

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 | RCX340-4 | 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 |
|--------|----------|-----------------------------|
| RCX340 | 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

