

YK610XE-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 610mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK610XE-10-200

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
無記入：なし
F：あり

中通しシャフト / キャップ
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

ブレーキ解除スイッチ
無記入：なし
BS：あり

ケーブル長
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA～E (OPA～E)

アブソリュートリ

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	335 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	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		8.6 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}		0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		0.3 kgm ²			
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。

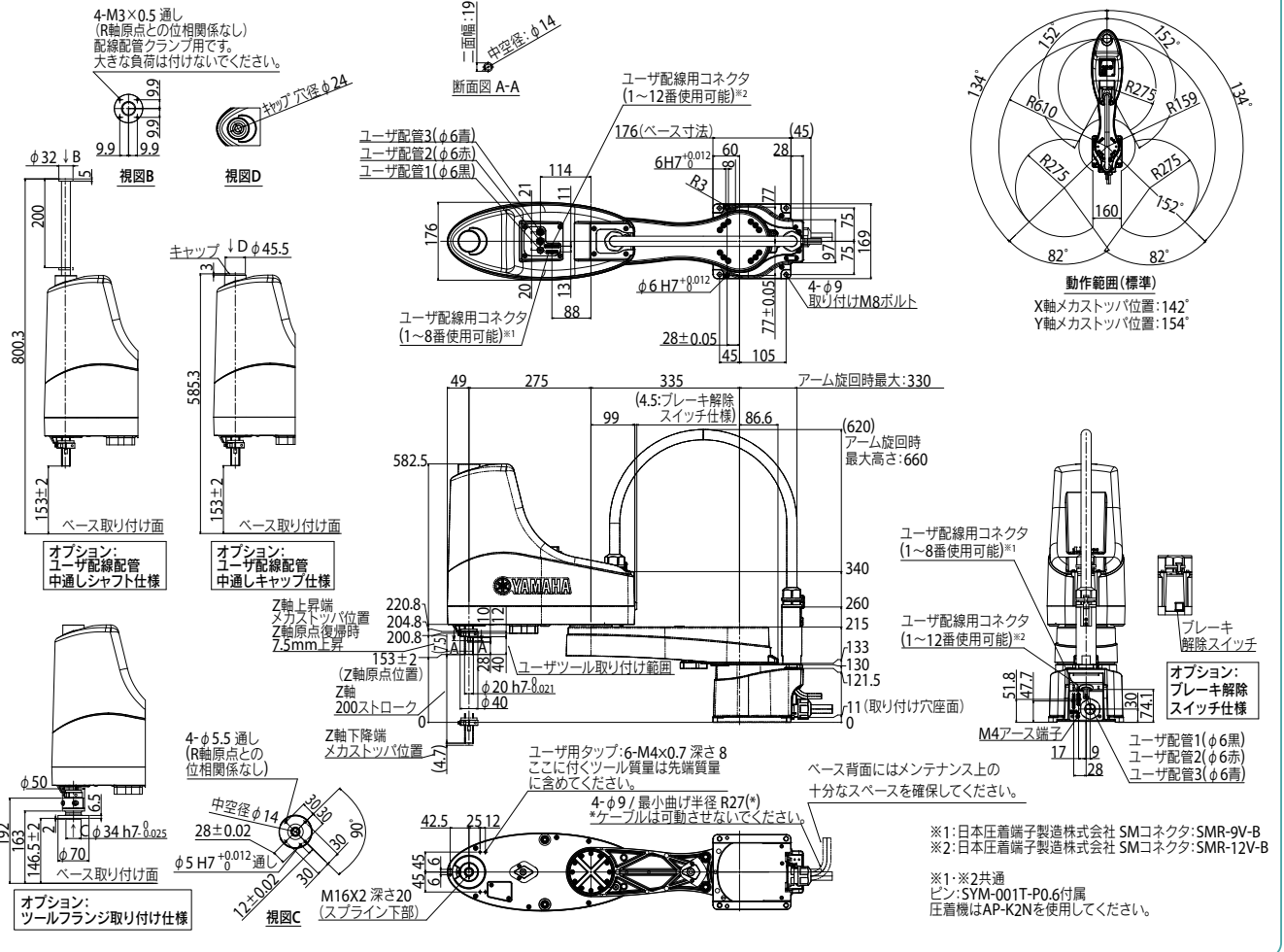
適用コントローラ

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/>

YK610XE-10



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678