

YK710XE-10

標準仕様: 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

YK710XE-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)	アプソバッテリー
--------	--------	---------	-----------------------------	---	---------------------------------	---	----------	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.636

■ 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°	±152°	—	±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}		±0.02 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		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			
ユーザ配線 (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		26 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/>

YK710XE-10

