

# YK510XEC-10

クリーンタイプ: 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

YK510XEC - 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<br>無記入: なし<br>F: あり | ブレーキ解除スイッチ<br>無記入: なし<br>BS: あり | ケーブル長<br>3L: 3.5m<br>5L: 5m<br>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) | アンプバッテリー |
|--------|--------|---------|-----------------------------|---------------------------------|-----------------------------------------|----------|-----------------|------|------------------|----------|

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

## ■ 基本仕様

|                       | X軸          | Y軸                       | Z軸         | R軸     |
|-----------------------|-------------|--------------------------|------------|--------|
| 軸仕様                   | 235 mm      | 275 mm                   | 200 mm     | —      |
| 回転範囲                  | ±134°       | ±147.5°                  | —          | ±360°  |
| モータ出力 AC              | 400 W       | 200 W                    | 200 W      | 200 W  |
| 減速機構                  | 直結          |                          | タイミングベルト   |        |
| 伝達方式                  | 直結          |                          | タイミングベルト   |        |
| モータ ~ 減速機<br>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 mm   | ±0.01° |
| 最高速度                  | 7.8 m/sec   | 2 m/sec                  | 2600° /sec | —      |
| 最大可搬質量                | 10kg (通常仕様) | 9kg (ツールフランジありの場合)       | —          | —      |
| 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 <sup>2</sup>     | —          | —      |
| ユーザ配線                 | —           | 0.2 sq × 20 本            | —          | —      |
| ユーザ配線 (外径)            | —           | φ6 × 3 本                 | —          | —      |
| 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                  | —           | 27 kg                    | —          | —      |
| クリーン度                 | —           | ISO CLASS 4 (ISO14644-1) | —          | —      |
| 吸引量エア                 | —           | 60 Nℓ /min ※4            | —          | —      |

※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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## ■ 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<br>ポイントトレース<br>リモートコマンド<br>オンライン命令 |

※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中  
通しすることができます。詳細はマニュアル (設置マニ  
ュアル) をご参照ください。  
※ 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/>

## YK510 XEC-10

