

APPLICATION
应用机型TRANSERO
小型单轴机器人FLIP-X
单轴机器人PRASER
线性单轴机器人XY-X
直交机器人YK-XG
水平多关节机器人YP-X
搬运机器人CLEAN
洁净型机器人CONTROLLER
控制器
INFORMATION
各种信息

单轴

直交

水平多关节

YK400XCH

● 机械手臂长 400mm

● 最大搬运重量 3kg

■ 订购型号

YK400XCH-150**RCX240S****BB**

机器人主机

Z 轴行程

150:150mm

电缆长度

3L:3.5m(标准)
5L:5m
10L:10m

适用控制器

支持 CE 标准

未填写:标准
E:CE 规格扩展 I/O^{※1}N.P:标准 I/O 16 点
N1.P1:40/24 点
N2.P2:64/40 点
N3.P3:88/56 点
N4.P4:112/72 点

网络选项

未填写:无
CC:CC-Link
DN:DeviceNet
PB:Profibus
EN:Ethernet
YC:YC-Link^{※2}

电池

BB:4 个

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4。

※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

■ 基本规格

	X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格				
臂长 (mm)	225	175	50	—
旋转范围 (°)	±115	±143	—	±360
马达输出 AC (W)	200	100	100	100
反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01		±0.01	±0.005
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	6.0		1.0	1020
最大搬运重量 (kg)	3			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 (sec)	0.66			
R 轴允许惯性力矩 ^{※2} (kgm ²)	0.05			
用户配线 (sq×根)	0.2×10			
用户配管 (外径)	φ4×3			
动作限位设定	1. 软限制 2. 限位器 (XYZ 轴)			
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5.10			
主机重量 (kg)	16			
洁净度	CLASS 10 ^{※3}			
抽吸量 (Nl/min) 空气	60 ^{※4}			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。

※2. 在加速度系数的设定上有限制。

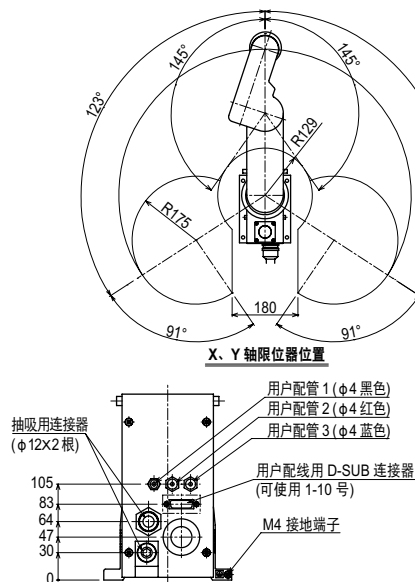
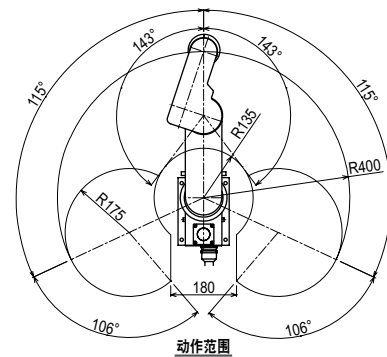
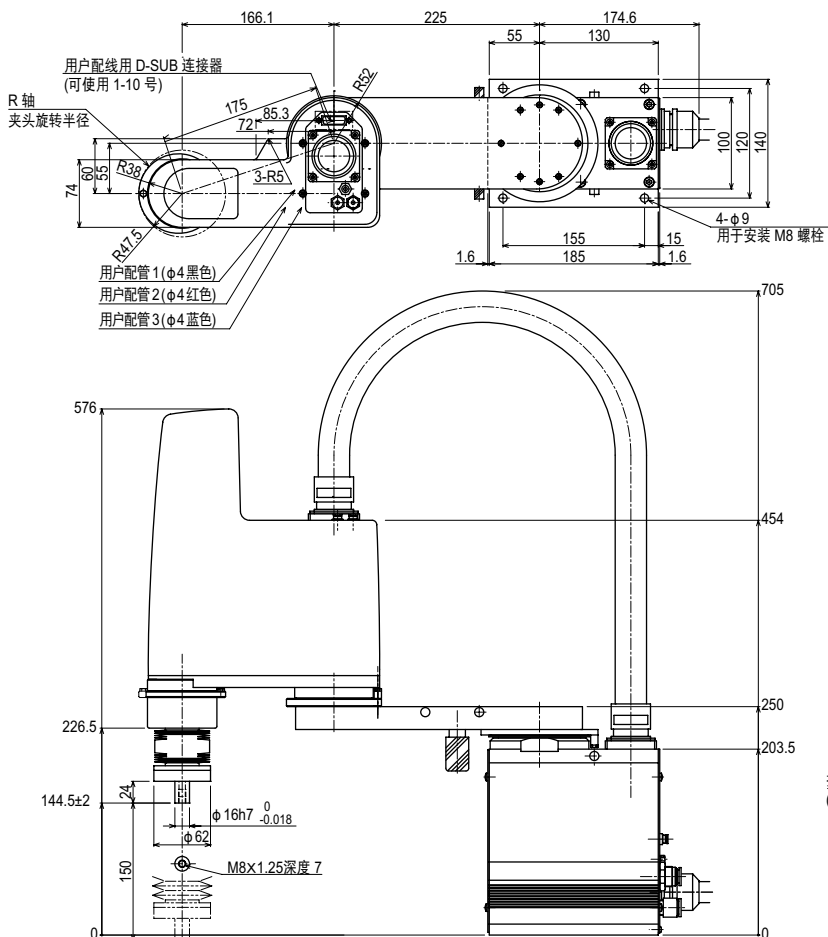
※3. 1cf 单位 (0.1μm 基准)、抽吸风机使用时。

※4. 必需抽吸量因使用状态、使用环境不同而不同。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240S	1000	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YK400XCH

**342**

适用控制器

RCX240S ▶ 402