Kawasaki
Robotics

<u>标准规格书</u>

<u>YF003N-A</u>

创建A 2025年09月30日

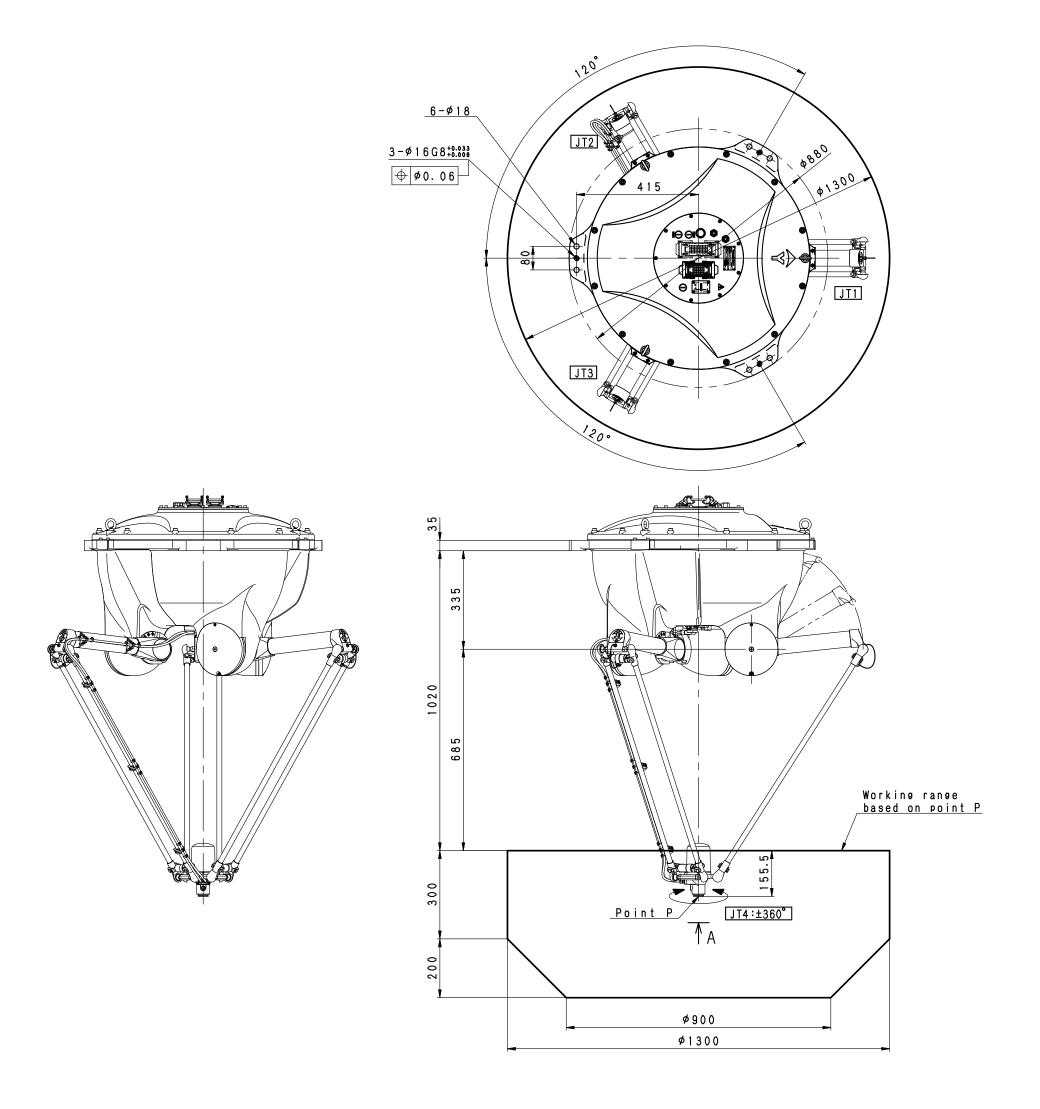
川崎重工业株式会社 机器人事业部

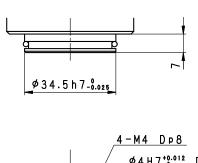
规格书编号: 90151-0333DCA

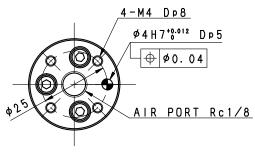
## 机器人规格

机器人规格					
1. 机械型号	YF003N-A				
2. 手臂形式	三角型并联连杆机器。	三角型并联连杆机器人			
3. 自由度	4轴				
4. 最大可搬运质量	3kg	3kg			
5. 动作范围	1,300 x H500mm	1,300 x H500mm			
6. 位置重复精度	±0.10mm 符合IS09283				
7. 角度重复精度	±0.10°	±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)	+ 95°至 - 52.5°	取八还及 1090.9°/s		
	手臂旋转2 (JT2)	+ 95°至 - 52.5°	1090.9°/s		
		+ 95°至 - 52.5°	1090.9°/s		
		+ 95 ± - 52.5 ± 360 °	1714.3°/s		
	手腕扭转 (JT4)	± 300	1/14.3 /8		
9. 周期时间	0.27s (1kg) , 0.45	ōs (3kg)			
(负荷质量)	*动作模式(上升25 ·	- 水平305 - 下降25mm往复运	动)时。		
10. 手腕轴允许负载	JT4 单元  20 30 40 50 60 3kg 100 110 110 120 130 1kg 140 150 160 170 180 190 200 (Z) D [mm]	[-] [l] 1kg 0 2kg 0	句(X-Y方向)距离		
11. 质量	145kg(不包括选购件	145kg(不包括选购件)			
12. 安装方法	吊装式	吊装式			
13. 安装环境	环境温度: 相对湿度:				
 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					
	追加轴				
··· ~=/\*\J11	防护等级	1P67相当			
	17717 G 4X	· · · · · ·   H -H			

有关维护零件和备件,请另行咨询。







VIEW A

YF003N-A WORKING RANGE