

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

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	RXC340-4	通用控制器 / 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	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	传动方式	直接连接		同步带	
	马达~减速器 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
RXC340	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

