



垂直多关节机器人  
YA

线性传送带模块  
LCM100

小型单轴机器人  
TRANSERVO

单轴机器人  
FLIP-X

线性单轴机器人  
PHASER

直交机器人  
XV-X

垂直多关节机器人  
YK-X

拾放型机器人  
YP-X

洁净  
CLEAN

控制器  
CONTROLLER INFORMATION

各种信息

全方位

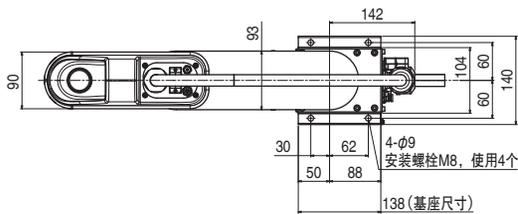
小型

大型

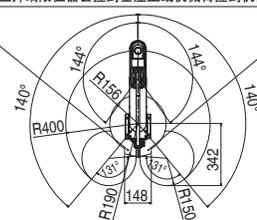
悬挂、翻转型

卫生、防滴型

## YK400XG 法兰工具安装规格

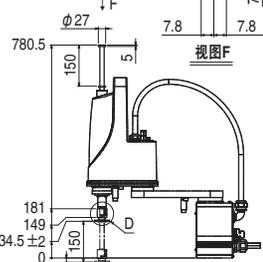
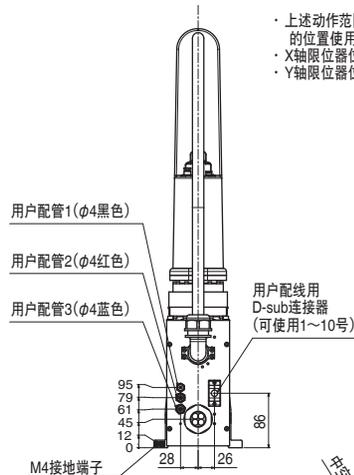
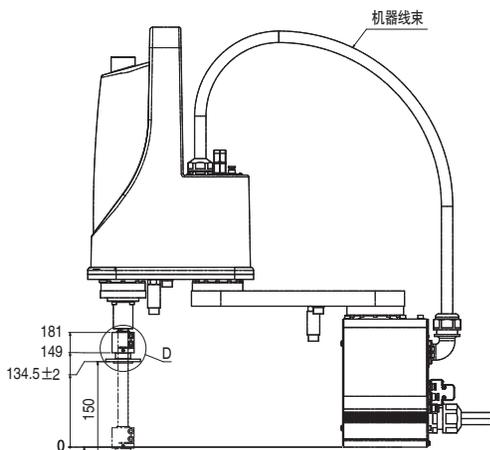
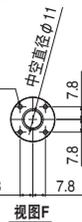


禁止横跨R190和尺寸146的角的内侧区域动作，否则Z轴上升限位器会撞到基座上或机械臂撞到机器线束上。

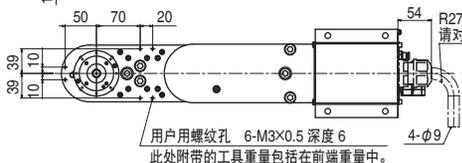


- 上述动作范围内，不可在基座法兰部、机器人电缆和花键相互干扰的位置使用。
- X轴限位器位置：142°
- Y轴限位器位置：146°

4-M3×0.5 通孔(与R轴原点位置无相位关系)  
配线配管用固定夹，请勿施加过大的负荷。

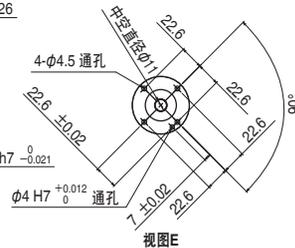


选配件：用户配线配管花键中通规格



请确保基座背面有足够的维护检修空间。

详图D



视图E