

YK1000XGS

壁挂、翻转型规格

- 机械手臂长 1000mm
- 最大搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XGS

机器人主机

安装方法^{※1}	Z 轴行程	法兰工具	电缆长度
W: 壁挂 (如外形图所示) U: 壁挂翻转型 (上下颠倒)	200;200mm 400;400mm	未填写:无 F:有	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4

通用控制器 / 控制轴数 安全规格 选配件 A (OP.A) 选配件 B (OP.B) 选配件 C (OP.C) 选配件 D (OP.D) 选配件 E (OP.E) 绝对数据备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.502**

RCX240

通用控制器 支持 CE 标准 再生装置 扩展 I/O 网络选项 iVY 视觉系统 夹爪 电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ **P.489**

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意壁挂、壁挂翻转型不要上下颠倒安装。错误安装会导致故障发生。

基本规格

轴规格	X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
臂长 (mm)	600	400	200 400	—
旋转范围 (°)	±130	±150	—	±360
马达输出 AC (W)	750	400	400	200
减速机构	减速器	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠丝杆
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接	直接连接
反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)	±0.02		±0.01	±0.004
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)	10.6		2.3 1.7	920 (壁挂) 480 (翻转型)
最大搬运重量 (kg)	20 (标准规格)、19 (法兰工具安装规格)			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2} (sec)	0.49			
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)	1.0			
用户配线 (sq × 根)	0.2 × 20			
用户配管 (外径)	φ6 × 3			
动作限位设定	1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)	标准: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg)	Z 轴 200mm: 56 Z 轴 400mm: 58			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。
※2. 水平方向 300mm、垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.533 的说明。
※需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时, 请咨询。

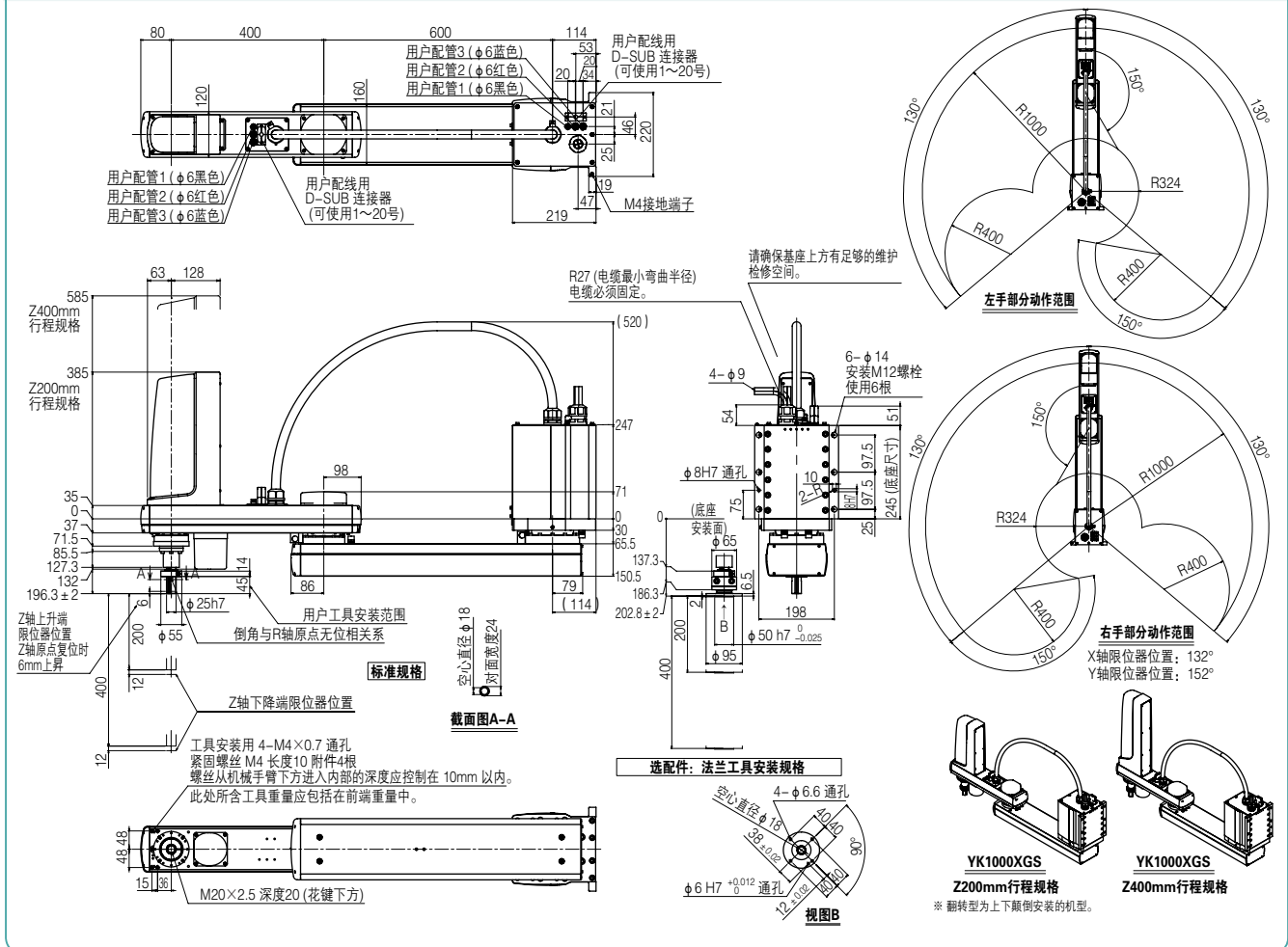
适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

※ 谐波齿轮驱动是 Harmonic Drive systems 有限公司的注册商标。
※ 可动范围可通过改变 X、Y 轴限位器的位置进行限制。(出厂时的最大可动范围)
详情请参阅使用说明书 (设置手册)。

使用说明书 (设置手册) 可从本公司网站下载。
<http://www.yamaha-motor.com/jp/robot/>

YK1000XGS



适用控制器

RCX340 ▶ 502 RCX240 ▶ 489

应用机型
LCM100
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-XG
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
全方位型 / 微型
小型/中型
大型
壁挂、翻转型
防尘防雨型