

# YK1000XG

标准规格：中型

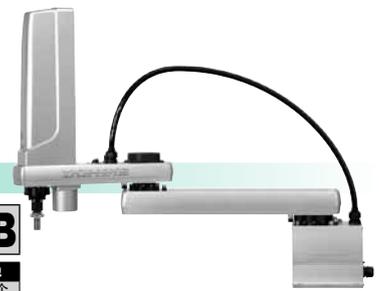
● 机械手臂长 1000mm

● 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 (sq×根)	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

