

YK400XE-4

標準規格：小型

● 低成本高效益機型

● 機械手臂長度 400mm ● 最大可搬運重量 4kg



訂購型式

YK400XE-4	150	RCX340-4
機器人主機	最大可搬運重量	原點復歸模式
		S: 感應器模式 T: 撞塊模式
	Z軸行程	中空軸
		空白: 無 S: 附中空軸
	制動器解除開關	電纜長度
	空白: 無 BS: 有	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
		適用控制器 / 控制軸數 - 安規標準
		選配A~E (OP.A~E)
		絕對數據備用電池

請選用控制器，指定控制器各種設定項目。

※欲了解控制器細節，請參閱RCX340產品型錄或至官網確認。

基本規格

軸規格	X軸	Y軸	Z軸	R軸
機械手臂長度	225 mm	175 mm	150 mm	—
旋轉範圍	±132°	±150°	—	±360°
馬達輸出 AC	200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	傳導方式		直接連接	正時皮帶
	馬達 ~ 減速機		直接連接	正時皮帶
減速機 ~ 輸出		直接連接	正時皮帶	正時皮帶
重複定位精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度	6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬運重量	4 kg (標準規格、選配規格*4)、3 kg(選配規格*5)			
標準週期時間：可搬運2kg時*2	0.41 sec			
R軸容許慣性力矩*3	0.05 kgm ²			
用戶配線	0.2 sq x 10 支			
用戶配管 (外徑)	φ4 x 3			
動作極限設定	1.軟限制 2.機械限位器 (X, Y, Z軸)			
機器人電纜線長度	標準：3.5 m 選配：5 m, 10 m			
主機重量	17 kg			

- *1. 在一定環境溫度下的數值 (X、Y軸)。
- *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位拱形動作時。
- *3. 會依據尖端重量和R軸慣性力矩偏移量的設定而自動設定加速度係數。
- *4. 在標準規格、選配規格 (制動器解除開關規格) 的情形下，最大可搬運重量為4kg。
- *5. 在選配規格 (用戶配線配管中空軸規格) 的情形下，最大可搬運重量為3kg。

適用控制器

控制器	電源容量 (VA)	運轉方式
RCX340	1000	程式 遠程指令 聯機命令

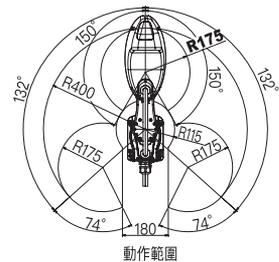
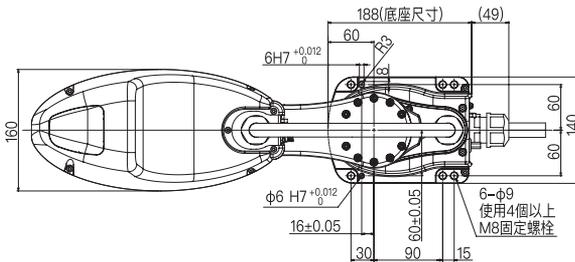
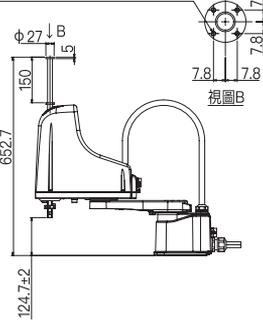
※可透過追加X軸及Y軸的機械限位器來限制可動範圍。(出廠時為最大可動範圍) 細節請參閱使用說明書 (設置說明書)。

※為了能精準地設定基準座標，請使用基準座標設定治具 (選配) 進行設定。詳情請參閱使用說明書 (設置說明書)。

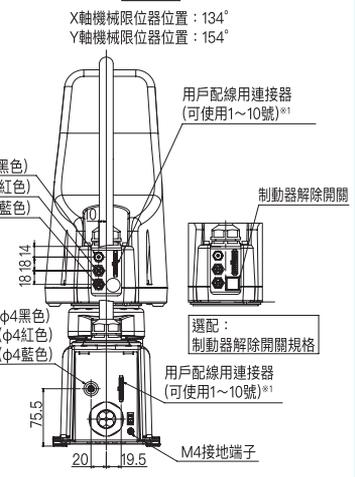
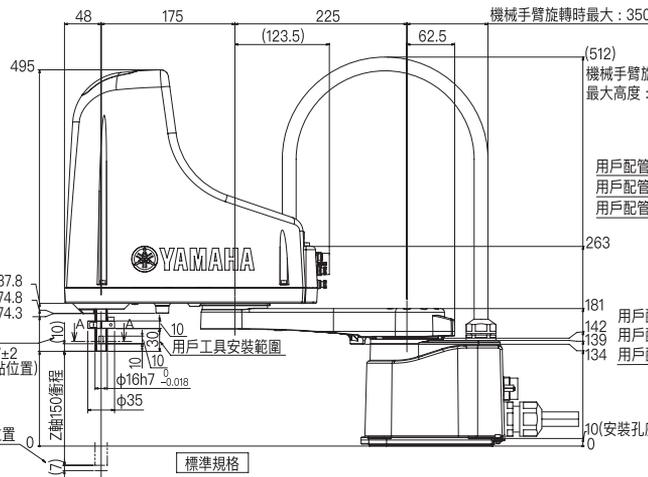
使用說明書 (設置說明書) 可從本公司官網下載。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XE-4

4-M3x0.5 通孔
(與R側原點位置無相位關係)
用於夾緊配線配管。
請勿施加過大的負荷。



選配：
用戶配線配管中空軸規格



用戶用螺紋孔：6-M4x0.7 深度 8
此處附帶的工具重量應含於尖端重量內。

4-φ9 / 最小彎曲半徑 R27(*)
*電纜線應予以固定。

底座背面應確保足夠的維修空間。

XY軸原點位置
(撞塊模式)

欲執行原點復歸時，
X軸應從上述位置預先移動至逆時鐘旋轉位置，
Y軸應從上述位置預先移動至順時鐘旋轉位置。

*1：日本壓接端子製造株式會社
SM連接器：SMR-11V-B
針腳：SYM-001T-P0.6附屬品
壓接機請使用AP-K2N。