

YK400XE-4

표준 타입: 소형 타입



● 암 길이 400mm

● 최대 반송 질량 4kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.

주문 형식

YK400XE-4	150	RCX340-4																		
로봇 본체	최대 반송 질량	원점 복귀 방법	Z축 스트로크	중공 샤프트	케이블	컨트롤러/제어 가능 축수	안전 규격	옵션 A (OP.A)	옵션 B (OP.B)	옵션 C (OP.C)	옵션 D (OP.D)	옵션 E (OP.E)	ABS 배터리							
		S: 센서 T: 스트로크 플단		원목 없음: 없음 S: 중공 샤프트 포함	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								4: 4개 3: 3개 2: 2개 1: 1개 0: 0개							

기본 사양

축 사양	X축	Y축	Z축	R축
암 길이	225mm	175mm	150mm	-
회전 각도	+/-132°	+/-150°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력	200W	100W	100W	100W
감속 메커니즘	전달 방식	감속기-모터 출력-감속기	다이렉트 커플링	타이밍 벨트
반복 위치 결정 정도 *1	+/-0.01mm		+/-0.01mm	+/-0.01°
최대 속도	6m/sec		1.1m/sec	2600°/sec
최대 반송 질량	4kg(표준 사양), 3kg(옵션 사양 *4)			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 *2	0.41sec			
R축 허용 관성 모멘트 *3	0.05kgm ² (0.5kgfcm ²)			
유저 배선	0.2sq × 10			
유저 튜브(외경)	φ 4 × 3			
동작 리미트 설정	1. 소프트 리미트 2. 스토퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이	표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량	17kg			

*1 주변 온도가 일정한 경우의 수치입니다. (X, Y축)
 *2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하고 대략적인 위치 지정 아르 연신을 수행하는 경우입니다.
 *3 RCX340는 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.
 *4 옵션 사양의 최대 반송 질량(스플라인 타입을 통한 유저 배선/튜브 포함)은 3kg입니다.

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	1000	프로그램/ 리모트 커맨드/ RS-232C 통신

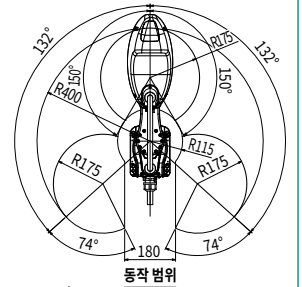
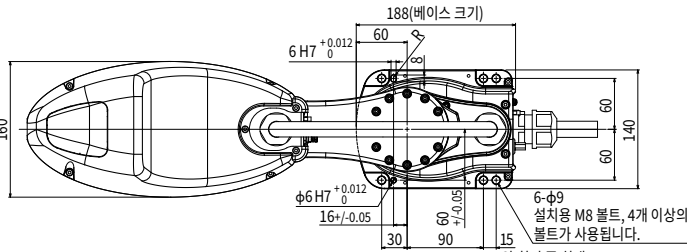
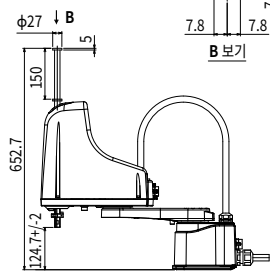
* X 및 Y축 메카 스토퍼의 위치를 추가하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (최대 가동 범위는 선적 시 설정됩니다.)
 자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.
 * 경도가 높은 표준 좌표를 설정하려면 표준 좌표 설정 지그(옵션)를 사용하십시오. 자세한 내용은 사용 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

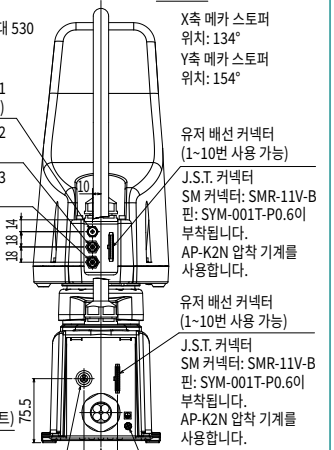
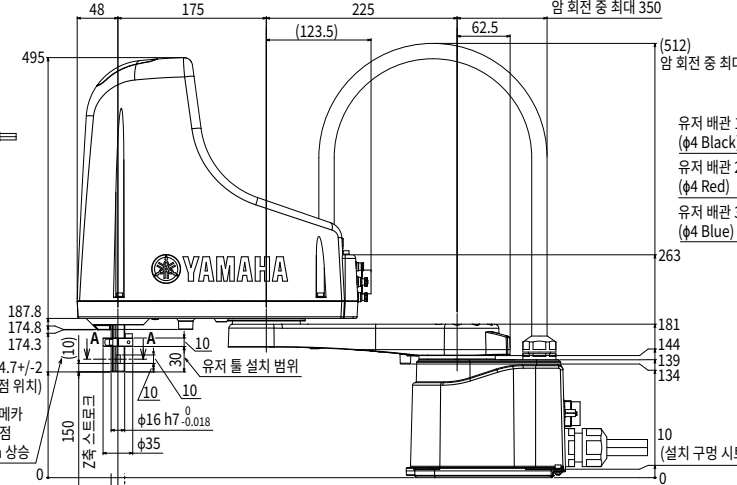
YK400XE-4

4-M3 x 0.5 권동 구멍(R축 원점에 대한 위상 관계가 없습니다.)

이 구멍은 배선/튜브 클램프용이므로 큰 하중을 가하지 마십시오.



옵션 유저 배선 및 튜브는 스플라인 샤프트를 통해 배선됩니다.



Z축 상단 및 메카 스토퍼 위치 원점 복귀 시 10mm 상승

Z축 하강단 및 메카 스토퍼 위치

표준 타입

유저 배선용 탭 구멍 6-M4 x 0.7 길이 8 여기에 부착된 공기 중량은 선단 질량에 추가해야 합니다.

4-φ9 최소 케이블 굵기 반경 R27(*) *케이블을 움직이지 마십시오.

베이시 뒷면에 유저 보조 작업을 위한 충분한 공간을 확보하십시오.

XY축 원점 위치 (스트로크 플단 사양) 원점 복귀를 수행할 때 위치에서 X축과 Y축을 각각 시계 방향 및 시계 반대 방향으로 미리 움직입니다.

기능
전면위 타입
초소형 타입
소형 타입
중형 타입
대형 타입
변형 부품/옵션
인간-로봇 협업
협동 로봇
장비