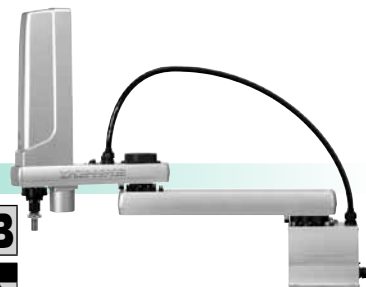


# YK1000XG

标准规格：中型

● 机械手臂长 1000mm

● 最大搬运重量 20kg



## 订购型号

<b>YK1000XG</b>			<b>RCX240</b>		<b>R3</b>			<b>BB</b>
机器人主机	Z轴行程 200:200mm 400:400mm	电缆长度 3L:3.5m(标准) 5L:5m 10L:10m	适用控制器	支持CE标准 未填写:标准 E:CE规格	再生装置 R3:RGU-3	扩展I/O <sup>※1</sup> N.P:标准I/O 16/8 N1.P1:40/24点 N2.P2:64/40点 N3.P3:88/56点 N4.P4:112/72点	网络选项 未填写:无 CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet YC:YC-Link <sup>※2</sup>	电池 BB:4个

※1. 在I/O板选择NPN时为N~N4,选择PNP时为P~P4。  
※2. 只适用YC-Link的主轴(Master)设定。

## 基本规格

	X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	臂长(mm) 600	400	200 400	—
旋转范围(°)	±130	±150	—	±360
马达输出 AC(W)	750	400	400	200
减速机构	谐波齿轮驱动	谐波齿轮驱动	滚珠螺杆	谐波齿轮驱动
传导方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接 直接连接		
反复定位精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm)(R: °)	±0.02		±0.01	±0.004
最高速度(XYZ: m/sec)(R: °/sec)	10.6		2.3 1.7	920
最大搬运重量(kg)	20			
标准周期时间: 2kg可搬运时 <sup>※2</sup> (sec)	0.49			
R轴允许惯性力矩 <sup>※3</sup> (kgm <sup>2</sup> )	1.0			
用户配线	0.2×20			
用户配管(外径)	φ6×3			
动作限位设定	1.软限制 2.限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度(m)	标准:3.5 选配:5, 10			
主机重量(kg)	Z轴200mm:56 Z轴400mm:58			

※1. 周围温度一定时的值(X、Y轴)。  
※2. 水平方向300mm,垂直方向25mm往返、粗定位时。  
※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅P.433的说明。  
※需要在自立机械线束上安装其他配管、配线时,请咨询。

## 适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX240-R3	2500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

## YK1000XG

