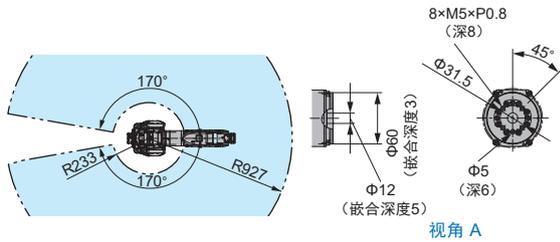
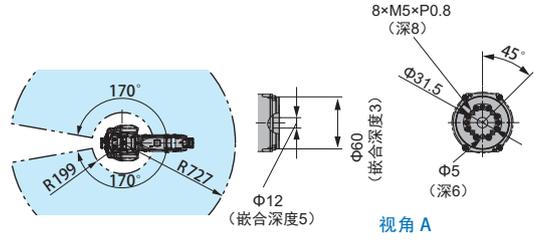




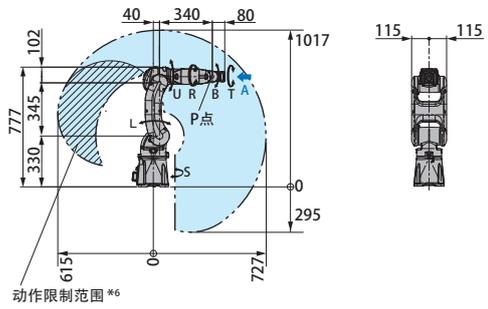
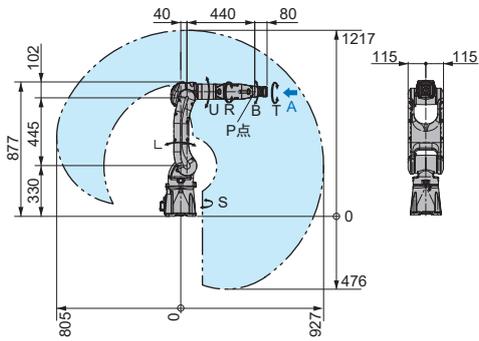
■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm : P点动作范围



视角 A



视角 A



动作限制范围*6

| 规格 | GP7 | GP8 |
|----------------------------|--|--|
| 型号 | YR-1-06VX7-A00 | YR-1-06VX8-A00 |
| 构造 | 垂直多关节型(6自由度) | 垂直多关节型(6自由度) |
| 可搬质量*1 | 7 kg | 8 kg |
| 重复定位精度*2 | 0.01 mm | 0.01 mm |
| 工作范围 | S轴(旋转) -170°~+170° L轴(下腕) -65°~+145° U轴(上臂)*3 -70°~+190° R轴(手腕旋转) -190°~+190° B轴(手腕摆动) -135°~+135° T轴(手腕回转) -360°~+360° | S轴(旋转) -170°~+170° L轴(下腕) -65°~+145° U轴(上臂) -70°~+190° R轴(手腕旋转) -190°~+190° B轴(手腕摆动) -135°~+135° T轴(手腕回转) -360°~+360° |
| 最大速度 | S轴(旋转) 6.54 rad/s, 375°/s L轴(下腕) 5.50 rad/s, 315°/s U轴(上臂) 7.15 rad/s, 410°/s R轴(手腕旋转) 9.59 rad/s, 550°/s B轴(手腕摆动) 9.59 rad/s, 550°/s T轴(手腕回转) 17.45 rad/s, 1000°/s | S轴(旋转) 7.94 rad/s, 455°/s L轴(下腕) 6.72 rad/s, 385°/s U轴(上臂) 9.07 rad/s, 520°/s R轴(手腕旋转) 9.59 rad/s, 550°/s B轴(手腕摆动) 9.59 rad/s, 550°/s T轴(手腕回转) 17.45 rad/s, 1000°/s |
| 容许力矩 | R轴(手腕旋转) 17 N·m B轴(手腕摆动) 17 N·m T轴(手腕回转) 10 N·m | R轴(手腕旋转) 17 N·m B轴(手腕摆动) 17 N·m T轴(手腕回转) 10 N·m |
| 容许惯性力矩(GD ² /4) | R轴(手腕旋转) 0.5 kg·m ² B轴(手腕摆动) 0.5 kg·m ² T轴(手腕回转) 0.2 kg·m ² | R轴(手腕旋转) 0.5 kg·m ² B轴(手腕摆动) 0.5 kg·m ² T轴(手腕回转) 0.2 kg·m ² |
| 本体质量 | 34 kg | 32 kg |
| 保护等级 | IP67 | |
| 设置环境 | 温度 0°C ~ +45°C 湿度 20% ~ 80%RH (无结露) 振动加速度 4.9 m/s ² (0.5 G) 以下 标高 1000 m 以下 其他 无引燃性或腐蚀性气体、液体 远离电气噪音源 无强磁场 | |
| 电源容量*4 | 1.0 kVA | |
| 设置方式*5 | 置地式、倒装式、壁挂式、倾斜式 | |
| 适用控制柜 | YRC1000, YRC1000micro | |

*1: U臂上负载根据手腕部负载质量变化。

*2: ISO 9283为基准。

*3: U轴记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。

*4: 因用途、动作模式而异。

*5: 壁挂式、倾斜式设置时, S轴有动作限制。

*6: 使用气体且电磁阀内置时(选项), 相对侧接头适用时, 斜线部分的动作范围有限制。

注: 本表记载的是SI单位。