

# 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

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	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 <sup>※1</sup>		±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 <sup>※2</sup>				0.42 sec	
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>				0.3 kgm <sup>2</sup>	
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 <sup>※4</sup>	

※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(WA)	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/>

## YK510 XEC-10

