

YK710XEC-10

クリーンタイプ: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

YK710XEC - 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	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御電致	安全規格	オプションA-E (OPA-E)	アンプバッテリー
			無記入：なし F：あり	無記入：なし BS：あり	SL：3.5m SL：5m SL：6m				

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P636

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		435 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			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 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			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			0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※2			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			28 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア			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. $\pm 1N/g/min$ 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、ジャンパ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
通しすることができます。詳細はマニュアル(設置マニ
ual)をご参照ください。
- ※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストップを追加すること
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)を使用して下さい。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/>

YK710 XEC-10

