020       |
| 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 <sup>※2</sup> (kgm <sup>2</sup> ) |          | 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.メカストップ(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<br>ポイントトレース<br>リモートコマンド<br>オンライン命令 |

## YK400XP



アプリケーション  
TRANSERVO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-XG  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
タイナー  
小型  
中型  
大型  
天吊・  
インバー  
防塵・防滴