YE10-51

●臂长 510mm ●最大可搬运重量 10kg

标准规格：中型

●高性价比机型



订购型号

YE	10	- 51	Z20	- A	-				-		- RCX440-4	- N	-
机器人主体	最大可搬运重量	机械臂长度	Z轴行程	版本	原点复归方式	工具法兰	中通轴/盖	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)
					S：传感器规格 T：撞块规格	N：无 F：有	N：无 S：带中通轴 C：带中通盖	N：无 B：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m			

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°	±152°	—	±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			10 kg(标准规格、选配规格※4)、9 kg(选配规格※5)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.36 sec			
R轴容许惯性力矩※3			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			23 kg			

※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、2kg搬运重量、粗定位拱形动作时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定运动(加速度、速度)。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格、用户接线配管中通盖规格)
※5. 选配规格(工具法兰规格、用户接线配管中通轴规格)

适用控制器

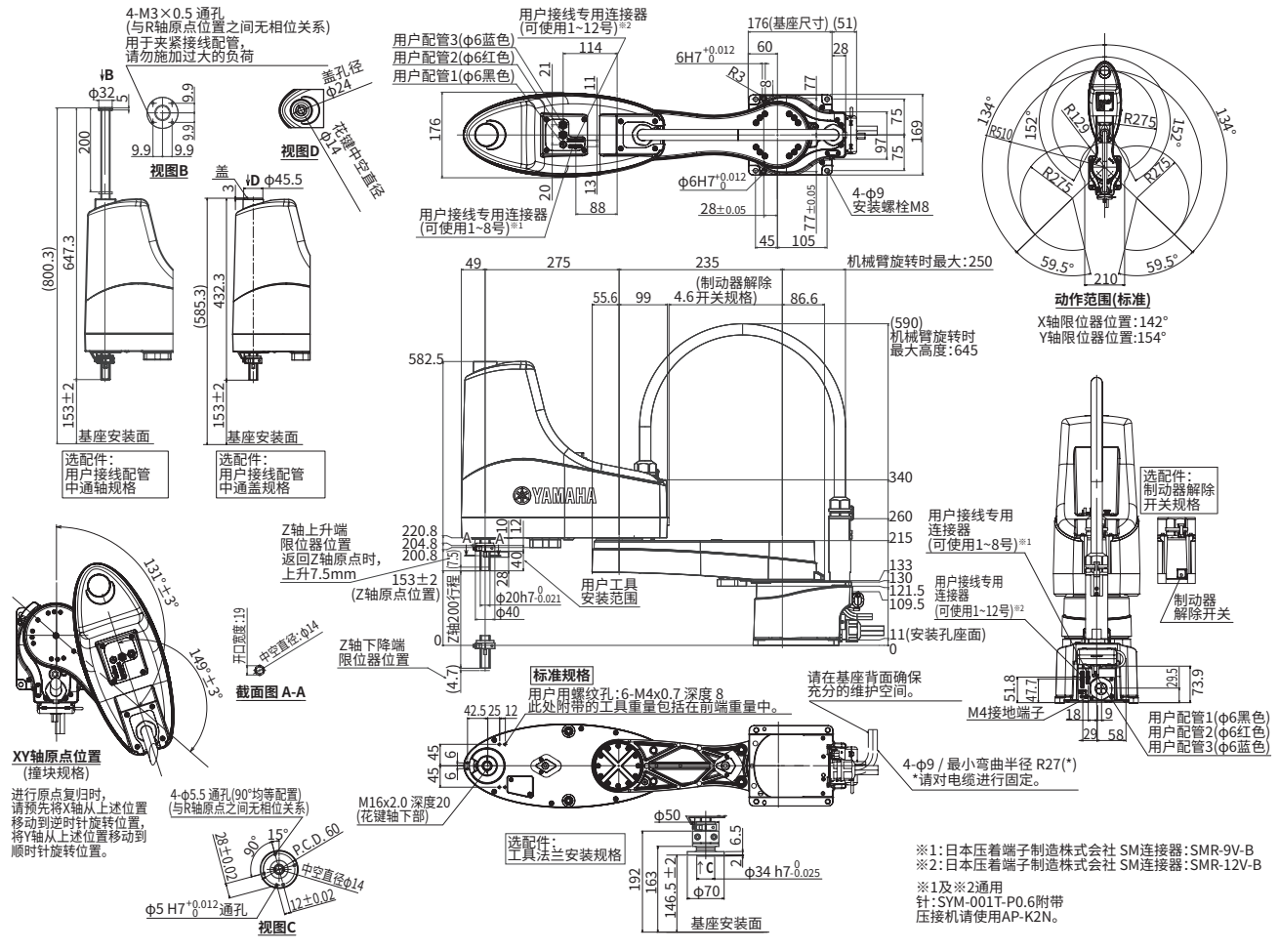
控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX440	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过追加X、Y、Z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/

YE10-51



※1：日本压着端子制造株式会社 SM连接器：SMR-9V-B
※2：日本压着端子制造株式会社 SM连接器：SMR-12V-B
※1及※2通用
针：SYM-001T-P0.6附带
压接机请使用AP-K2N。