

# 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	RCX340-4	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 马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接	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 <sup>2</sup>			
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.软限位 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

