

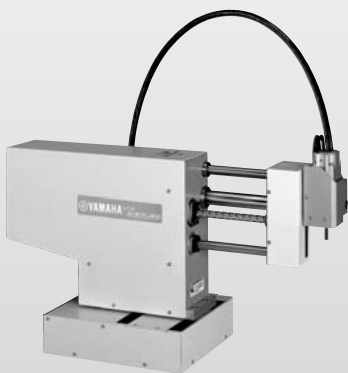
YP340X 4軸

YP330Xに回転用R軸をプラスした高速4軸ロボット

標準サイクルタイム 0.67³sec の高速型。

動作エリアはX軸330mm、Y軸150mm、Z軸100mmを確保。さらに回転用R軸の付加により作業の自由度もアップ。

先端部での可搬質量 1kg を確保。



注文型式

YP340X - 3L - RCX142 - E - N1 - CC - S

ロボット本体 - ケーブル長 - 適用コントローラ - CE対応 - 拡張I/O - ネットワーク - バッテリ

-3L: 3.5m(標準)
-5L: 5m
-10L: 10m

コントローラの詳細はヤマハコントローラカタログをご参照ください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
モータ出力	200W	200W	200W	60W
繰り返し位置決め精度 ¹	±0.02mm	±0.02mm	±0.05mm	±0.1°
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20mm	リード20mm	リード25mm相当	1/18
最高速度 ²	1500mm/sec	1000mm/sec	1500mm/sec	1000°/sec
動作範囲	330mm	150mm	100mm	±180°
サイクルタイム	0.67sec ³ 、0.87sec ⁴			
最大可搬質量	1kg			
R軸許容慣性モーメント	0.01kgf・cm ² (0.0098kgm ²)			
ロボットケーブル長	標準:3.5m オプション:5m、10m			
コントローラ/電源容量	RCX142 / 800VA			
本体質量	34kg			

- 1: 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
- 2: 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
- 3: 上下50mm・前後150mm(アーチ量50)の往復時間(負荷1kgの荒位置決めアーチモーション時)。
- 4: 上下25mm・前後300mm(アーチ量25)の往復時間(負荷1kgの荒位置決めアーチモーション時)。

