

# YK1000XS

## 天吊り・インバース仕様

● アーム長 1000mm

● 最大可搬質量 20kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



YK1000XS-N (天吊り)



YK1000XS-U (インバース)

### ■ 注文型式

YK1000XS				RCX240		R				BB
ロボット本体	取付け方法 N: 天吊り (外観図通り) U: インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RGU-2	拡張I/O <sup>※2</sup> N,P: 標準I/O 16/8 N1,P1: 40/24点 N2,P2: 64/40点 N3,P3: 88/56点 N4,P4: 112/72点	ネットワーク オプション 無記入: なし CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link <sup>※3</sup>	IVVシステム 無記入: なし VY: iVY (VISION) TR: iVY+照明 +トラッキング LC: iVY+照明	バッテリー BB: 4個

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。

天吊り仕様のロボットを天地逆に取り付けたり、インバース仕様のロボットを天吊り取付にしないでください。誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

※2. I/OボードにてNPNを選択の場合はN~N4, PNPを選択の場合はP~P4となります。

※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

### ■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	550	450	200	400	—
	回転範囲(°)	±120	±145	—	—	±360
モータ出力 AC (W)		800	400	400	200	200
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ		ボールネジ	ハーモニックドライブ	
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達	
		減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> (XYZ: mm) (R: °)		±0.02		±0.01	±0.005	
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		8.0		1.7	600 (天吊り) 480 (インバース)	
最大可搬質量 (kg)				20		
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 (sec)				0.6		
R軸許容慣性モーメント <sup>※2</sup> (kgm <sup>2</sup> )				0.32		
ユーザ配線 (sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管 (外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1. ソフトリミット		2. メカストップ(X,Y,Z軸)		
ロボットケーブル長 (m)		標準: 3.5		オプション: 5, 10		
本体質量 (kg)				58		

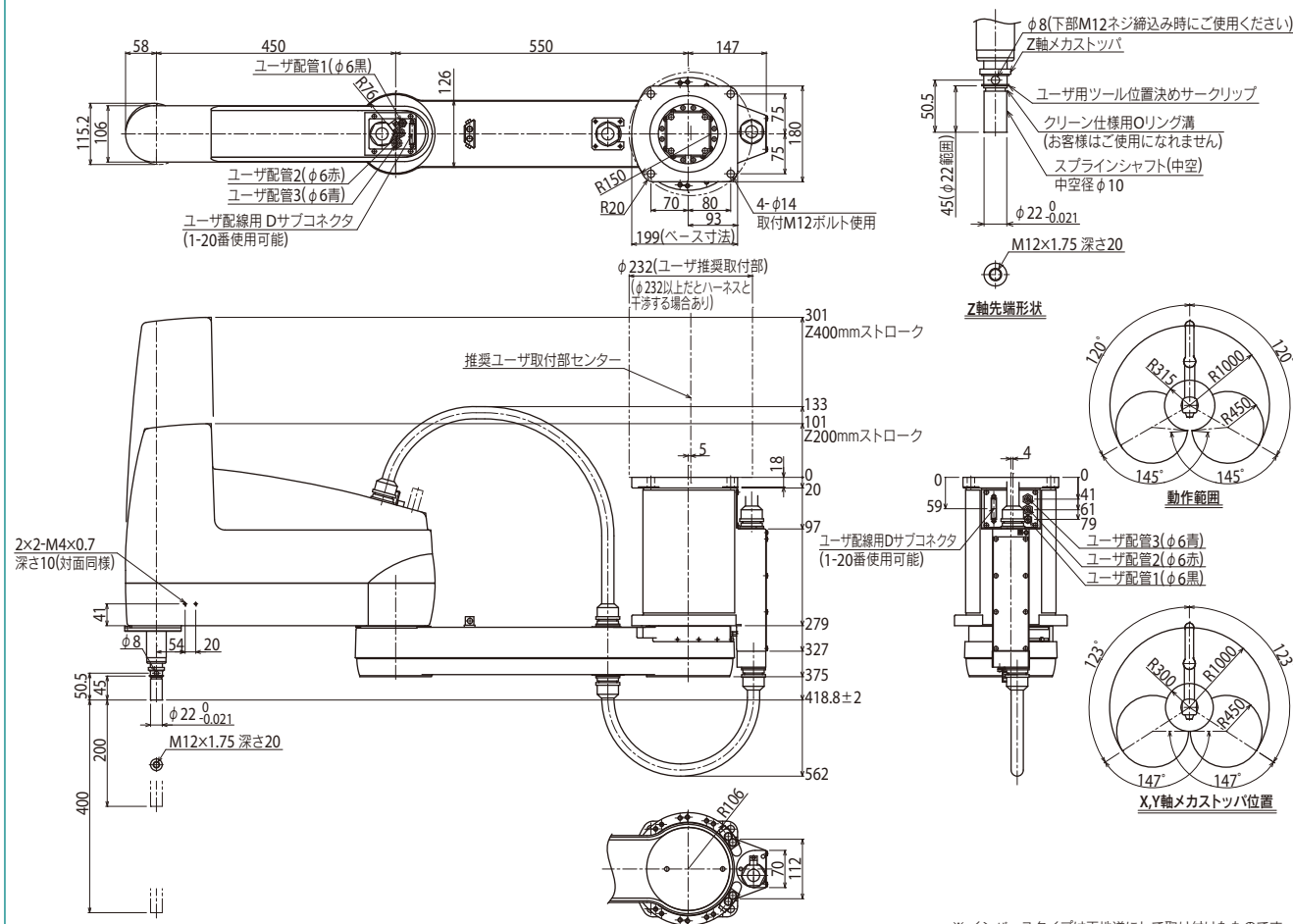
※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 加速度係数の設定に制限があります。

### ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX240-R	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

### YK1000XS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けましたものです。