

YK1000XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XGS

机器人主机	安装方法 ^{※1} W: 壁挂 (如外观图) U: 壁挂翻转型 (上下颠倒)	Z轴行程 200: 200mm 400: 400mm	法兰工具 空白: 无 F: 有	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	通用控制器 / 控制轴数 RCX340-4	安全标准	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)	绝对数据备份用电
-------	---	----------------------------------	-----------------------	--	---------------------------------	------	-------------	-------------	-------------	-------------	-------------	----------

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.676**

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴	
		600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—	
	旋转范围	±130°	±150°	—	±360°	
马达输出 AC		750 W	400 W	400 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			
重复定位精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°	
最高速度		10.6 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec (壁挂) 480°/sec (翻转)	
最大搬运重量		20 kg (标准规格)、19 kg (法兰工具安装规格)				
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}		0.49 sec				
R轴容许惯性力矩 ^{※3}		1.0 kgm ²				
用户配线		0.2 sq × 20 根				
用户配管 (外径)		φ6 × 3				
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: 3.5 m 选配: 5 m、10 m				
主机重量		Z轴 200 mm : 56 kg Z轴 400 mm : 58 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。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，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 (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/>

YK1000XGS

