

YK400XE-4

Typ standardowy: Typ mały

Niski koszt i dobra specyfikacja



Zasięg ramienia 400mm Maksymalne obciążenie 4kg

Metoda zamówienia

YK400XE 4	150	RCX340-4											
Model	Maks. udźwig	Return-to-origin method S: Sensor I: Stroke end	Skok osi Z	Hollow shaft No entry: None S: With hollow shaft	Kabel 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	Kontroler Liczba kontrolowanych osi	Safety standard	Opcja A (OP.A)	Opcja B (OP.B)	Opcja C (OP.C)	Opcja D (OP.D)	Opcja E (OP.E)	Absolute battery

Specyfikacja kontrolera RCX340 P.566

Specyfikacje			Oś X	Oś Y	Oś Z	Oś R
Specyfikacja Osi	Długość ramienia		225 mm	175 mm	150 mm	-
	Kąt obrotu		+/-132 °	+/-150 °	-	+/-360 °
Moc silnika serwo AC			200 W	100 W	100 W	100 W
Mechanizm hamowania	Metoda transmisji	Reduktor prędkości obrotowej z silnika	Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
		Reduktor prędkości obrotowej na wyjściu	Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
Powtarzalność ^{Note 1}			+/-0.01 mm		+/-0.01 mm	+/-0.01 °
Prędkość maksymalna			6 m/sec		1.1 m/sec	2600 °/sec
Maksymalne obciążenie			4 kg (Specyfikacja standardowa), 3 kg (Opcja standardowa ^{Note 4})			
Standardowy czas cyklu z 2kg obciążeniem ^{Note 2}			0.41 sec			
Dopuszczalny moment bezwładności w osi R ^{Note 3}			0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
Okablowanie			0.2 sq × 10 kabli			
Rury (Średnica zewnętrzna)			φ 4 × 3			
Granica ruchu			1.Soft limit 2.Stoper mechaniczny (osie X,Y,Z)			
Długość kabla robota			Standard: 3.5 m Opcja: 5 m, 10 m			

Kontroler		
Kontroler	Moc (VA)	Metoda operacji
RCX340	1000	Programowanie / Zdalne sterowanie / Obsługa przy użyciu komunikacji RS-232C

Note. Zakres ruchu może być ograniczony przez dodanie mechanicznych blokad w osi X i Y. (Maksymalny zakres ruchu został ustawiony przy wysyłce).
Więcej informacji dostępnych w manual.
Note. Aby ustawić standardowe współrzędne z dużą dokładnością, użyj standardowego przyrządu do ustawiania współrzędnych (opcja).

instrukcje obsługi robotów można pobrać ze strony internetowej pod adresem podanym poniżej:
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

Note 1. Wartość podana w normalnej temperaturze otoczenia
Note 2. Przy zawracaniu 300 mm w kierunku poziomym, 25 mm w kierunku pionowym i wykonywaniu operacji łuku pozycjonowania zgrubnego.
Note 3. Współczynnik przyspieszenia jest ustawiany automatycznie w zależności od masy końcówki i wielkości przesunięcia dla ustawień momentu bezwładności osi R.
Note 4. Maksymalne obciążenie użytkowe opcji (z okablowaniem/rurowaniem użytkownika) wynosi 4 kg.

