

標準仕様：中型

●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

YE 10 - 61 - Z20 - A

ロボット本体	最大可搬質量	アーム長	Z軸ストローク	バージョン	原点復帰方式 S: センサ仕様 T: 突当て仕様	ツール フランジ N: なし S: 中通しシャフト付き C: 中通しキャップ付き	中通しシャフト/キャップ N: なし S: 中通しシャフト付き C: 中通しキャップ付き	ブレーキ解除 スイッチ N: なし B: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプション(～OPA～E)
--------	--------	------	---------	-------	--------------------------------	--	---	----------------------------------	---	-----------------	------	---------------

■ 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 °	±152 °	—	±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			10 kg (標準仕様、オプション仕様 ^{*4})、9 kg (オプション仕様 ^{*5})			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2}			0.38 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			23 kg			

※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、2kg搬送、粗位置決めアーチ動作時。

※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定によりモーション(加速度、速度)が自動設定されます。

※4. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様)

※5. オプション仕様(ツールフランジ仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)

■適用コントローラ

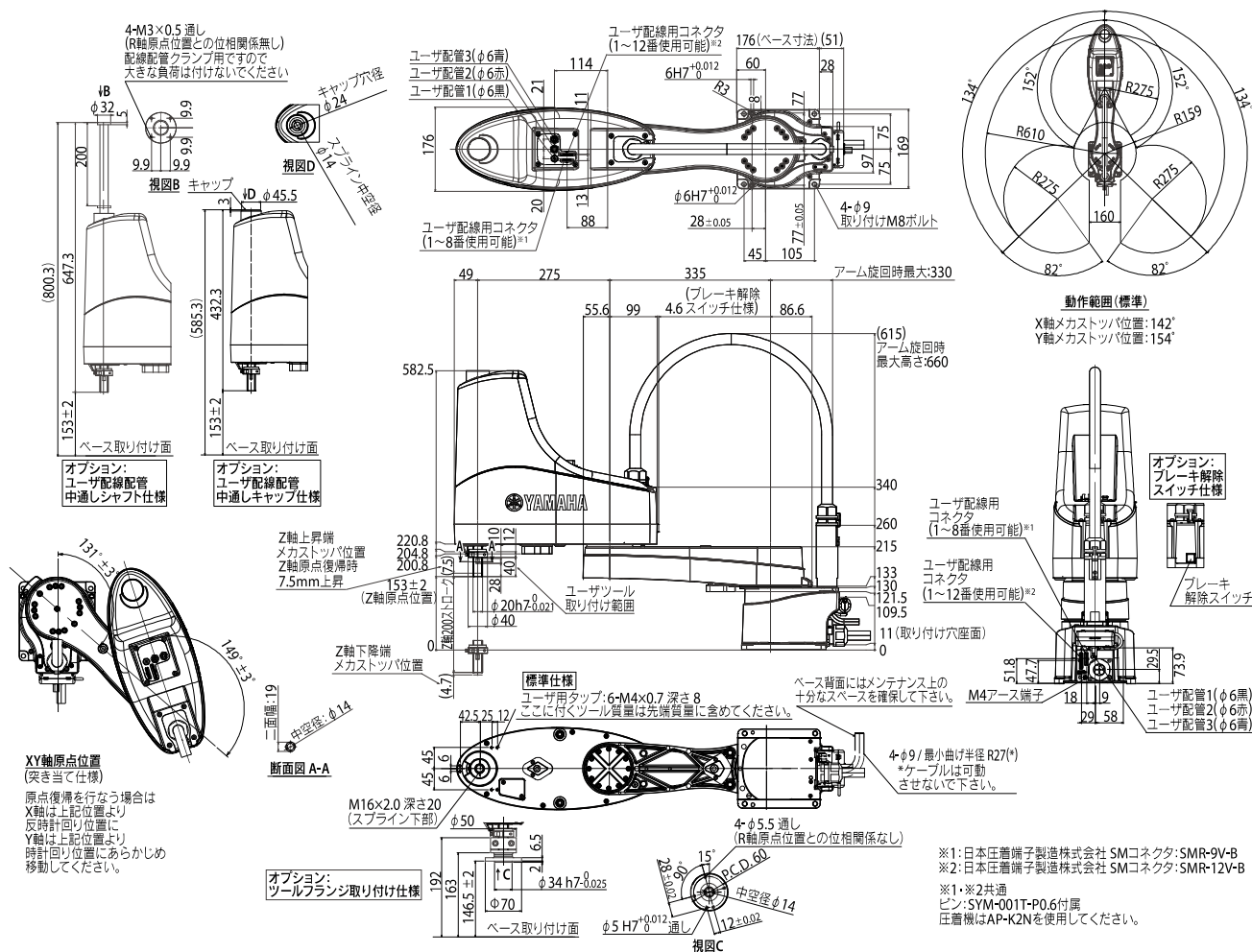
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX440	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X、Y、Z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/>

YF10-61



※1:日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ:SMR-9V-B

※2: 日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ: SMR-12V-B

※1・※2共通

ピン:SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。