K	Kawasaki
	Robotics

<u>标准规格书</u>

<u>YF002N-C</u>

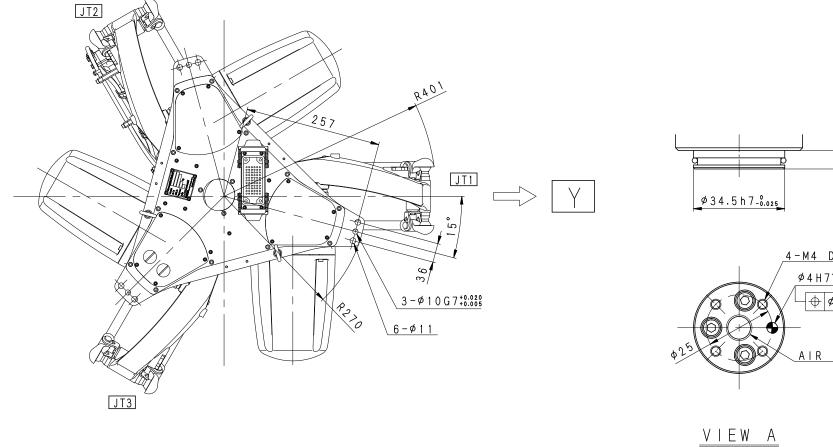
创建A 2025年09月30日

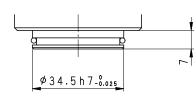
川崎重工业株式会社 机器人事业部

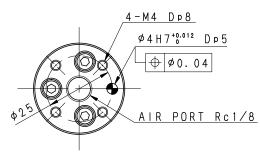
规格书编号: 90151-0093DCA

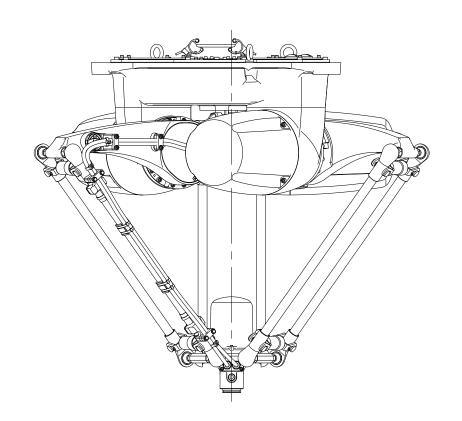
机器人规格

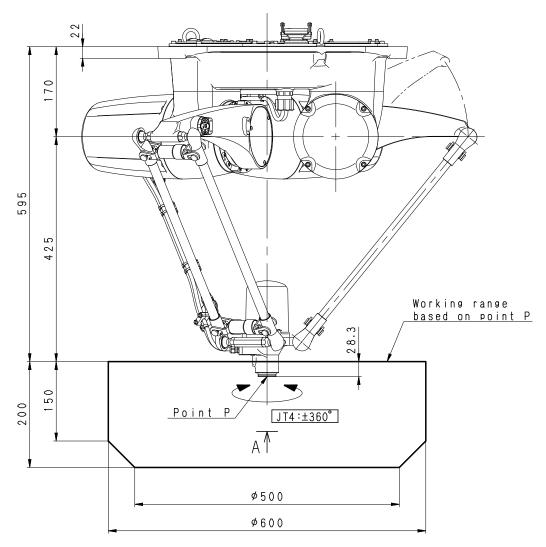
机器人规格				
1. 机械型号	YF002N-C			
2. 手臂形式	三角型并联连杆机器人			
3. 自由度	4轴			
4. 最大可搬运质量	2kg			
5. 动作范围	600 x H200mm			
6. 位置重复精度	±0.04mm 符合ISO9283			
7. 角度重复精度	±0.10°			
8. 构成轴规格	动作轴 动作范围 最大速度			
	手臂旋转1 (JT1)	+ 77°至 - 34.5°	490°/s	
	手臂旋转2 (JT2)	+ 77°至 - 34.5°	490 ° /s	
	手臂旋转3 (JT3)	 + 77°至 - 34.5°	490 ° /s	
	手腕扭转 (JT4)	± 360 °	1714.3°/s	
9. 周期时间	0.3s (0.5kg) , 0.36		th \ □ ct	
(负荷质量) 10. 手腕轴允许负载			N) ¤V。	
10. J IDEAM 10. 1 25. 14.	JT4 单元		扭矩「最大惯性矩	
			MM] 「NM]	
		0.5kg 0.	13 0.57	
			25 1.15 37 1.57	
	10 20 30 40 50 60 70 80 90 288 100 110 120 130 140 150 (Z) D [mm]	负载重心应设定为位于左图内。 木该线根据各负载质量而异。 L:从Z轴到负载重心位置的水平方向 D:从X-Y轴到负载重心位置的垂直对	可(X-Y方向)距离	
11. 质量	60kg(不包括选购件)			
12. 安装方法	吊装式			
13. 安装环境	环境温度:	10至35		
	相对湿度:	35至85%(无结露)		
14. 涂装颜色	相当于孟塞尔 10GY9/	1		
15. 防护等级	IP65相当			
16. 内置功能	无			
17. 选购件				











Y F O O 2 N - C WORKING RANGE