YK510XE-10

標準仕様：中型

ハイコストパフォーマンスモデル

アーム長 510mm **最大可搬質量 10kg**

注文型式

YK510XE - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト / キャップ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OP.A～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし S：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き	無記入：なし BS：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340▶ P.678

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10 kg（標準仕様、オプション仕様※4）、9 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.38 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様）の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
※5. オプション仕様（ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

適用コントローラ

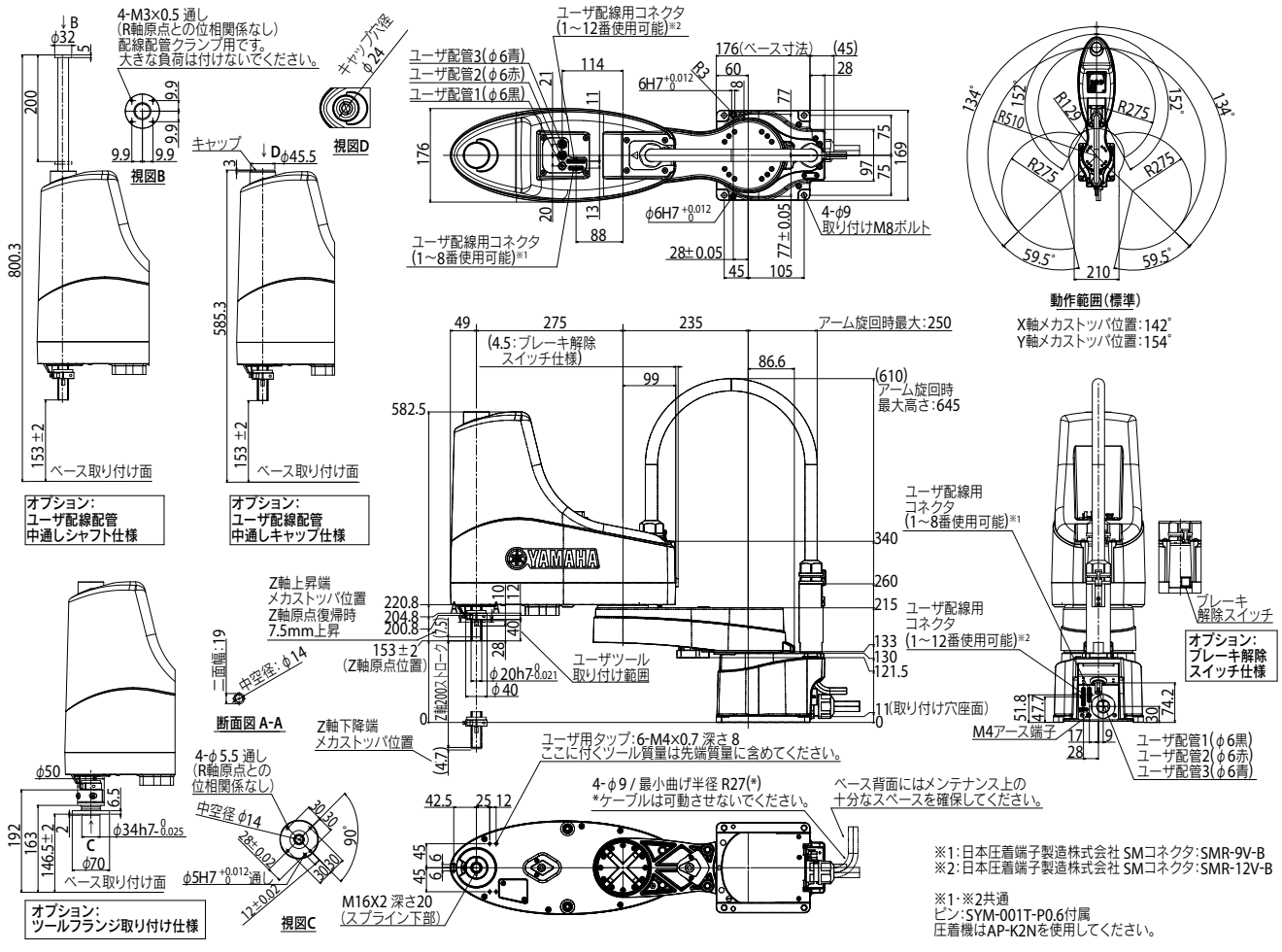
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK510XE-10



※1：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-9V-B
※2：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-12V-B

※1・※2共通
ピン：SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

適用コントローラ RCX340▶ 678