YK710XE-10

标准规格：大型

●高性价比机型

●机械臂长度 710mm **●最大搬运重量 10kg**

■订购型号

YK710XE - 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 F：有	空白：无 S：带中通轴 C：带中通盖	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。

※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		435 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			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			9.5 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			0.42 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			26 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

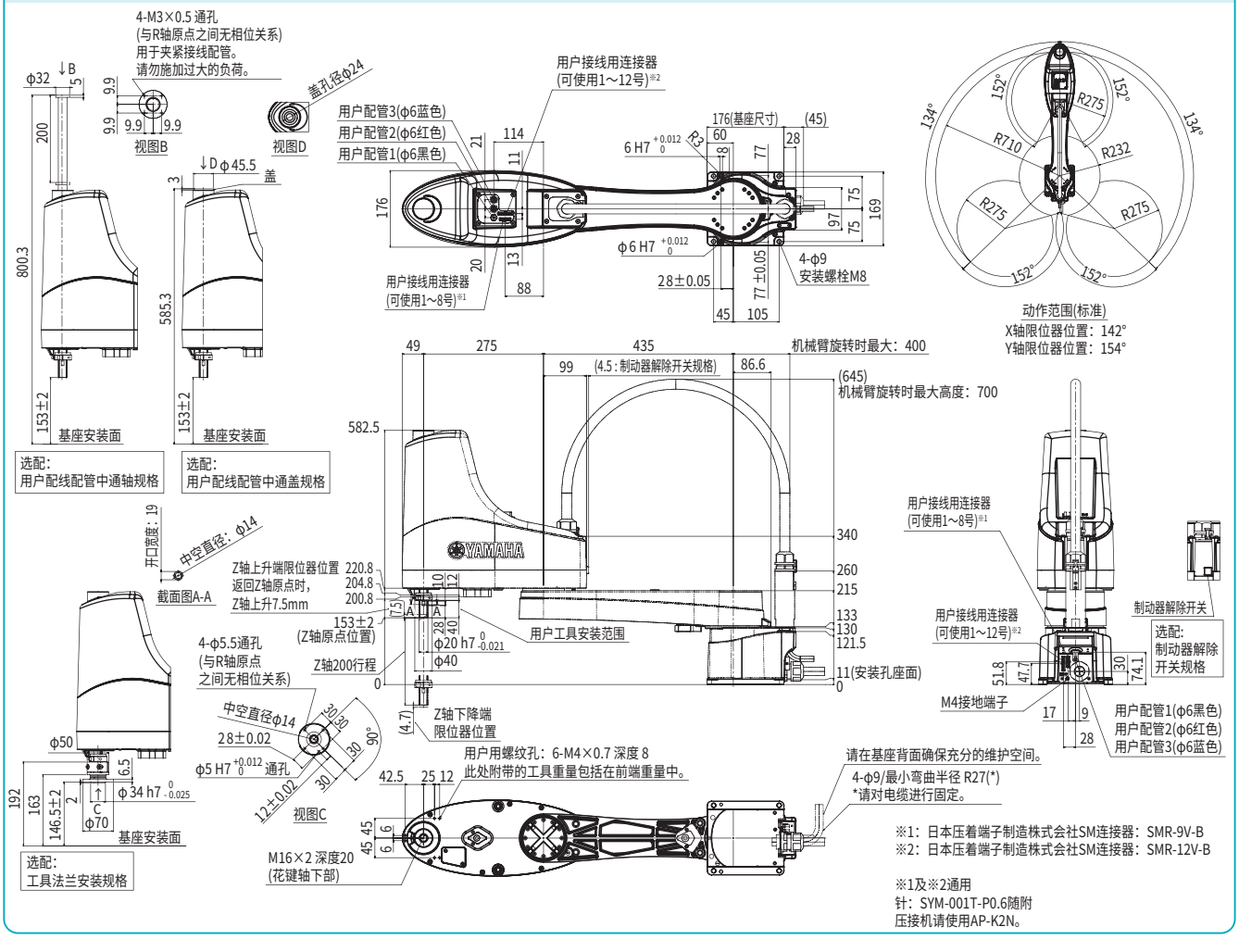
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 远程命令 联机指令

※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/

YK710XE-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。