

YK1000XC

洁净型：大型



- 臂长 1000mm
- 最大可搬运重量 20kg

订购型号

| | | | | | | | | | | |
|-----------------|--------------------------------|-------------------------------------|-----------------|------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|---------------|
| YK1000XC | | | RCX340-4 | | | | | | | |
| 机器人主机 | Z轴行程 200:200mm 400:400mm | 电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m | 适用控制器/ 控制轴数 | 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 备份用电池 |

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ **P.676**

基本规格

| | X轴 | Y轴 | Z轴 | R轴 |
|------------------|--------------------------|--------|-----------------|----------|
| 轴规格 | | | | |
| 机械臂长度 | 550 mm | 450 mm | 200 mm 400 mm | — |
| 旋转范围 | ±120° | ±145° | — | ±180° |
| 马达输出 AC | 800 W | 400 W | 400 W | 200 W |
| 重复定位精度*1 | ±0.02 mm | | ±0.01 mm | ±0.005° |
| 最高速度 | 8.0 m/sec | | 1.7 m/sec | 600°/sec |
| 最大搬运重量 | 20 kg | | | |
| 标准周期时间: 2kg 可搬运时 | 0.60 sec | | | |
| R轴容许惯性力矩*2 | 0.32 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 | 59 kg | | | |
| 洁净度 | CLASS 10 *3 | | | |
| 抽吸量空气 | 60 Nℓ/min *4 | | | |

- *1. 环境温度固定时的数值 (X、Y轴)。
- *2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
- *3. 1cf单位 (0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
- *4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

| 控制器 | 电源功率 (VA) | 运行方法 |
|--------|-----------|----------------------------|
| RCX340 | 2000 | 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/>

YK1000XC

