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 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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	ブレーキ解除スイッチ	メンテナンスOP.	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 (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし BS：あり	無記入：なし MW：ボールねじ給脂窓あり	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.728

※ドライ環境仕様ケーブルへの変更も可能です（特注となります）

■ 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 °	±147.5 °	—	±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			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^2			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（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）			
吸引量エアー			60 N ℓ /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. ±1N ℓ/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。

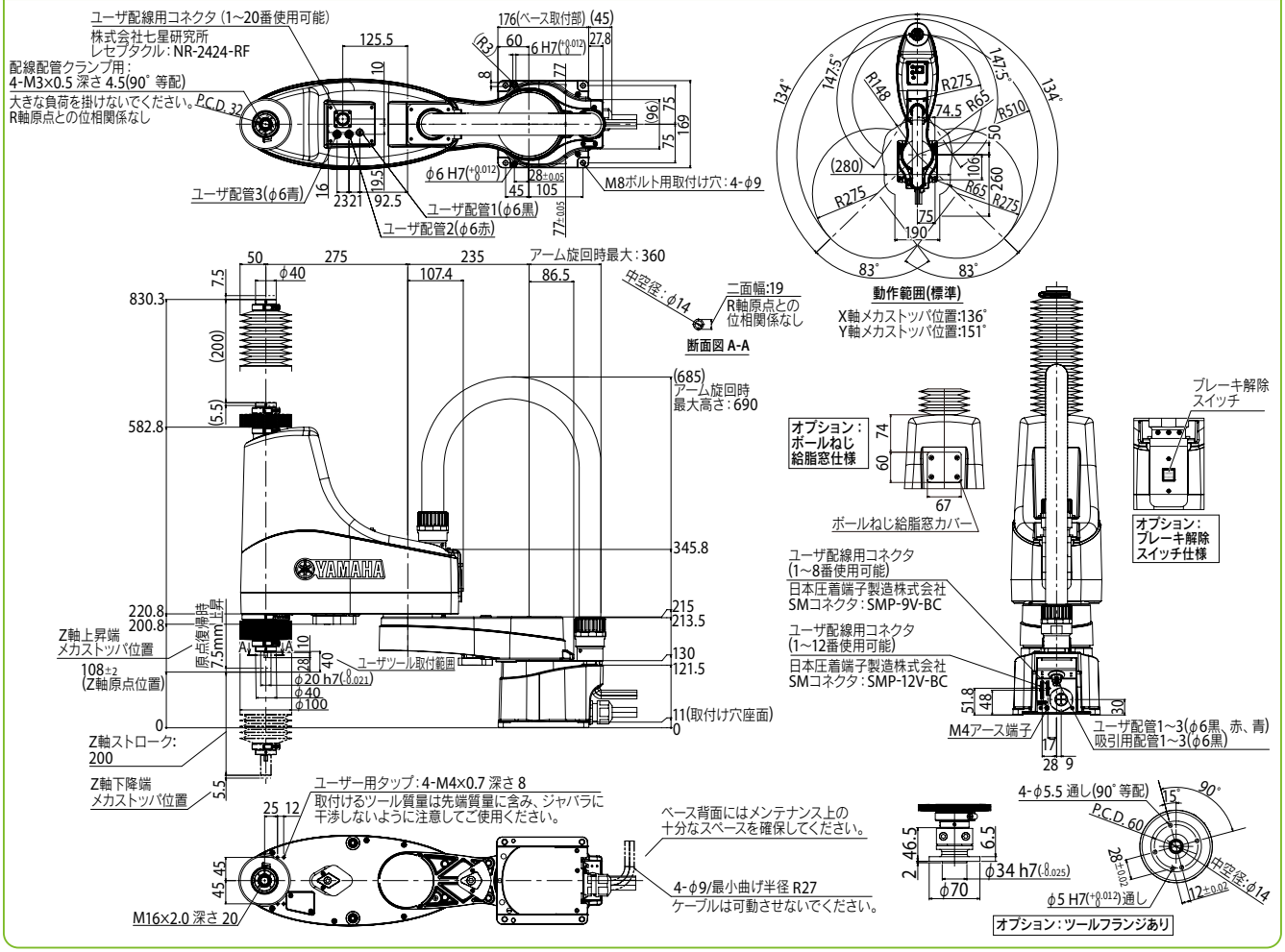
■ 適用コントローラ

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



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636