

YK400XEC-4

洁净型：小型

高性价比机型



●臂长 400mm

●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK400XEC-4-150

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	制动器解除开关 空白：无 BS：有	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RXC340-4 适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A~E (OP.A~E)	绝对数据备份用电池
-------	---------	------	-------------------------	-------------------------------------	--------------------------	------	-----------------	-----------

请指定控制器的各种设定项目。

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	225 mm	175 mm	150 mm	—
	旋转范围	±132°	±145°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
减速机构	传动方式	直接连接		同步带	
	马达~减速器 减速器~输出	直接连接		同步带	
重复定位精度 ^{*1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg可搬运时 ^{*2}		0.45 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{*3}		0.05 kgm ²			
用户接线		0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)		φ4 × 3 根			
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：3.5m 选配：5m、10m			
主体重量		18 kg			
洁净度		ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气		55 Nℓ/min ^{*4}			

*1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。

*3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

*4. 请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RXC340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机命令

* 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。

* 通过追加X、Y轴的限位器，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(安装手册)。

* 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(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。

<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK400XEC-4

