

YK400XR

Typ standardowy: Typ mały

Niski koszt i wysoka wydajność



Zasięg ramienia 400mm Maksymalne obciążenie 3kg

Metoda zamówienia

YK400XR - **150** - **RCX340-4**

Model	Return-to-origin method S: Sensor T: Stroke end	Z-axis stroke	Hollow shaft No entry: None S: With hollow shaft	Cable 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	Kontroler Liczba kontrolowanych	Safety standard	Option A (OP.A)	Option B (OP.B)	Option C (OP.C)	Option D (OP.D)	Option E (OP.E)	Absolute battery 4: 4 pcs. 3: 3 pcs. 2: 2 pcs. 1: 1 pc. 0: 0 pc.
-------	---	---------------	--	---	------------------------------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---

Specyfikacja kontrolera RCX340 P.544

Specyfikacje

		X-axis	Y-axis	Z-axis	R-axis
Specyfikacje osi	Długość ramienia	225 mm	175 mm	150 mm	-
	Kąt obrotu	+/-132 °	+/-150 °	-	+/-360 °
Moc silnika servo AC		200 W	100 W	100 W	100 W
Mechanizm hamowania	Speed reducer	Harmonic drive	Harmonic drive	Ball screw	Belt speed reduction
	Metoda transmisji	Bezpośrednio sprzężone		Pasek	
		Bezpośrednio sprzężone			Pasek
Powtarzalność ^{Note 1}		+/-0.01 mm		+/-0.01 mm	+/-0.01 °
Maksymalna prędkość		6 m/sec		1.1 m/sec	2600 °/sec
Maksymalne obciążenie		3 kg (Specyfikacja standardowa), 2 kg (Opcja standardowa ^{Note 4})		0.45 sec	
Standardowy czas cyklu przy obciążeniu 2kg					
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			

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 ustalany 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 3 kg.

Kontroler

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

Note. "Harmonic" i "Harmonic drive" są zarejestrowanymi znakami towarowymi firmy Harmonic Drive Systems Inc.

Note. Zakres ruchu może być ograniczony przez dodanie mechanicznych ograniczników w osi X i Y. (Maksymalny zakres ruchu został ustawiony przy wysłaniu).

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/>

YK400XR

4-M3 × 0.5 through-hole
(No phase relation to R-axis origin.)
As this hole is intended for the wiring/tubing clamp, do not attach a large load to it.

View of F

User wiring connector
(Numbers 1 to 10 are usable.)
J.S.T. Connector
SM connector: SMR-11V-B
Pin: SYM-001T-P0.6 is attached.
Use AP-K2N for the crimping machine.

XY-axis origin position (Sensor specification)
When performing return-to-origin, move both the X-axis and Y-axis counterclockwise in advance from the position shown above.

Working envelope
X-axis mechanical stopper position : 134°
Y-axis mechanical stopper position : 154°

Option
User wiring and tubing routed through spline shaft.

Z-axis stroke
Z-axis upper end mechanical stopper position
10mm rise during return-to-origin
Z-axis lower end mechanical stopper position

Cross section A-A
Tapped hole for user wiring 4-M3 × 0.5 Depth 6
The weight of the tool attached here should be added to the tip mass.

XY-axis origin position (Stroke end specification)
When performing return-to-origin, move the X-axis and Y-axis counterclockwise and clockwise, respectively in advance from the position shown above.

Keep enough space for the maintenance work at the rear of the base.
R27 (Min. cable bending radius)
Do not move the cable.