

YK610XEC-10

クリーンタイプ: 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

YK610XEC-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	適用コントローラ / 制御回路	安全規格	オプションA-E (OPA~E)	アンプバッテリー
			無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m				

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	335 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	
	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		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*2				0.44 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		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		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 ポイントトレース 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、ユーザ配線配管を中
通しすることができます。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/>

YK610 XEC-10

