YK400XGS 壁挂、翻转型规格

● 机械手臂长 400mm ● 最大搬运重量 5kg ※采用接单生产方式，交货期请咨询。

订购型号

YK400XGS - [ ] - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机 | 安装方法※1 (W：壁挂 (如外形图所示)；U：壁挂翻转型 (上下颠倒)) | Z 轴行程 (150：150mm) | 法兰工具 (未填写：无；F：有) | 中通规格 (未填写：无；S：有) | 电缆长度 (3L：3.5m；5L：5m；10L：10m) | 适用控制器 / 控制轴数 | 安全规格 | 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) | 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.502

RCX240S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - BB

适用控制器 | 支持 CE 标准 | 扩展 I/O | 网络选项 | iVY 视觉系统 | 夹爪 | 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.489

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)		250	150	150	—
	旋转范围 (°)		±125	±144	—	±360
马达输出 AC (W)			200	150	50	100
减速机构	减速器		谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆	谐波齿轮驱动
	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
反复定位精度※1 (XYZ：mm) (R：°)			±0.01		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ：m/sec) (R：°/sec)			6.1		1.1	1020 (壁挂) 720 (翻转型)
最大搬运重量 (kg)			5 (标准规格)、4 (选配件规格※4)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2 (sec)			0.49			
R 轴允许惯性力矩※3 (kgm²)			0.05			
用户配线 (sq × 根)			0.2×10			
用户配管 (外径)			φ4×3			
动作限位设定			1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)			标准：3.5 选配：5, 10			
主机重量 (kg)			20			

※1. 周围温度一定时的值。
※2. 上下移动 25mm、水平移动 300mm 的往返动作 (可搬运 2kg、粗定位拱形运动时)。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.532 的说明。
※4. 选配件规格 (法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格) 时，最大搬运重量为 4kg。

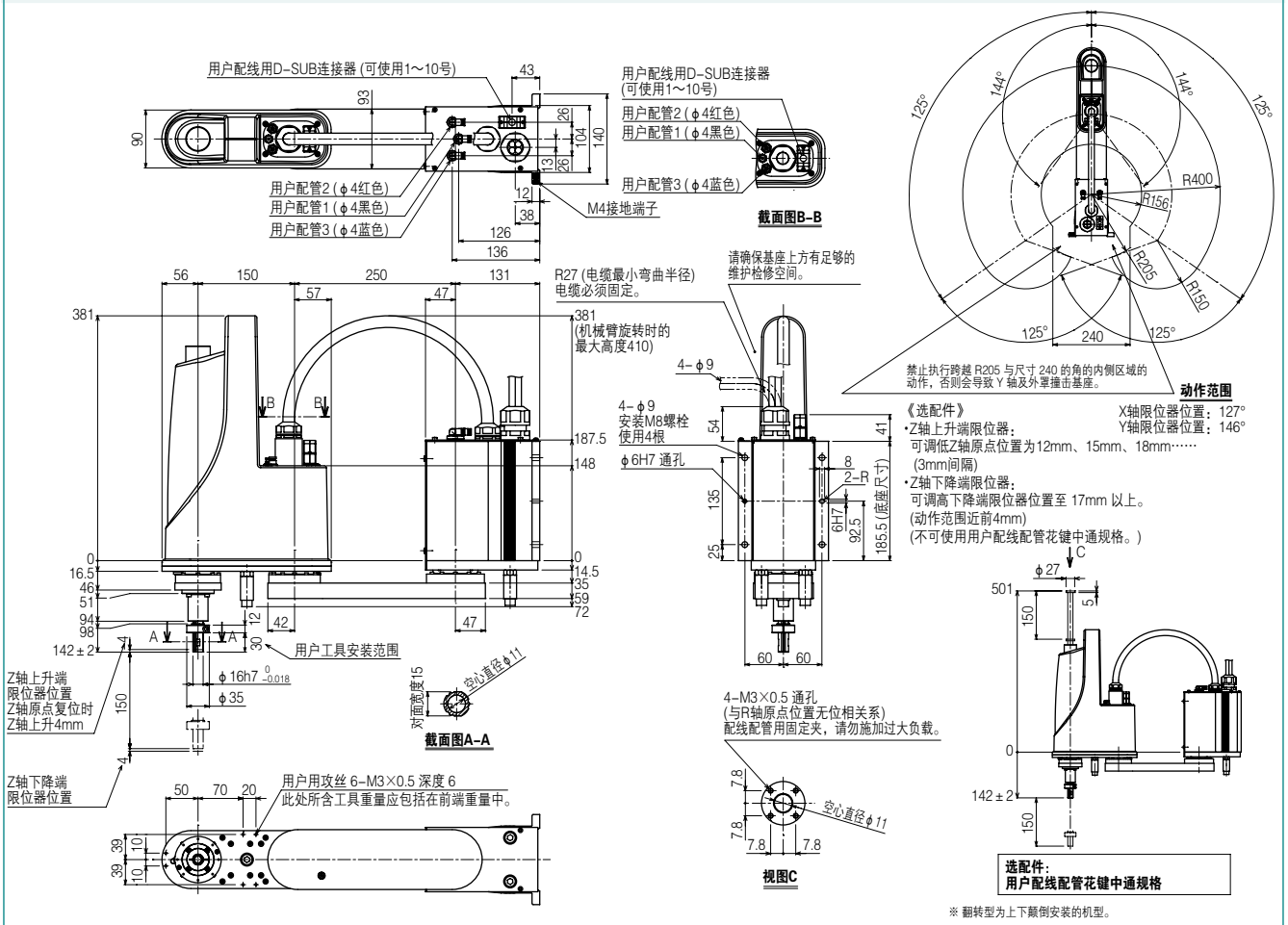
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240S	1000	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

※谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※可动范围可通过改变 Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

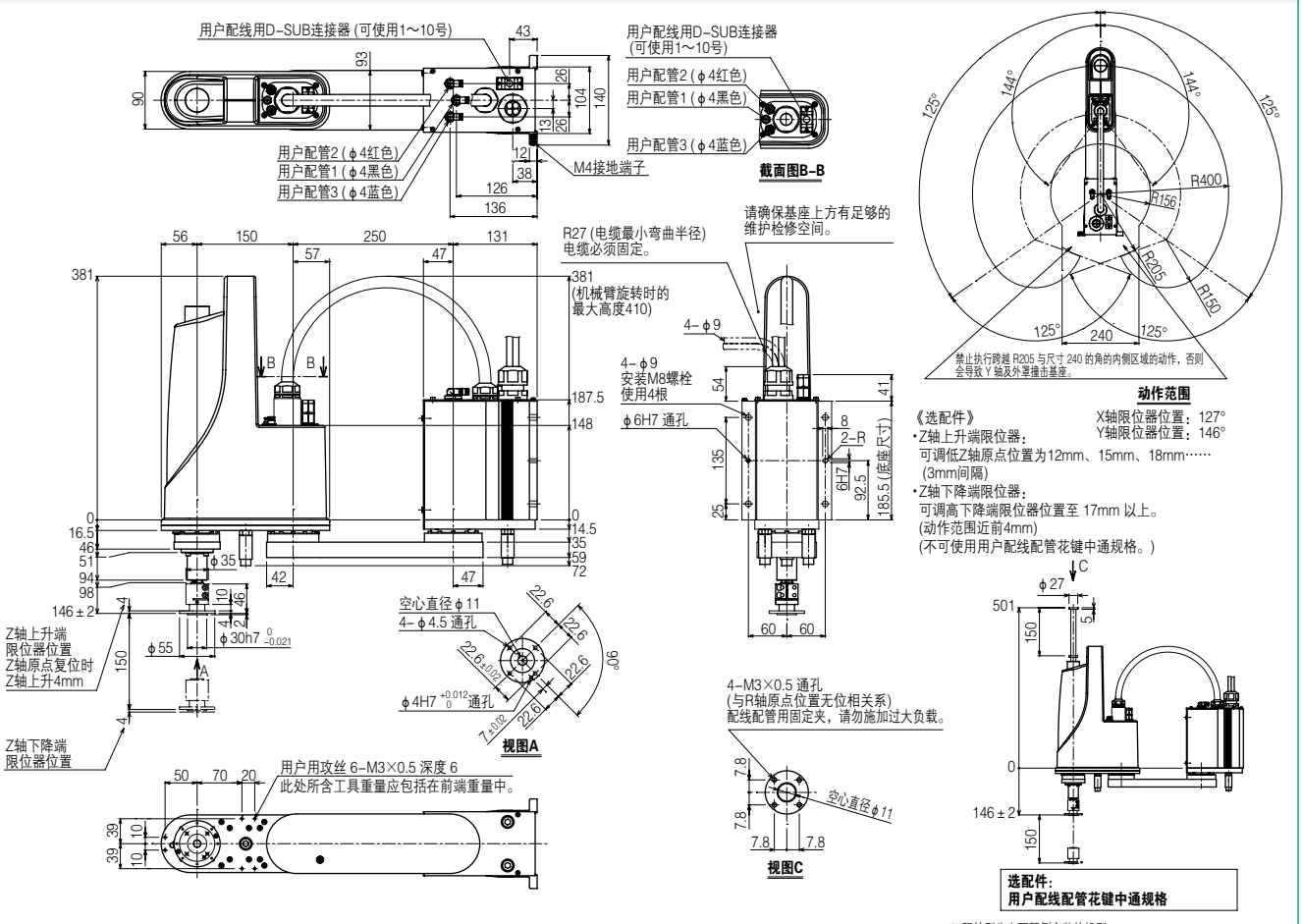
YK400XGS



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

适用控制器 RCX340 ▶ 502 RCX240S ▶ 489

YK400XGS　法兰工具安装规格



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。