

YK710XE-10

標準仕様：大型

●ハイコストパフォーマンスモデル



●アーム長 710mm ●最大可搬質量 10kg

注文型式

YK710XE-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	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)	アンプバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------	--	-------------------------------	--------------------------------------	-----------------	------	------------------	----------

RCX340-4

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	435 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	直結	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度	9.5 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}	0.42 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	26 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/>

YK710XE-10

