

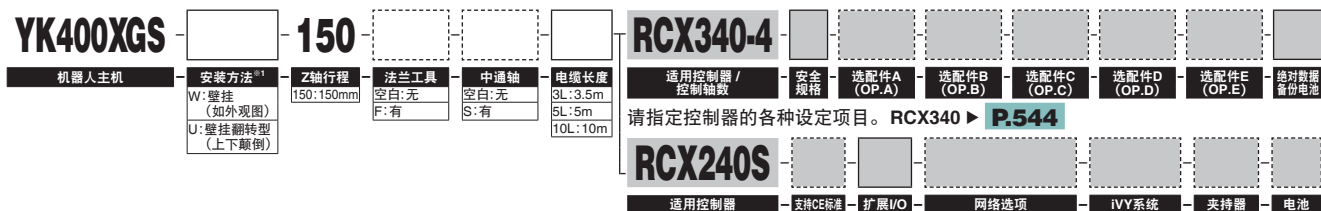
壁挂·翻转规格

●臂长 400mm

●最大可搬运重量 5kg

※ 采用接单生产方式,交货期请咨询本公司。

☐ 订购型号



※1. 请务必按规格要求安装。
 请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
 错误安装会导致故障发生。

■ 基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±125°	±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 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接			
重复定位精度 ^{※1}			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec (壁挂) 720°/sec (翻转)
最大搬运重量			5 kg (标准规格)、4 kg (选配规格 ^{※4})			
标准周期时间:2kg 可搬运时 ^{※2}			0.49 sec			
R轴容许慣性力矩 ^{※3}			0.05 kgm ²			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)			φ4 × 3			
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			20 kg			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(可搬运2kg、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. 选配规格(法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等)时,最大可搬运重量为4kg。

■ 适用控制器

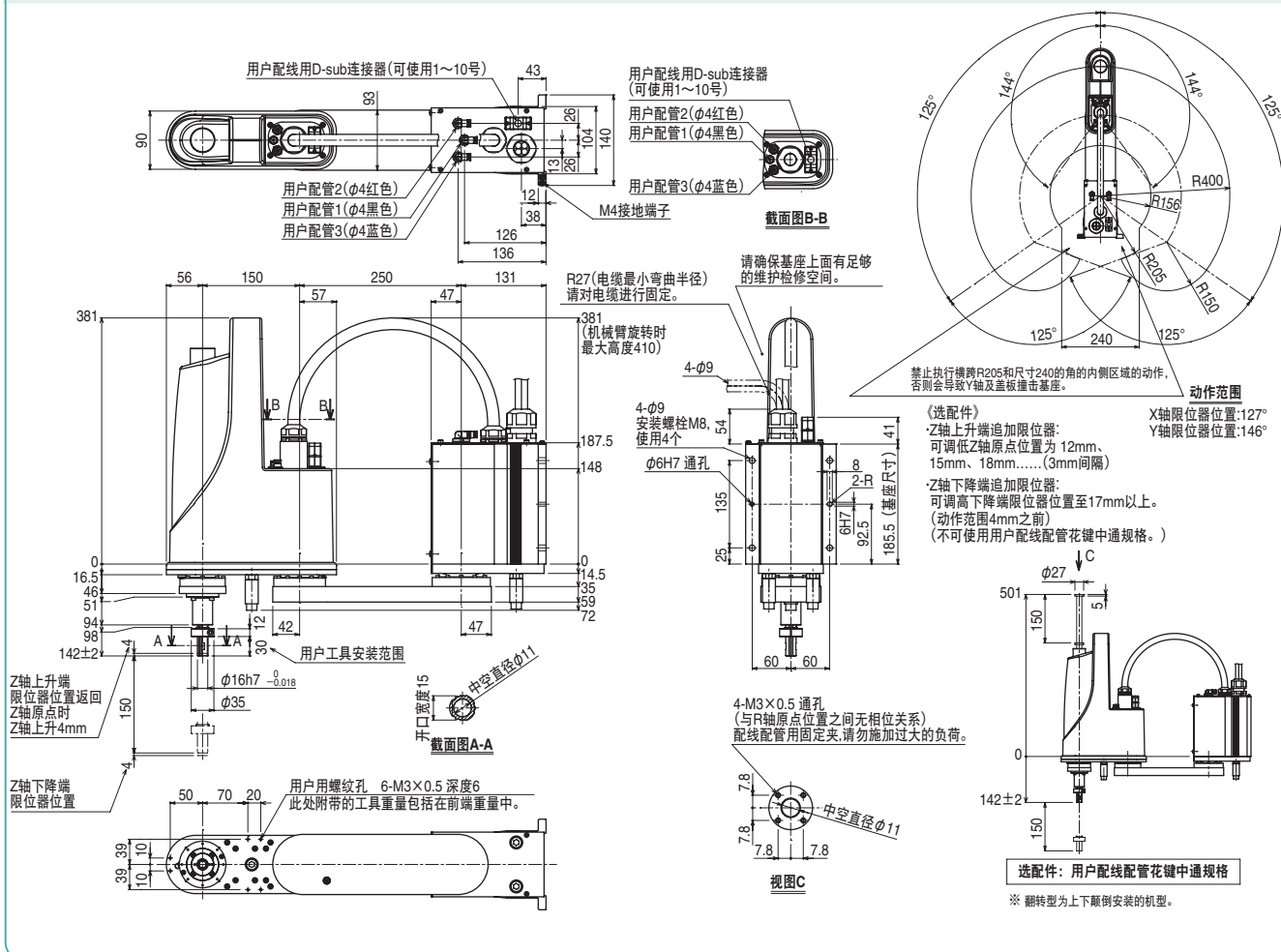
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

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

※通过移动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)。

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

YK400XGS



适用控制器

RCX340 ▶ 544**RCX240S ▶ 534**

垂直多关节机器人
YA

线性传送带模块
LCM100

小型車組機器人
TRANSERO

线性串列机器人
PHASER

XY-X

永平多美节机譜入
YK-X

Y_P-X

CONTROL

各种信:
INFORMA

全方位
微型

大型

防转型

