YK610XEC-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 610mm　● 最大可搬質量 10kg

注文型式

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	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
YK610XEC	10	200				RCX340-4			
			無記入：なし F：あり	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。

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°	±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			8.6 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			0.44 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 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 ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

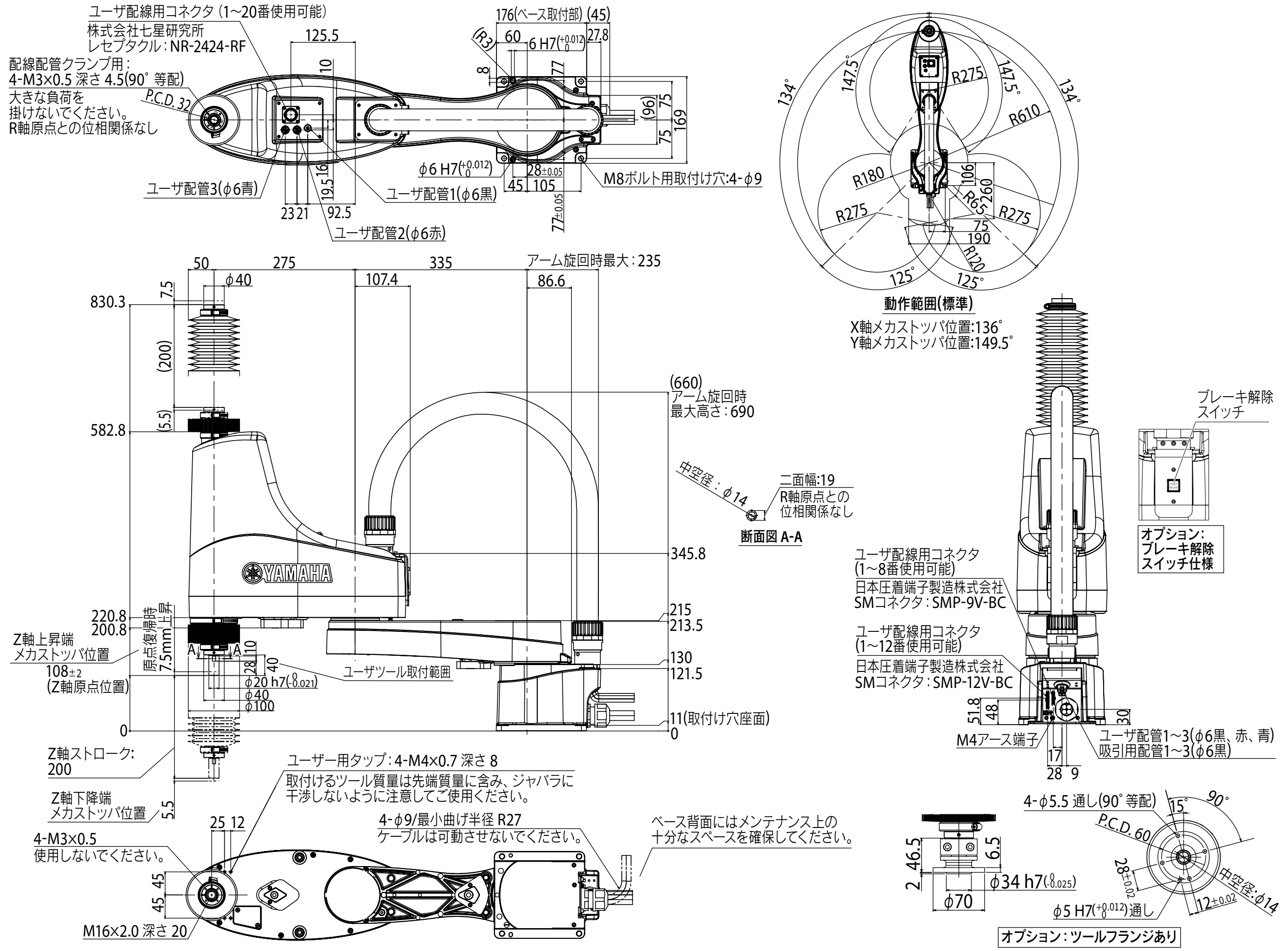
※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることできます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 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/

YK610 XEC-10


ユーザ配線用コネクタ（1～20番使用可能）
株式会社七星研究所
レセプタクル：NR-2424-RF
配線配管クランプ用：
4-M3×0.5 深さ 4.5(90°等配)
大きな負荷を
掛けないでください。
R軸原点との位相関係なし
P.C.D. 32
125.5
10
176(ベース取付部)
(45)
R3
60
6 H7(+0.012 0)
27.8
8
77
(96)
75
169
75
ϕ6 H7(+0.012 0)
28±0.05
45
105
M8ボルト用取付け穴:4-ϕ9
ユーザ配管3(ϕ6青)
ユーザ配管1(ϕ6黒)
ユーザ配管2(ϕ6赤)
16
19.5
23 21
92.5
77±0.05
134°
147.5°
147.5°
134°
R275
R610
R180
R275
R275
106
260
R65
75
190
R120
125°
125°
動作範囲(標準)
X軸メカストッパ位置:136°
Y軸メカストッパ位置:149.5°
50
275
335
アーム旋回時最大:235
ϕ40
107.4
86.6
830.3
7.5
(200)
(5.5)
582.8
(660)
アーム旋回時
最大高さ:690
中空径:ϕ14
二面幅:19
R軸原点との
位相関係なし
断面図 A-A
345.8
YAMAHA
215
213.5
130
121.5
11(取付け穴座面)
0
220.8
200.8
原点復帰時
7.5mm上昇
Z軸上昇端
メカストッパ位置
108±2
(Z軸原点位置)
A
A
28
10
40
ϕ20 h7(0 -0.021)
ϕ40
ϕ100
ユーザーツール取付範囲
Z軸ストローク:
200
5.5
Z軸下降端
メカストッパ位置
5.5
ユーザー用タップ:4-M4×0.7 深さ 8
取付けるツール質量は先端質量に含み、ジャバラに
干渉しないように注意してご使用ください。
4-ϕ9/最小曲げ半径 R27
ケーブルは可動させないでください。
ベース背面にはメンテナンス上の
十分なスペースを確保してください。
25 12
4-M3×0.5
使用しないでください。
45 45
M16×2.0 深さ 20
ブレーキ解除
スイッチ
オプション:
ブレーキ解除
スイッチ仕様
ユーザ配線用コネクタ
(1～8番使用可能)
日本圧着端子製造株式会社
SMコネクタ:SMP-9V-BC
ユーザ配線用コネクタ
(1～12番使用可能)
日本圧着端子製造株式会社
SMコネクタ:SMP-12V-BC
51.8
48
30
M4アース端子
ユーザ配管1～3(ϕ6黒、赤、青)
吸引用配管1～3(ϕ6黒)
17
28 9
4-ϕ5.5 通し(90°等配)
15°
90°
P.C.D. 60
28±0.02
12±0.02
中空径:ϕ14
2
46.5
6.5
ϕ34 h7(0 -0.025)
ϕ70
ϕ5 H7(+0.012 0)通し
オプション:ツールフランジあり