

YE10-71

標準仕様: 中型

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

YE 10 - 71 - 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

ツール
フランジ

中通しシャフト/キャップ

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
(OPA~E)

RCX440-4 N

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	435 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	直結	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
伝達方式	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機
減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01°	±0.01°
最高速度	9.5 m/sec	2 m/sec	2600°/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}	0.42 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	24 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過キャップ仕様)
※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過シャフト仕様)

■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/>

YE10-71

