

YK1000XGP

防尘、防滴规格

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XGP - **F** - **RCX340-4**

机器人主机	Z轴行程 200:200mm 400:400mm	法兰工具 F:有	电缆长度 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	通用控制器/ 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

轴规格	X轴	Y轴	Z轴	R轴
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	传动方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 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
最大搬运重量	20 kg			
标准周期时间: 2kg 可搬运时 ^{※2}	0.59 sec			
R轴容许惯性力矩 ^{※3}	1.0 kgm ²			
保护等级 ^{※4}	相当于IP65 (IEC60529)			
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: 60 kg Z轴 400 mm: 62 kg			

- ※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
- ※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(2kg可搬运重量、粗定位拱形动作)。
- ※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。
- ※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能, 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)。
- ※ 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/>

YK1000XGP

用户配线用连接器
(可使用1~20号,
电缆夹尺寸:φ16~φ18)
不使用时请盖上附带的盖帽。

注:不使用用户配管时请插入附带的埋栓。

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

4-φ14
安装螺栓M12, 使用4个

注:不使用用户配管时请插入附带的埋栓。

φ38(排气用配管)
连接导气管, 排设到无水、
无尘的位置。

X轴关节吹洗用(φ6)
Y轴关节吹洗用(φ6)

M4接地端子

用户配管1(φ6黑色)
用户配管2(φ6红色)
用户配管3(φ6蓝色)

请确保底座背面有足够的维护检修空间。

R32(电缆最小弯曲半径)
请对电缆进行固定。

4-φ11

φ25 H7 $\begin{matrix} +0.021 \\ 0 \\ -0.035 \end{matrix}$
φ90 h7

P.C.D.70
P.C.D.36

6-M5x0.8 深度 11
10-M5x0.8 深度 11

※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

禁止横跨尺寸98和400的角的内侧区域动作,
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线缆上。

左手系统动作范围

禁止横跨尺寸98和400的角的内侧区域动作,
否则Z轴前端法兰会撞到基座上或机械臂撞到机器线缆上。

右手系统动作范围

上述动作范围内, 不可在底座法兰部、机器人
电缆和花键、波纹管相互干扰的位置使用。

- X轴限位器位置:132°
- Y轴限位器位置:152°