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	Z轴行程	法兰工具	电缆长度
	W:壁挂（如外观图） U:壁挂翻转型（上下颠倒）	200:200mm 400:400mm	空白:无 F:有	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

适用控制器/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.544

RCX240 - [ ] - R3 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

适用控制器	支持CE标准	再生装置	扩展I/O	网络选项	iVY系统	夹持器	电池
		R3					

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※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

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	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	减速器	谐波传动	谐波传动	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式 马达 ～ 减速器	直接连接			
	传导方式 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 kgm²			
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		Z轴 200 mm:56 kg Z轴 400 mm:58 kg			

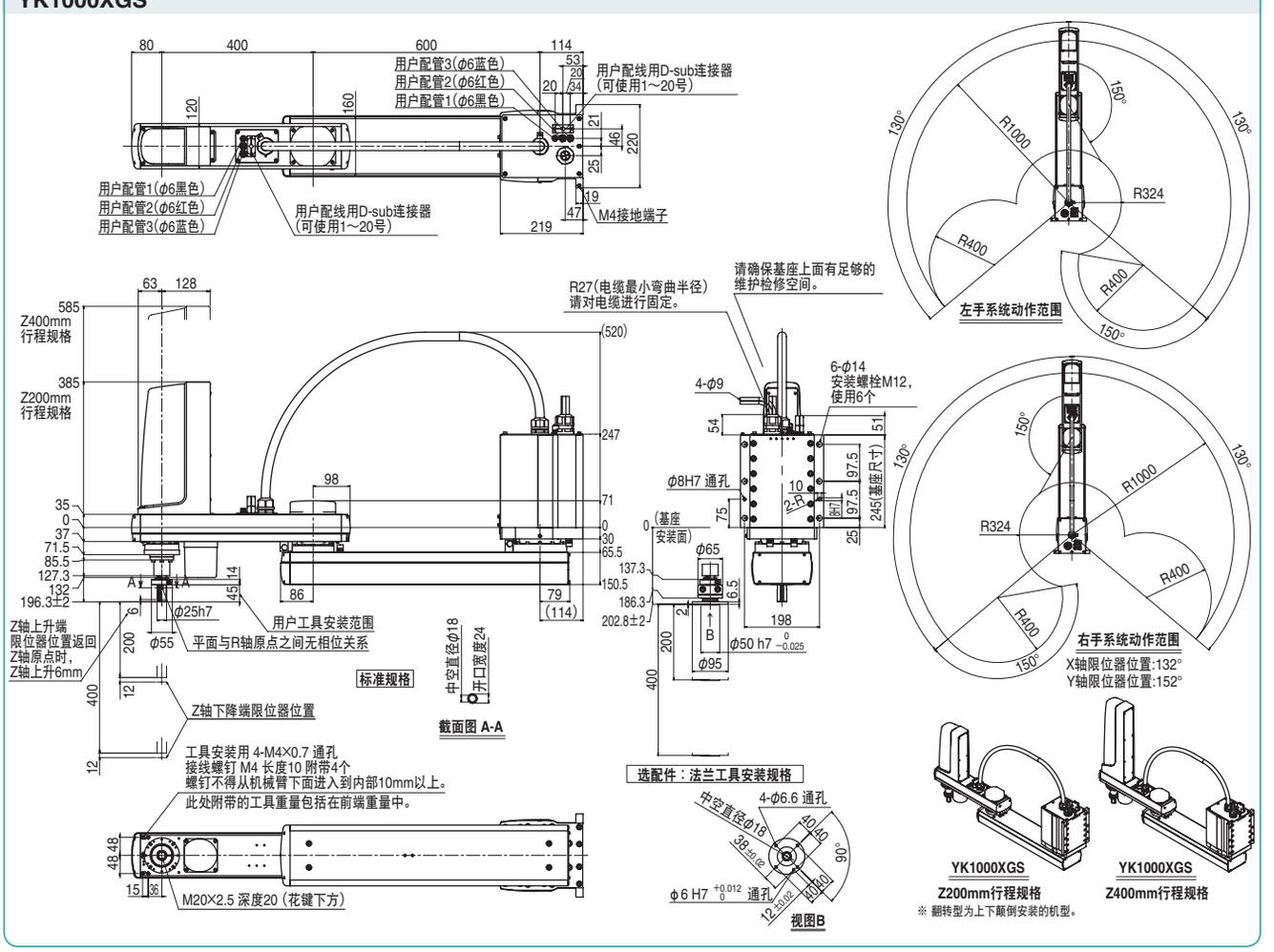
※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P611的说明。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时,请咨询本公司。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R3	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ "Harmonic Drive"是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※ 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。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGS