

# YK610XE-10

標準仕様：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

### YK610XE-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  
無記入：なし  
F：あり

中通しシャフト / キャップ  
無記入：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  
無記入：なし  
BS：あり

ケーブル長  
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)

アブソリュートリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.636

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	335 mm	275 mm	200 mm	—
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	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	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
減速機～出力	直結	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	±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 <sup>※4</sup> )、9 kg (オプション仕様 <sup>※5</sup> )			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時 <sup>※2</sup>	0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>	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			
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	25 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、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加速度係数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) の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
- ※5. オプション仕様 (ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様) の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

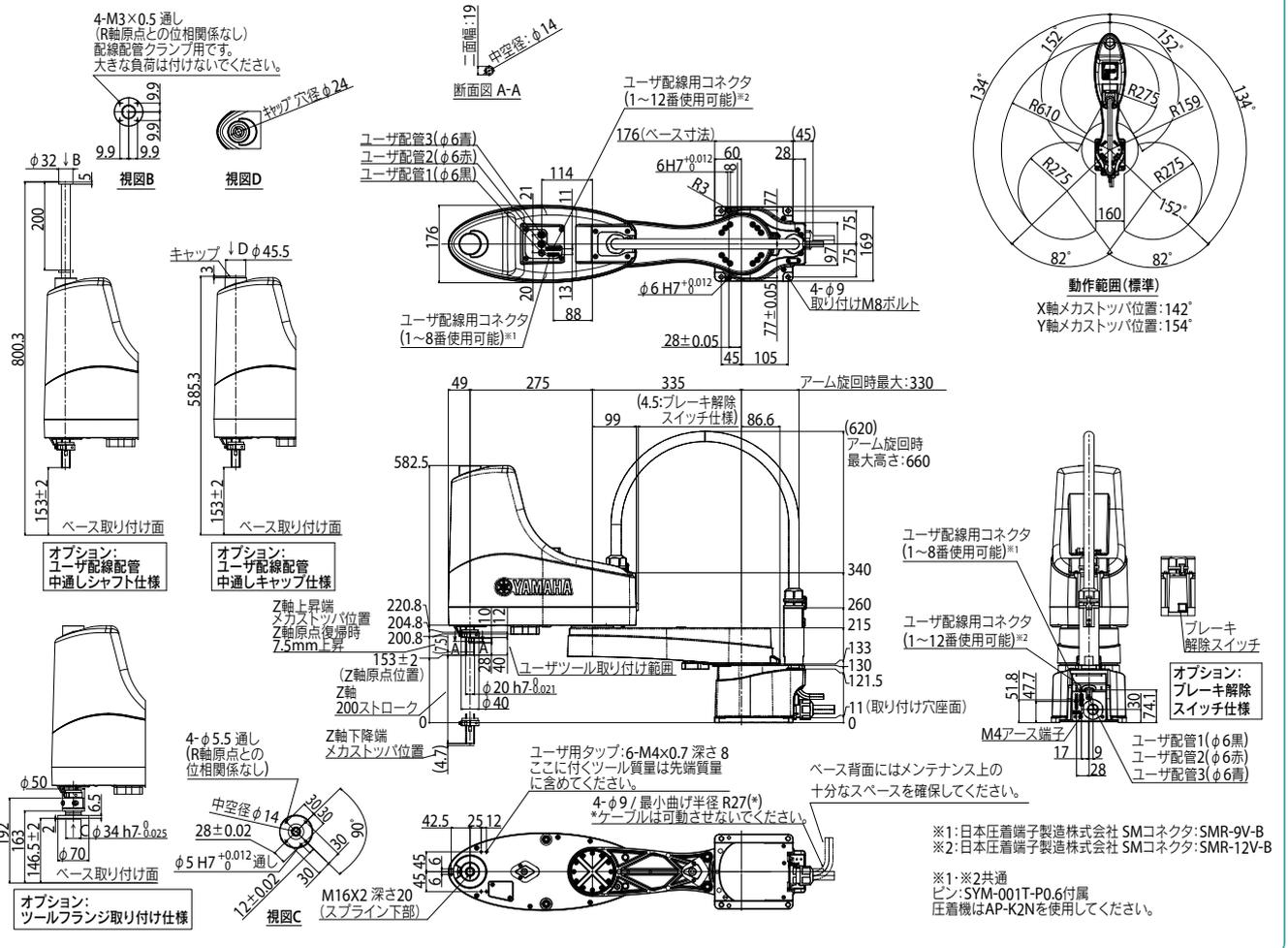
## 適用コントローラ

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

- ※ 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/>

## YK610XE-10



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636