

YK400XE-4

标准规格：小型

高性价比机型



机械臂长度 400mm

最大搬运重量 4kg

订购型号

YK400XE-4	150				RCX340-4										
机器人主机	最大搬运重量	原点复归方法 S: 传感器规格 T: 撞块规格	Z轴行程	中空轴 空白: 无 S: 有	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器/控制轴数	安全标准	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 备份用电池		

※控制器的详情请参阅RCX340产品目录或网站。

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格				
机械臂长度	225 mm	175 mm	150 mm	—
旋转范围	±132°	±150°	—	±360°
马达输出 AC	200 W	100 W	100 W	100 W
减速机构	传动方式	直接连接	同步带	同步带
	马达 ~ 减速器	直接连接	同步带	同步带
	减速器 ~ 输出	直接连接	同步带	同步带
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	6 m/sec	1.1 m/sec	2600°/sec	
最大搬运重量	4 kg(标准规格)、3 kg(选配规格 ^{※4})			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}	0.41 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
用户接线	0.2 sq × 10 根			
用户配管 (外径)	φ4 × 3			
动作极限设置	1. 软限制 2. 机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度	标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量	17 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(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. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。

※4. 选配件规格(用户接线配管花键轴中空规格等)时，最大可搬运重量为3kg。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 远程命令 联机指令

※通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)

详情请参阅产品手册(设置手册)。

※为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具
(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。

<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK400XE-4

