

# 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 <sup>※1</sup><br>W: 壁挂 (如外观图)<br>U: 壁挂翻转型 (上下颠倒) | Z轴行程<br>200: 200mm<br>400: 400mm | 法兰工具<br>空白: 无<br>F: 有 | 电缆长度<br>3L: 3.5m<br>5L: 5m<br>10L: 10m | RCX340-4 | 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

※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                             |
|--------------------------------|-------|-------------------------------|-----------|------------------|--------------------------------|
| 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                           | 传动方式  | 马达~减速器<br>减速器~输出              | 直接连接      |                  |                                |
| 重复定位精度 <sup>※1</sup>           |       | ±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)<br>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 <sup>※2</sup> |       | 0.49 sec                      |           |                  |                                |
| R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>         |       | 1.0 kgm <sup>2</sup>          |           |                  |                                |
| 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。

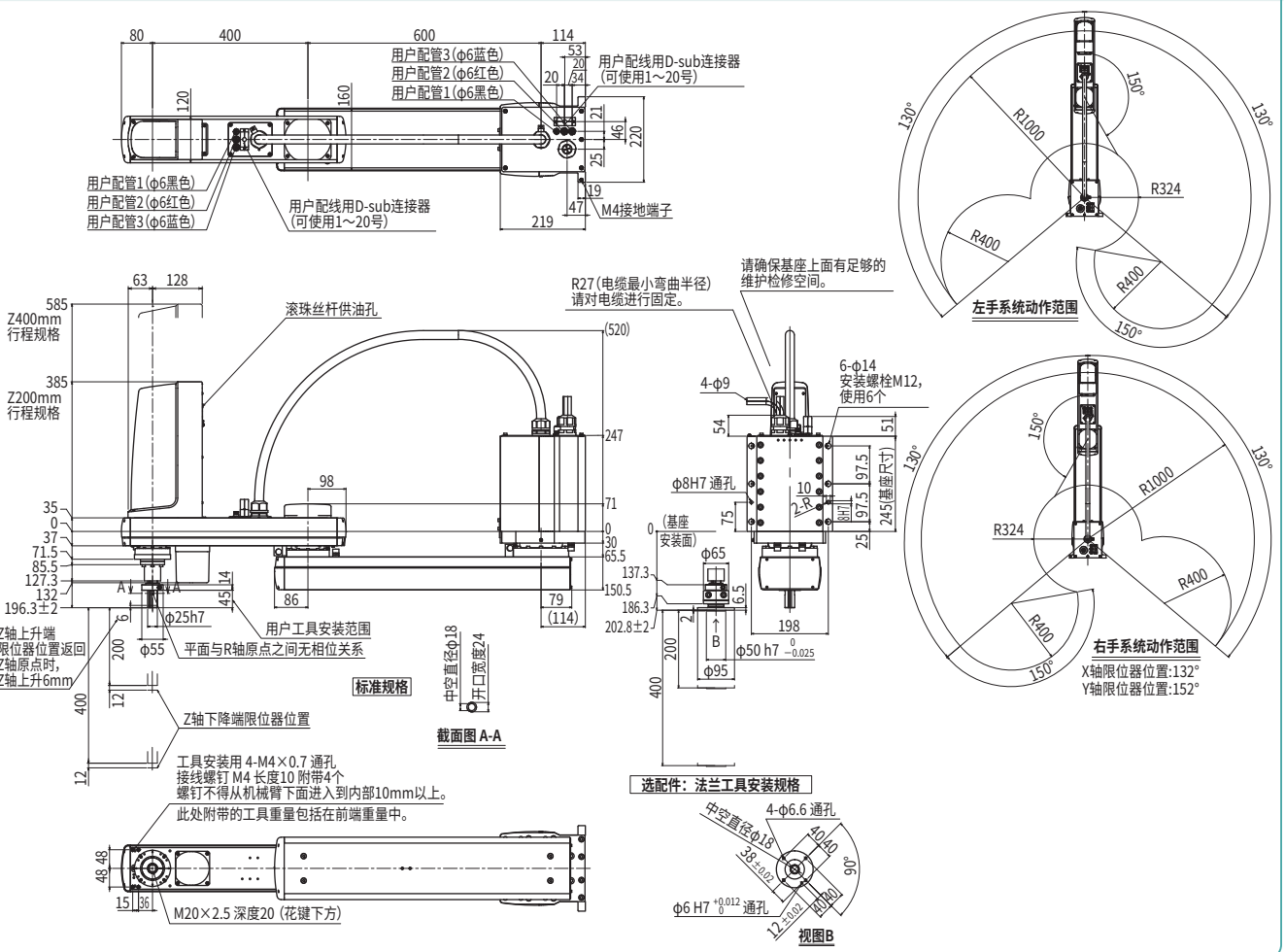
## 适用控制器

| 控制器    | 电源容量 (VA) | 运行方法                       |
|--------|-----------|----------------------------|
| RCX340 | 2500      | 程序<br>点位跟踪<br>远程命令<br>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



通用控制器

RCX340 ▶ 676