# YK510XE-10

**标准规格：中型**

**高性价比机型**

**机械臂长度 510mm** **最大搬运重量 10kg**

## 订购型号

**YK510XE - 10 - 200 - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □**

| 机器人主机 | 最大搬运重量 | Z轴行程 | 工具法兰 | 中通轴/盖※1 | 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) | 绝对数据备份用电池 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | | 空白：无<br>F：有 | 空白：无<br>S：带中通轴<br>C：带中通盖 | 空白：无<br>BS：有 | 3L：3.5m<br>5L：5m<br>10L：10m | | | | |

请指定控制器的各种设定项目。

※控制器的详情请参阅RCX340产品目录或网站。

※原点复归方法仅有传感器规格，无撞块规格。

## 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 | | | 0.38 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 | | | |
| 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：3.5 m　选配：5 m、10 m | | | |
| 主机重量 | | | 25 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，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加速度系数。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格、用户配线配管中通盖规格)时，最大可搬运重量为10kg。
※5. 选配件规格(工具法兰安装规格、用户配线配管中通轴规格)时，最大可搬运重量为9kg。

## 适用控制器

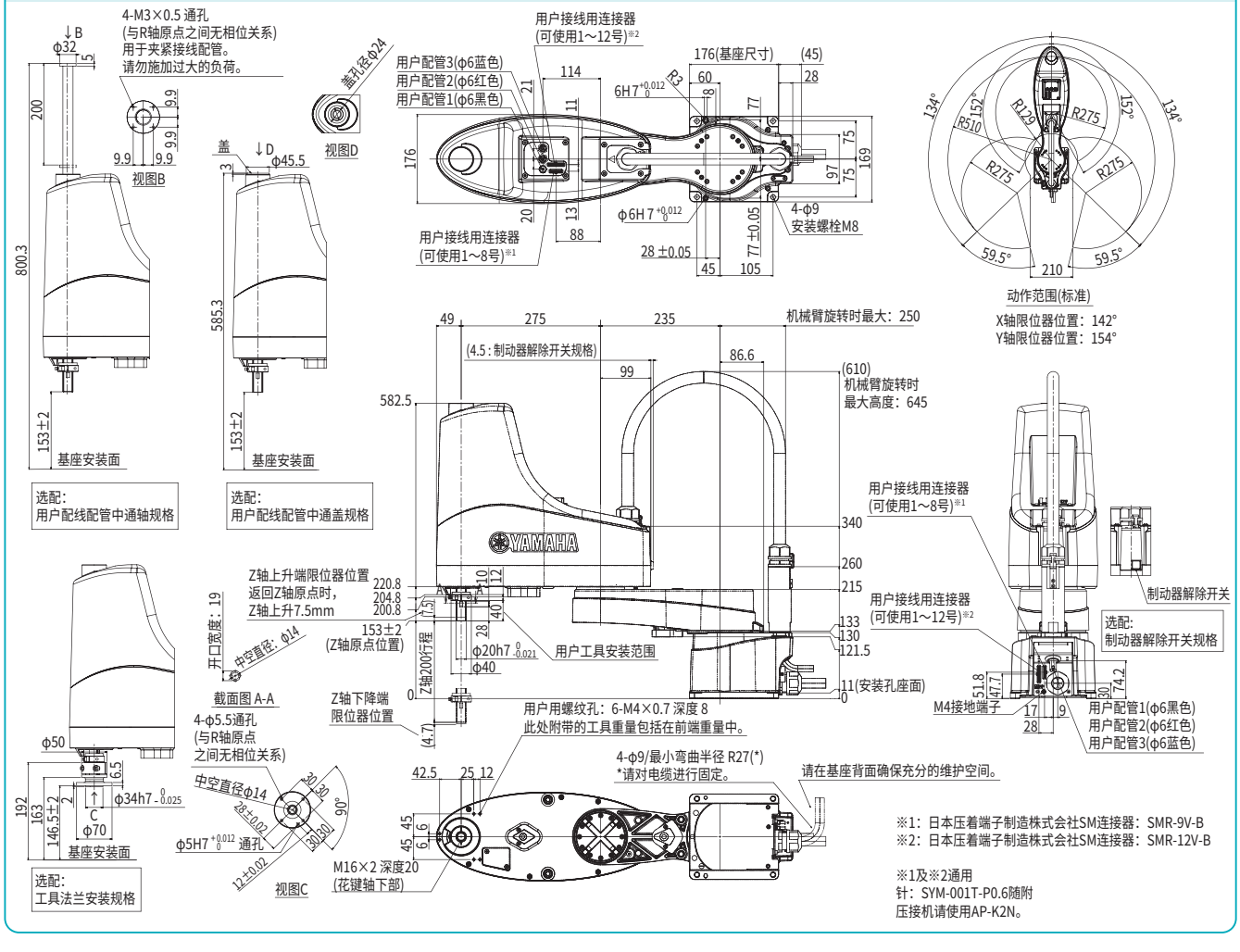
| 控制器 | 电源容量(VA) | 运行方法 |
|---|---|---|
| RCX340 | 1700 | 程序<br>远程命令<br>联机指令 |

※通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

※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(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK510XE-10




※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随附
压接机请使用AP-K2N。