

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 스톱크	중공 샤프트	케이블	컨트롤러/제어 가능 축 수	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: 스톱크 끝단		원칙 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

			X축	Y축	Z축	R축
축 사양	암 길이		225mm	175mm	150mm	-
	회전 각도		+/-132°	+/-150°	-	+/-360°
AC 서보 모터 출력			200W	100W	100W	100W
감속 메커니즘	전달 방식	감속기-모터	다이렉트 커플링			타이밍 벨트
		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. 스톱퍼(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 아크 연선을 수행하는 경우입니다.

※3 RCX340은 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 스톱퍼의 위치를 추가하여 가동 범위를 제한할 수 있습니다. (최대 가동 범위는 선적 시 설정됩니다.)
자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.
※. 정도가 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

