

YK610XE-10

標準規格：中型

● 低成本高效益機型

● 機械手臂長度 610mm

● 最大可搬運重量 10kg



訂購型式

YK610XE-10-200

機器人主機	最大可搬運重量	Z軸行程	工具法蘭 空白：無 F：有	中空軸/蓋*1 空白：無 S：附中空軸 C：附中空蓋	制動器解除開關 空白：無 BS：有	電纜長度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4	適用控制器 / 控制軸數 - 安規標準	選配A~E (OP.A~E)	絕對數據 備份用電池
-------	---------	------	---------------------	-------------------------------------	-------------------------	-------------------------------------	----------	---------------------	----------------	------------

請選用控制器，指定控制器各種設定項目。

※欲了解控制器細節，請參閱RCX340產品型錄或至官網確認。

* 原點復歸方法僅限感應器模式，不適用撞塊模式。

基本規格

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸規格	機械手臂長度	335 mm	275 mm	200 mm	—
	旋轉範圍	±134°	±152°	—	±360°
馬達輸出 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	傳導方式	直接連接		正時皮帶	
	馬達 ~ 減速機 減速機 ~ 輸出	直接連接		正時皮帶	
重複定位精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		8.6 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬運重量		10 kg(標準規格、選配規格*4)、9 kg(選配規格*5)			
標準週期時間：可搬運2kg時*2		0.39 sec			
R軸容許慣性力矩*3		0.3 kgm ²			
用戶配線		0.2 sq × 20支			
用戶配管(外徑)		φ6×3			
動作極限設定		1.軟限制 2.機械限位器(X, Y, Z軸)			
機器人電纜線長度		標準：3.5 m 選配：5 m、10 m			
主機重量		25 kg			

- *1. 在一定環境溫度下的數值(X、Y軸)。
- *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位拱形動作時。
- *3. 會依據尖端重量和R軸慣性力矩偏移量的設定而自動設定加速度係數。
- *4. 在標準規格、選配規格(制動器解除開關規格、用戶配線配管中空蓋規格)的情形下，最大可搬運重量為10kg。
- *5. 在選配規格(工具法蘭安裝規格、用戶配線配管中空軸規格)的情形下，最大可搬運重量為9kg。

適用控制器

控制器	電源容量 (VA)	運轉方式
RCX340	1700	程式 遠程指令 聯機命令

- ※可透過追加X軸及Y軸的機械限位器來限制可動範圍。(出廠時為最大可動範圍) 細節請參閱使用說明書(設置說明書)。
- ※為了能精準地設定基準座標，請使用基準座標設定治具(選配)進行設定。詳情請參閱使用說明書(設置說明書)。

使用說明書(設置說明書)可從本公司官網下載。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK610XE-10

