YK400XEC-4

洁净型：小型

●高性价比机型

●臂长 400mm　●最大可搬运重量 4kg

■ 订购型号

YK400XEC - 4 - 150 - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A～E (OP.A～E)	绝对数据备份用电池
			空白：无 BS：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

请指定控制器的各种设定项目。

■ 基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		225 mm	175 mm	150 mm	—
	旋转范围		±132 °	±145 °	—	±360 °
马达输出 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接		同步带	
		减速器 ~ 输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.45 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
用户接线			0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)			φ4 × 3 根			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5m　选配：5m、10m			
主体重量			18 kg			
洁净度			ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气			55 Nℓ/min ※4			

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

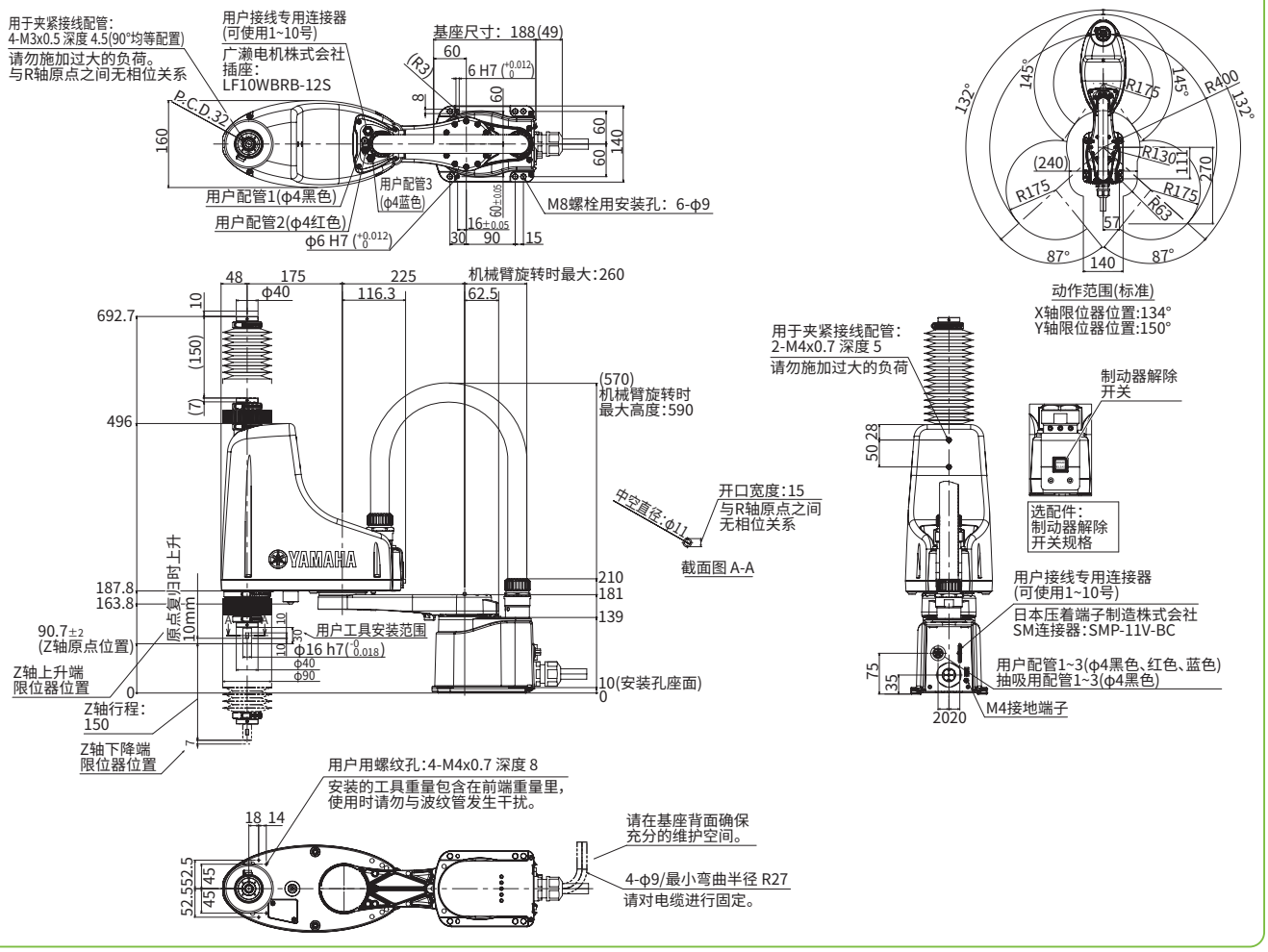
■ 适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机命令

※ 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK400XEC-4



YK510XEC-10

洁净型：中型

高性价比机型

臂长 510mm　最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK510XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A～E (OP.A～E)	绝对数据备份用电池
			空白：无 F：有	空白：无 BS：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

请指定控制器的各种设定项目。

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	235 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围	±134 °	±147.5 °	—	±360 °
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式 马达～减速器	直接连接		同步带	
	减速器～输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬运重量		10kg(普通规格)　9kg(工具法兰安装规格)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.42 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.3 kgm^2			
用户接线		0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3 根			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准：3.5m　选配：5m、10m			
主体重量		27 kg			
洁净度		ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

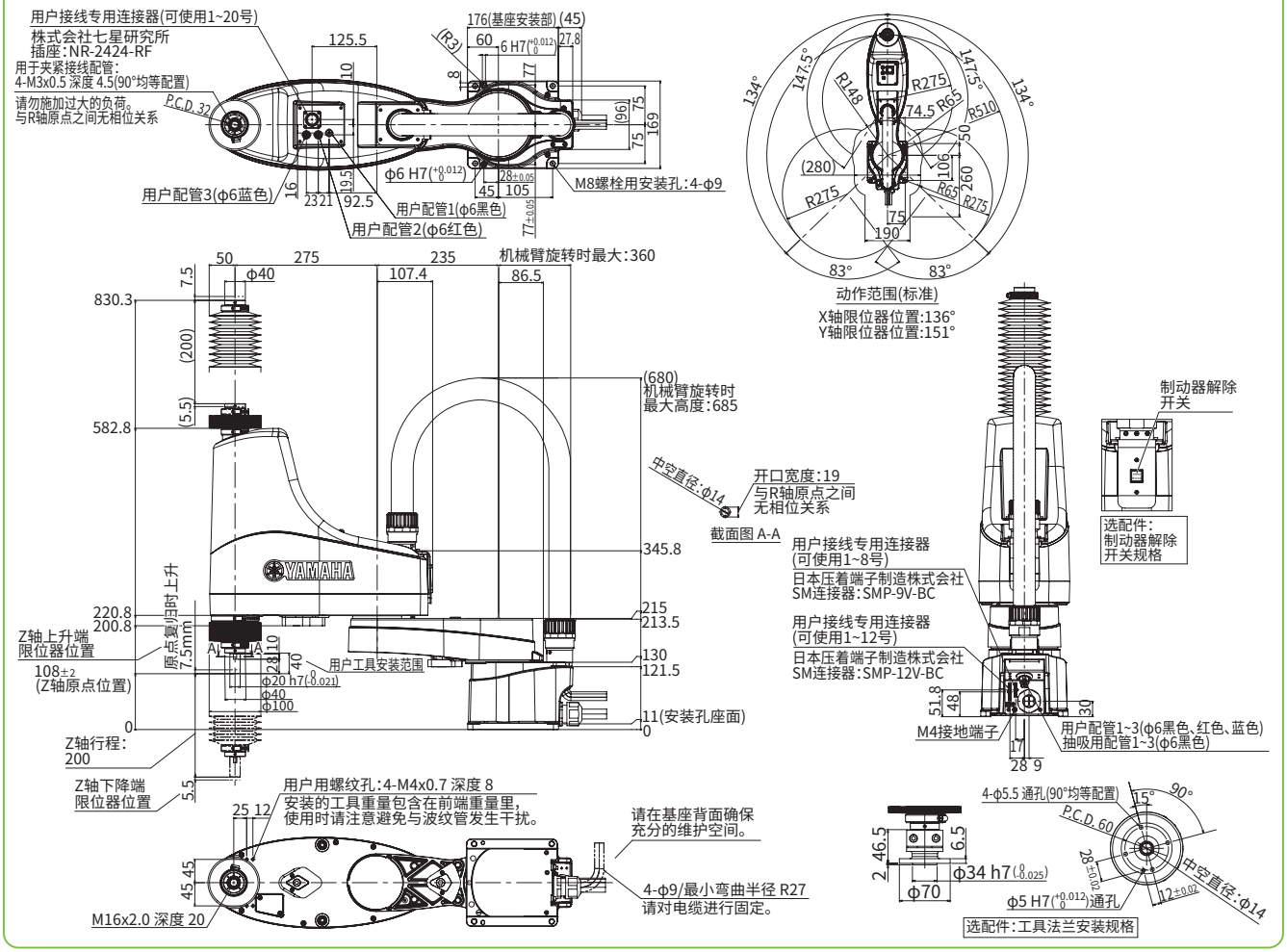
适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机命令

※ 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK510 XEC-10



YK610XEC-10

洁净型：中型

高性价比机型

●臂长 610mm　●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK610XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A～E (OP.A～E)	绝对数据备份用电池
YK610XEC	10	200	空白：无 F：有	空白：无 BS：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4			

请指定控制器的各种设定项目。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		335 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围		±134 °	±147.5 °	—	±360 °
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接		同步带	
		减速器 ~ 输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬运重量			10kg(普通规格)　9kg(工具法兰安装规格)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.44 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm^2			
用户接线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3 根			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5m　选配：5m、10m			
主体重量			27 kg			
洁净度			ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气			60 Nℓ/min ※4			

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

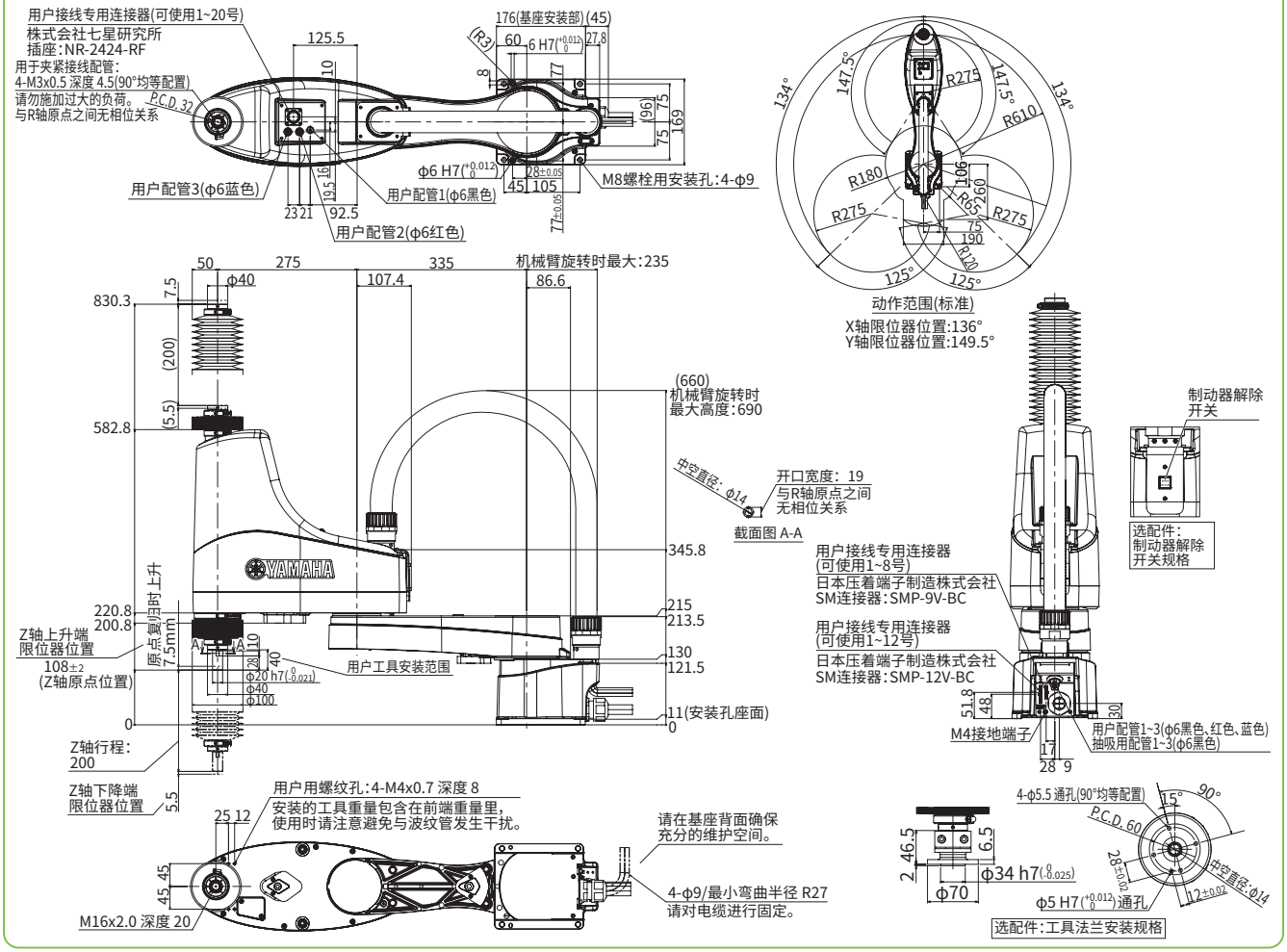
适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机命令

※ 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK610 XEC-10



YK710XEC-10

洁净型：大型

●高性价比机型

●臂长 710mm　●最大可搬运重量 10kg

■ 订购型号

YK710XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主体	最大可搬运重量	Z轴行程	工具法兰	制动器解除开关	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A～E (OP.A～E)	绝对数据备份用电池
			空白：无 F：有	空白：无 BS：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m				

请指定控制器的各种设定项目。

■ 基本规格

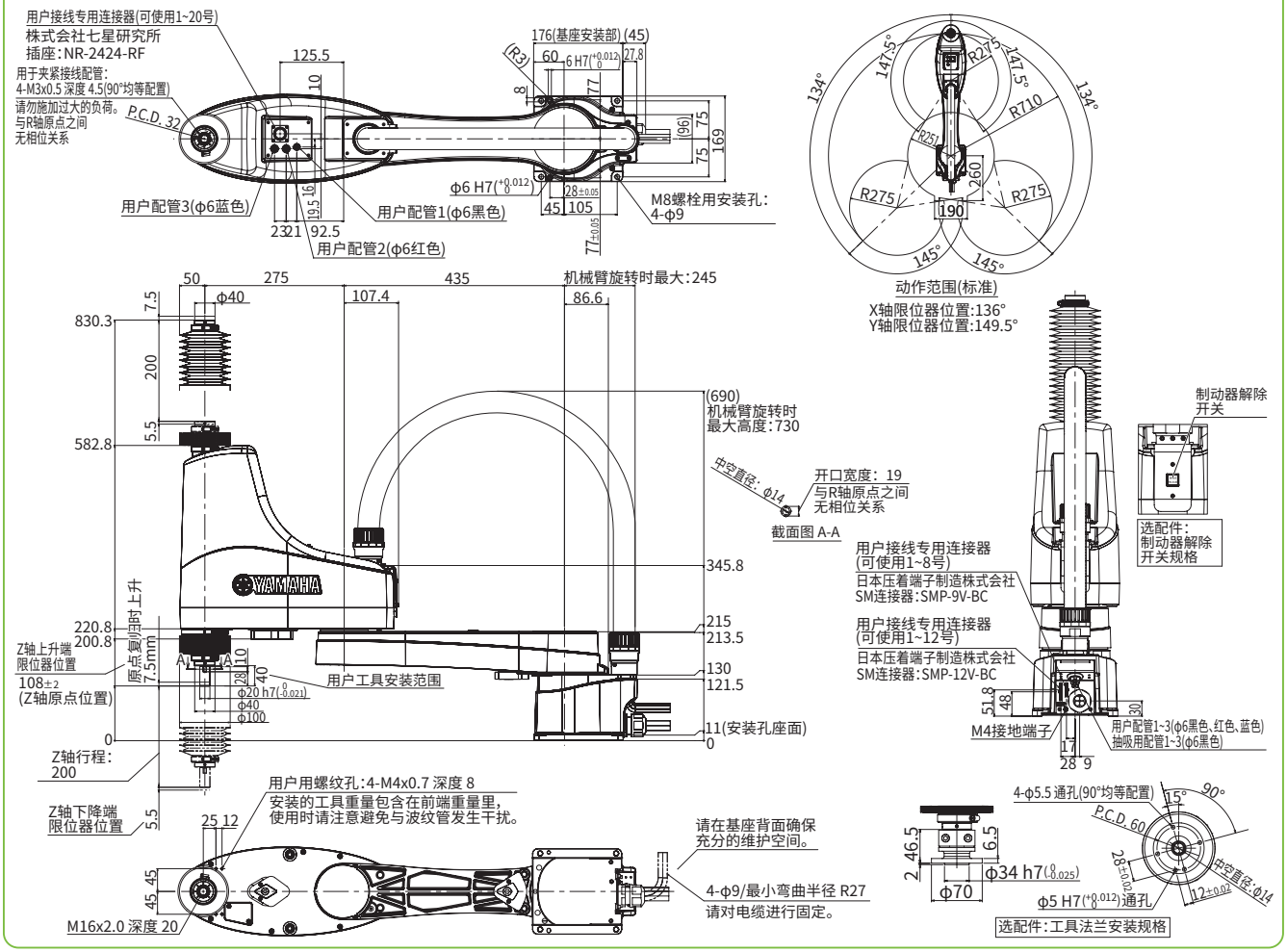
		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	435 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围	±134°	±147.5°	—	±360°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式 马达～减速器	直接连接		同步带	
	传导方式 减速器～输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600 °/sec
最大可搬运重量		10kg(普通规格)　9kg(工具法兰安装规格)			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.49 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.3 kgm²			
用户接线		0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3 根			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准：3.5m　选配：5m、10m			
主体重量		28 kg			
洁净度		ISO CLASS 4(ISO14644-1)			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1.环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2.水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3.根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4.请在±1Nℓ/min的范围内进行设置。抽吸量不当可能会影响洁净度或导致波纹管变形。

■ 适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机命令

※ 从Z轴的上部到前端，可从中间穿过用户的接线和配管。详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK710 XEC-10