

# 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
無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 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。

## 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	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 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		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 <sup>2</sup>	
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. メカストップ (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 ポイントト्रेस 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、ユーザ配線配管を通すことができます。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/>

## YK710 XEC-10

