

标准规格书

YF002NDE94

201)年%%月1%日

承認	機械	制御

川崎重工株式会社
机器人事业中心

书籍号码：90101-2160D79

1. 机器人规格

[1] 本体部规格																		
1. 机器型号	YF002N-C																	
2. 手臂形式	Δ型平行连接机器人																	
3. 动作自由度	4轴																	
4. 构成周规格	动作轴	最大工作范围	最高速度															
	手臂转动1 (JT1)	+77° ~ -34.5°	490°/s															
	手臂前后2 (JT2)	+77° ~ -34.5°	490°/s															
	手臂上下3 (JT3)	+77° ~ -34.5°	490°/s															
	手腕扭转 (JT4)	+360° ~ -360°	1714.3°/s															
5. 最大处理能力	200个/分(0.5kg负荷, 机器人单独) 165个/分(2kg负荷, 机器人单独)																	
重复定位精度	※1 不包含停止时间(抓取&放置时) ※2 连续动作有限制																	
6. 重复角度精度	±0.04mm																	
7.	±0.10°																	
8. 最大可搬重量	2kg																	
9. 合成最大速度	3300 mm/s JT4 单元																	
10. 手腕轴许用负荷	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="flex: 1;"> <p>请将负荷重心设定在左图(力矩图)中的线内。 ※每条线的负荷重量不同。 L: Z轴到负荷重心位置的水平方向(X-Y方向)距离 D: X-Y轴到负荷重心的垂直方向(Z方向)距离</p> </div> <div style="flex: 1; margin-left: 20px;"> <table border="1"> <thead> <tr> <th>负荷重量</th> <th>最大转矩</th> <th>最大力矩</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>[-]</td> <td>[Nm]</td> <td>[Nm]</td> </tr> <tr> <td>0.5kg</td> <td>0.13</td> <td>0.57</td> </tr> <tr> <td>1kg</td> <td>0.25</td> <td>1.15</td> </tr> <tr> <td>2kg</td> <td>0.37</td> <td>1.57</td> </tr> </tbody> </table> </div> </div>			负荷重量	最大转矩	最大力矩	[-]	[Nm]	[Nm]	0.5kg	0.13	0.57	1kg	0.25	1.15	2kg	0.37	1.57
负荷重量	最大转矩	最大力矩																
[-]	[Nm]	[Nm]																
0.5kg	0.13	0.57																
1kg	0.25	1.15																
2kg	0.37	1.57																
11. 驱动电动机	同期型无刷电机																	
12. 作业范围	参照附图																	
13. 机械重量	60kg (选装除外)																	
14. 涂装色	Munsell 10GY9/1 相当																	
15. 设置方法	吊顶																	
16. 设置环境	周围温度 10~40°C, 相对湿度 35~85%(无结露)																	
17. 保护等级	IP65 等效																	
18. 内置功能	无																	
19. 选装件																		
20. 其它	关于保修零件、备用件, 请另行商谈。																	

[2]控制部规格		
1. 控制柜型号	E94	
2. 构造	开放型直接冷却方式 ※参考注记	
3. 构成以及尺寸	参考添付图纸	
4. 控制的轴数	6轴(根据手臂轴数决定)	
5. 驱动方式	全数字伺服方式	
6. 动作方式	示教模式	各轴独立、基础坐标系、工具坐标系 固定工具坐标系(选件)
	再现模式	各轴/直线插补、圆弧插补(选件)
7. 示教方式	简单操作示教或AS语言编程	
8. 记忆容量	8 MB	
9. 通用信号	外部操作信号	紧急停止、外部同期信号等
	输入信号	32通道(含专用信号)
	输出信号	32通道(含专用信号)
10. 操作面板	示教/再现转换开关、紧急停止开端、电源灯	
11. 线缆	分离线缆(控制盘←→机器人本体) 5 m	
	示教器线缆 5 m	
12. 重量	参考添付图纸	
13. 电源要求	AC200 - AC230 V±10%, 50/60 Hz, 1相 最大4 kVA	
	D种接地(机器人专用接地)、漏电电流 最大100 mA	
14. 设置环境	环境温度 0~45 °C、相对湿度 35~85%(无结露)	
15. 涂装色	Munsell 10GY9/1 等效	
16. 示教器	配有5.7英寸TFT彩色液晶触摸屏 紧急停止开关、示教锁定开关、位置启动开关	
17. 选装件		
输入输出信号	各64、96通道	
通用信号用连接器	D-SUB 37端口(公/母) 付保护套	
分离线缆	10 m、15 m	
示教器线缆	10 m、15 m	
外壳密封构造	全闭型间接冷却方式(环境温度 0~40 °C)	
辅助存储	USB存储器	
马达制动解除装置	解除制动开关BOX	
电脑连接线缆	1.5 m、3 m	
示教器选装件	短路连接器	
现场总线	请另行商谈	
PLC软件	另行商谈	
模拟输入输出	另行商谈	
传送带同期	另行商谈	
视觉对应	另行商谈	
18. 其它	有关维护, 维修零件请另行商谈。	

※注记

外面空气在盘内循环, 冷却开放构造内的电子零件。保护盘内的危险部位的接触, 对于金属粉等导电性的异物、接触湿气导电的异物以及水没有保护作用。在上述环境中使用的情况, 请选择外壳密封构造的选装件。

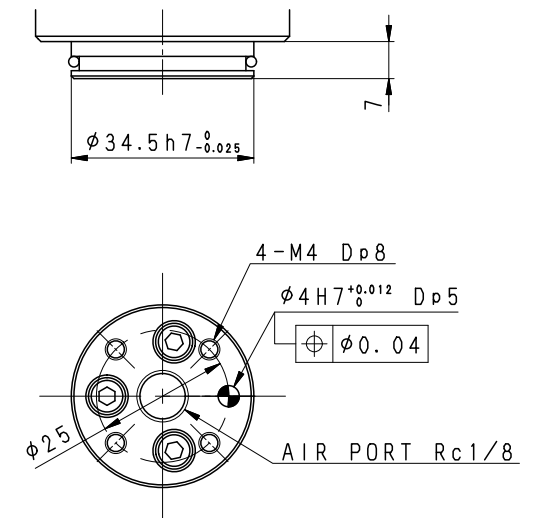
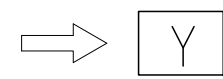
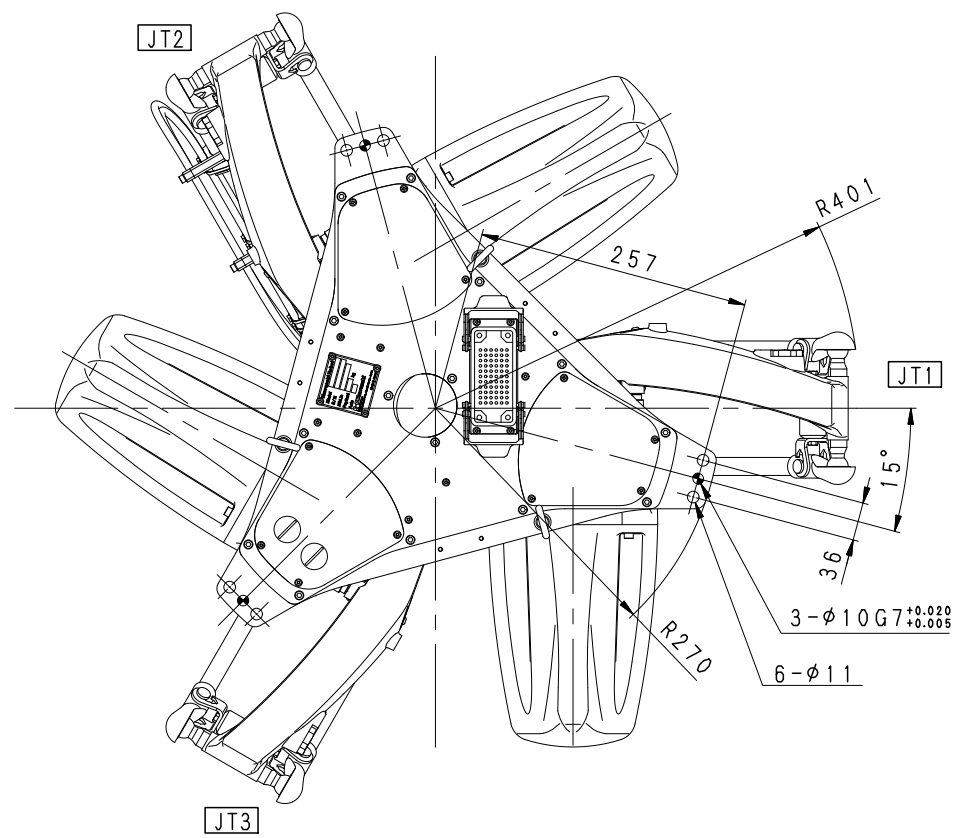
2. 保修期及保修内容

(1) 保修期

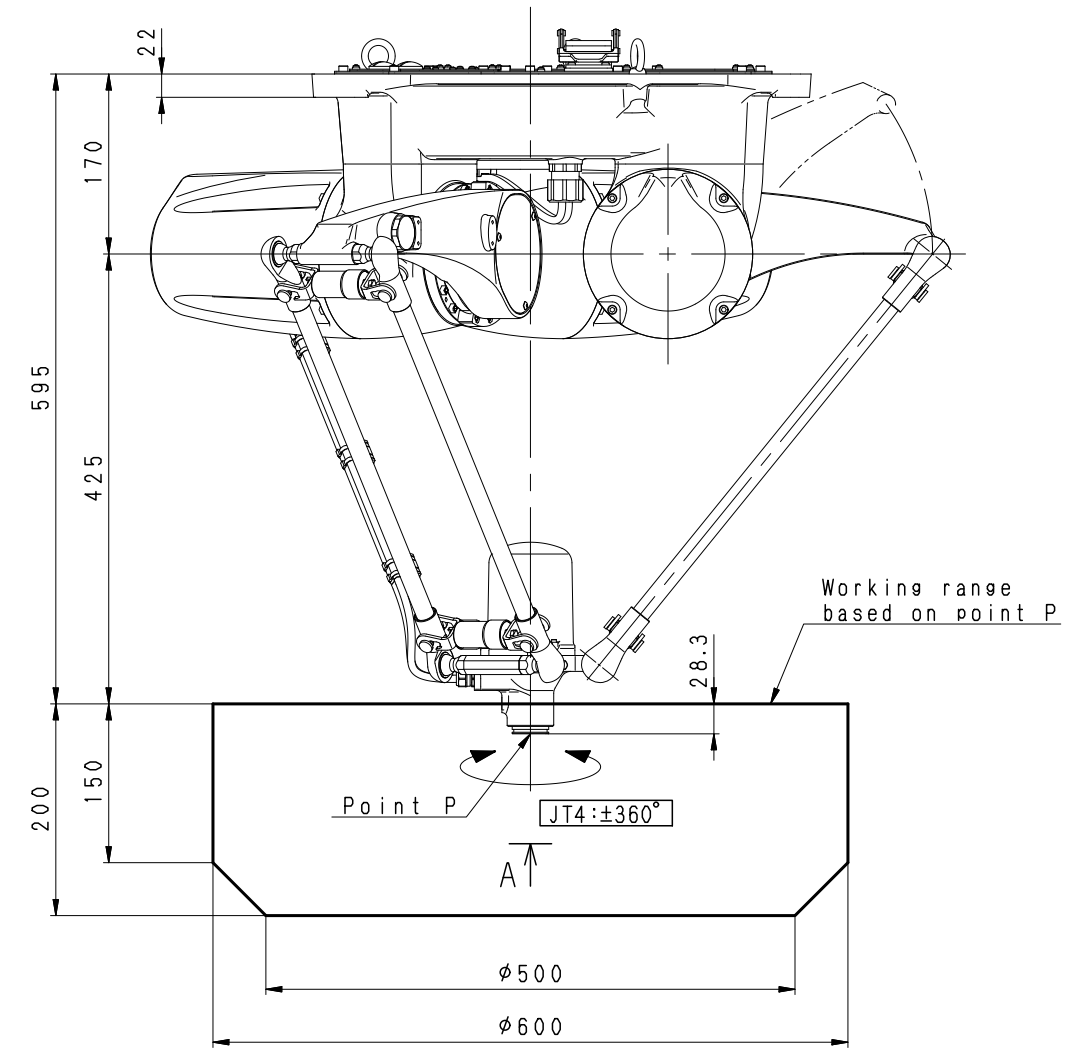
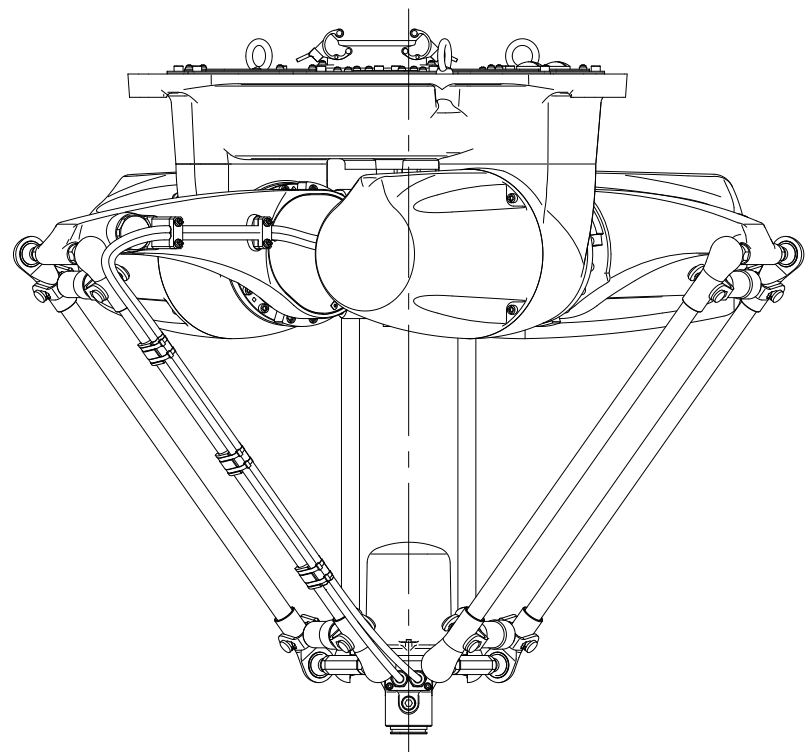
- 1) 本机的交货日开始一年或运转3000小时为止。
- 2) 含周边装置等系统交货的情况下，依照另行提出的制作规格书为准。

(2) 保修内容

- 1) 在保修期内，如果是我公司的原因造成的构成本机的零件发生问题，在我公司认可的情况下，提供无偿修理服务。
另外，上述保修的适应范围仅限我公司交付的制品，除此之外不负任何责任。
- 2) 即使在保修期内，对下列情况也不适用无偿修理服务。
 - ① 没有按「说明书」记载的注意事项操作而发生的故障。
 - ② 由贵公司进行的修理，改造，移动或使用者的不当操作而引发的故障。
 - ③ 因未满足「说明书」的点检，调整，维修要求而发生的故障。
 - ④ 没有使用纯正零件或我公司指定的零件及润滑油而发生的故障。
 - ⑤ 「说明书」上记载的消耗品的消耗及此消耗引起的故障和更换费用。
 - ⑥ 因火灾，地震，水灾，闪电或不适当的使用，亦或第三者的加害，偷盗等发生的故障
 - ⑦ 我公司施行范围外的运输及施工而导致的故障。
 - ⑧ 声响，振动，渗油，褪色，生锈及外观上的轻微瑕疵等并非性能上问题的。
(根据规格的内容，另行签订合同。)
- 3) 此保修只适用于日本国内使用的机器人。
- 4) 转卖，转让，贷与，转移至其他国家的情况，另行签订合同。



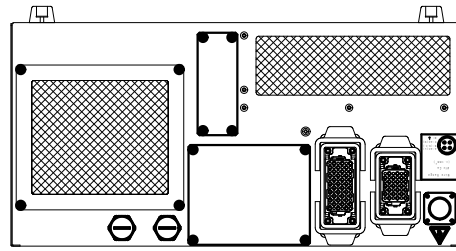
VIEW A



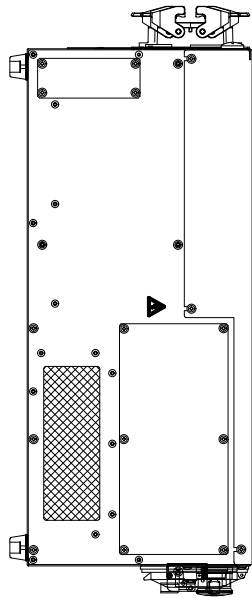
YF002N-B
WORKING RANGE

E 9 4 C O N T R O L L E R

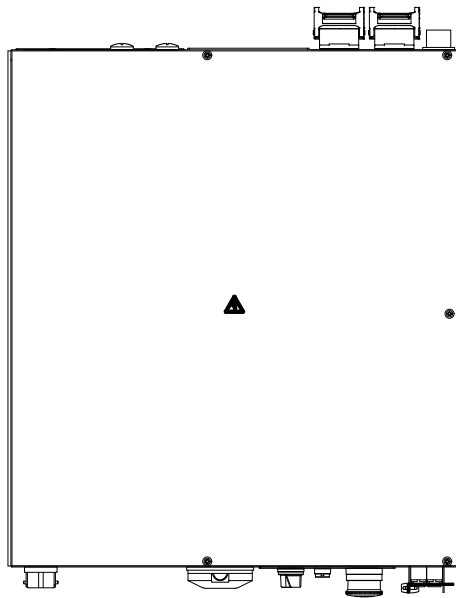
M A S S : 4 0 K g



R E A R V I E W

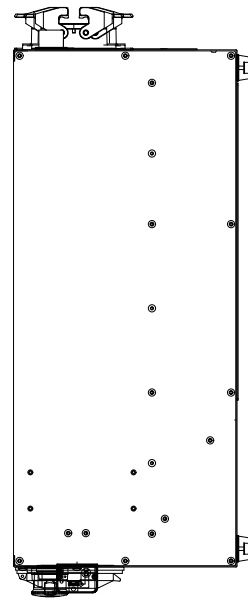


S I D E V I E W

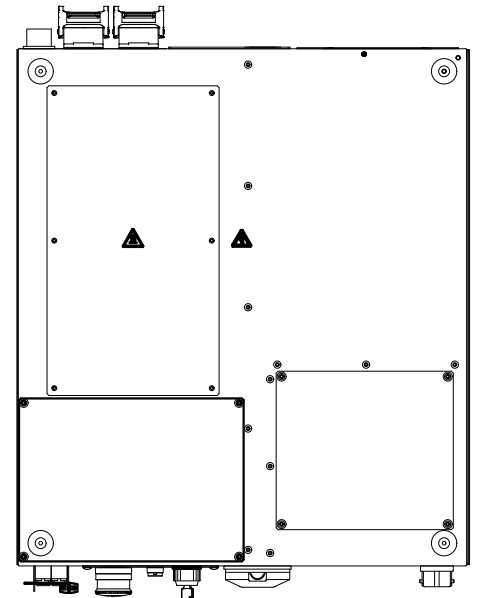


T O P V I E W

(5 0)
5 8 0
(3 4)

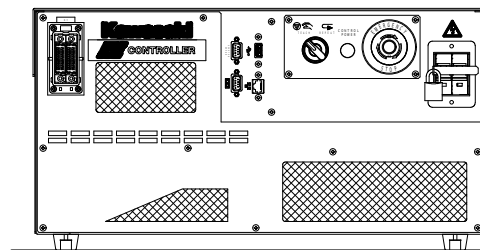
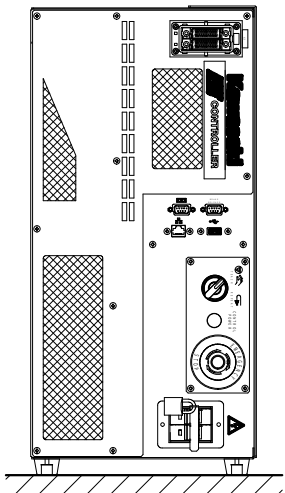


S I D E V I E W



B O T T O M V I E W

Vertical Mount
縦置の場合



F R O N T V I E W

2 5 0
5 0 0
1 8

