YK400XR

标准规格：小型

● 高性价比机型

● 机械手臂长 400mm ● 最大搬运重量 3kg

■ 订购型号

YK400XR -	[ ]	150 -	[ ]	- [ ]	- RCX340-4 -	[ ]	- [ ]	- [ ]	- [ ]	- [ ]	- [ ]	- [ ]
机器人主机	原点复位方法 S：传感器规格 T：限位规格	Z 轴行程	中通规格 未填写：无 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 4：4个 3：3个 2：2个 1：1个 0：0个

■ 基本规格

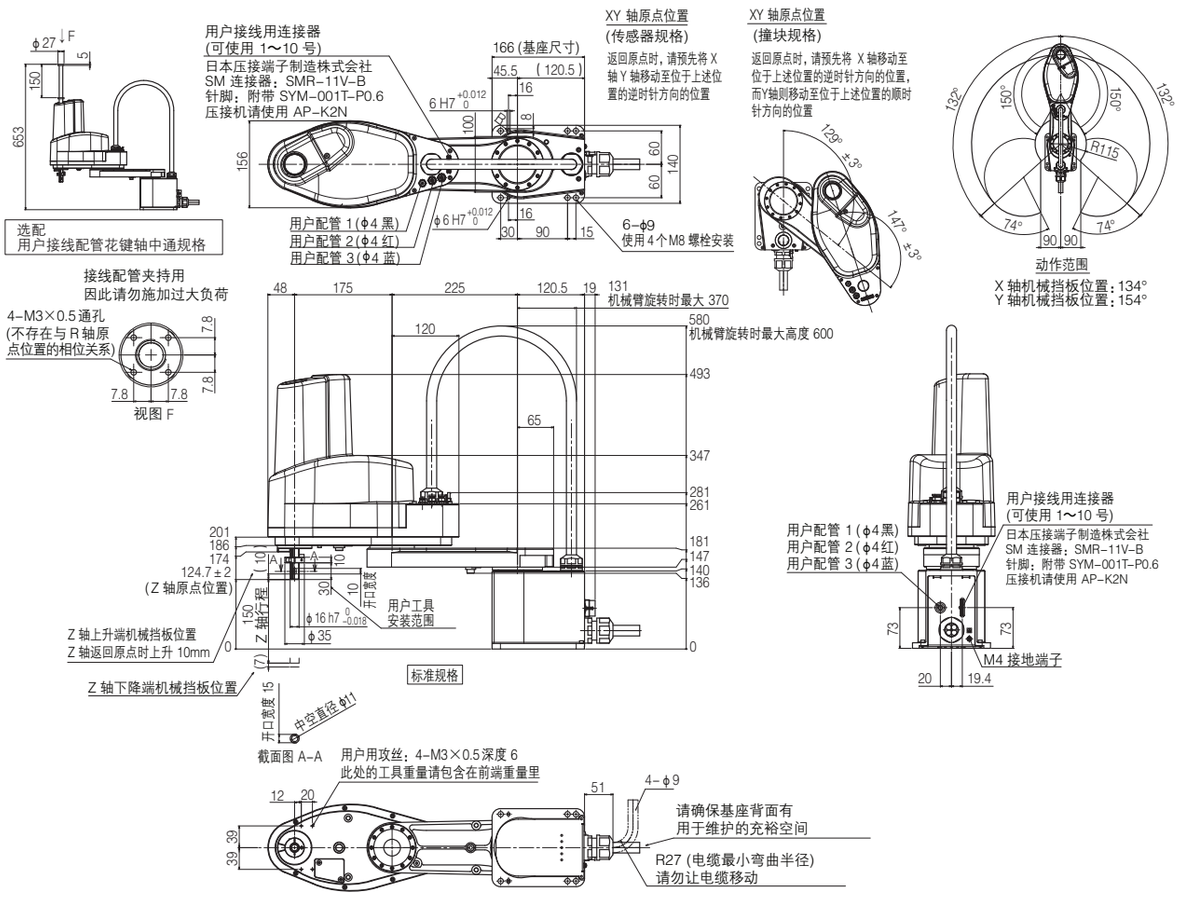
			X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)		225	175	150	—
	旋转范围 (°)		±132	±150	—	±360
马达输出 AC (W)			200	100	100	100
减速机构	减速机		谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠螺杆	皮带减速
	传导方式	马达 ～ 减速机	直接连接		同步带	
		减速机 ～ 输出	直接连接			同步带
反复定位精度※1 (XYZ: mm) (R: °)			±0.01		±0.01	±0.01
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)			6		1.1	2600
最大搬运重量 (kg)			3 (标准规格)、2 (选配件规格※4)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec)			0.45			
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm^2)			0.05kgm^2 (0.5$kgfcms^2$)			
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 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)			标准：3.5 选配：5, 10			
主机重量 (kg)			17			

※1. 周围温度一定时的值 (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. 需要根据实际的使用环境来输入惯性力矩。
※4. 选配件规格 (用户配线配管花键中通规格) 时，最大搬运重量为 2kg。

■ 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 遥控命令 在线命令

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
※ 设定高精度的基准坐标时，可使用基准坐标设定治具 (选配件)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XR