

YK400XGP

防尘、防滴规格

●臂长 400mm

●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK400XGP-150

S

RCX340-4

机器人主机

Z轴行程

150/150mm

法兰工具

空白:无

F:有

中空轴

S:有

电缆长度

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

适用控制器 / 控制轴数

安全规格

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

适用控制器

支持CE标准

扩展I/O

网络选项

IVY系统

夹持器

电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
	250 mm	250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传动方式	马达 ~ 减速器	直接连接	直接连接	直接连接
	减速器 ~ 输出	直接连接	直接连接	直接连接	直接连接
重复定位精度 ^{*1}		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{*2}		0.57 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{*3}		0.05 kgm ²			
保护等级 ^{*4}		相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制 2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准:3.5 m 选配:5 m、10 m			
主机重量		22.5 kg			

*1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

*2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(粗定位拱形移动时)。

*3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.610的说明。

*4. 请勿对波纹管直接射流。有关水以外的防滴性能,请咨询本公司。

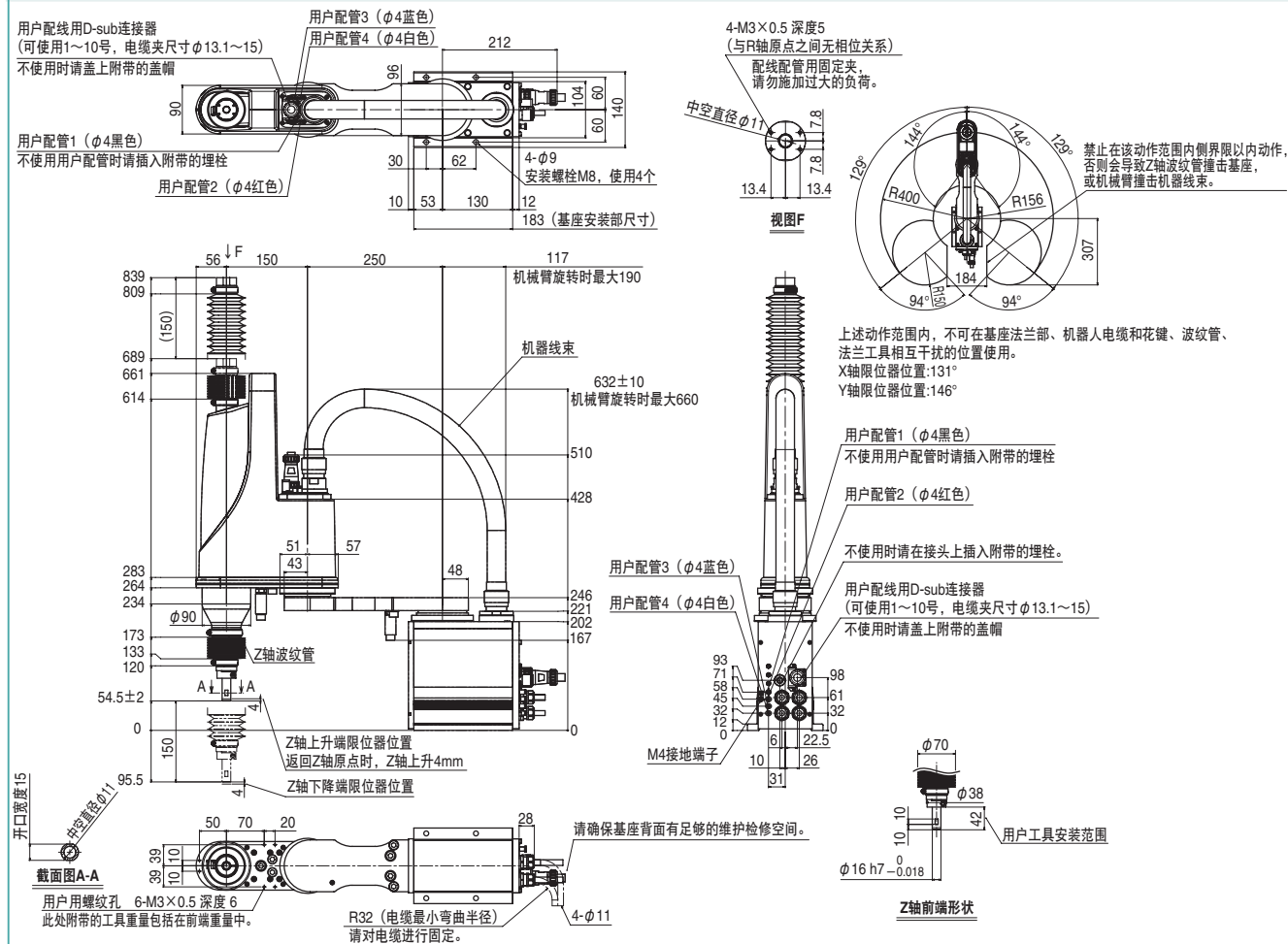
※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

※为了高精度设置基准坐标,请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XGP



适用控制器

RCX340 ▶ 544

RCX240S ▶ 534

