

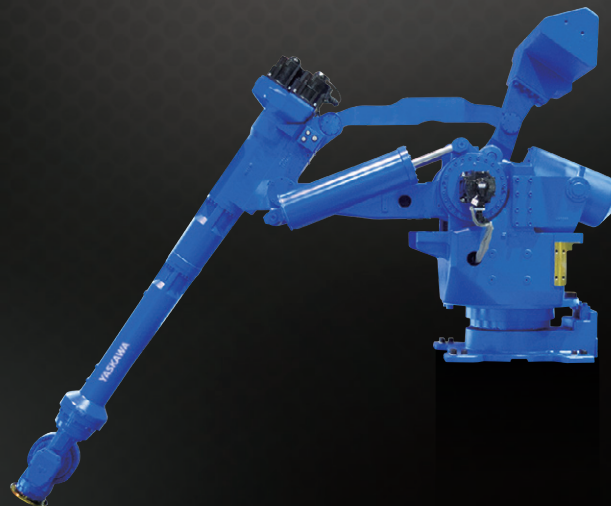
Handling

YASKAWA

GP系列

中大机型 (负载20kg~600kg)

对应机器人控制柜YRC1000



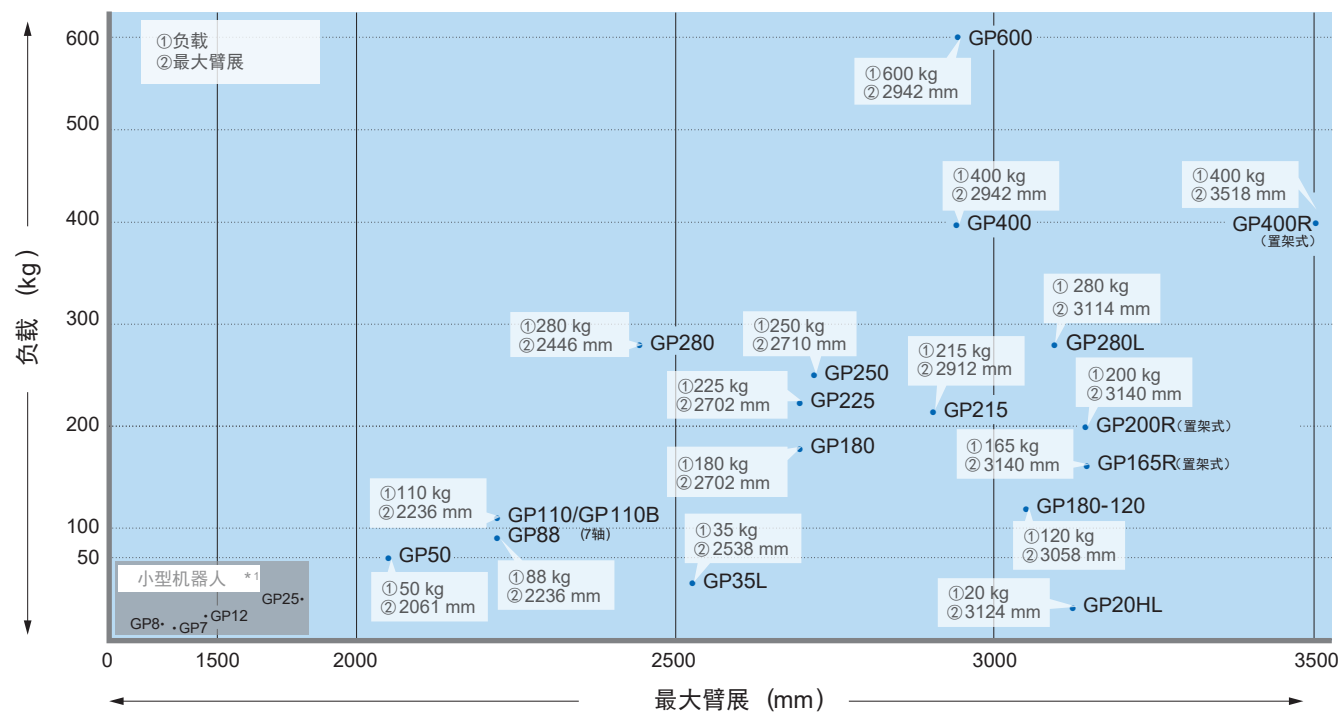
GOOD DESIGN
AWARD 2016

以丰富的产品线智能地解决生产现场的烦恼

MOTOMAN-GP Series

MOTOMAN-GP系列拥有丰富的产品线以应对客户的多样化需求。

产品线



* 1: 请查阅MOTOMAN-GP系列小机型目录 (最大负载25kg)



大幅提高导入、运行、维护的效率

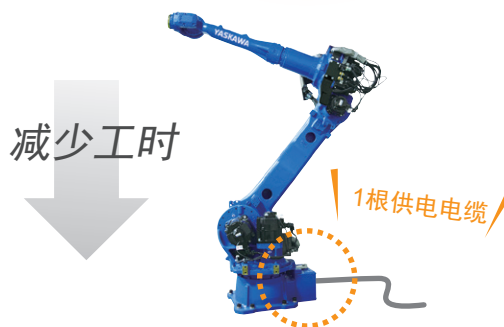
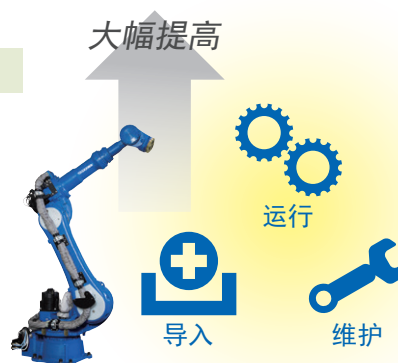
便于维护

- 更换机内电缆时无需连接电源即可保持原点数据
- 减少电缆、接头数提高作业性

减少配线工时

- 仅一根供电电缆，实现配线工时的减少及省配线化！*2

* 2: GP400, GP400R, GP600需要2根供电电缆。



机器人控制柜YRC1000

编程示教器



机器人控制柜YRC1000



POINT

小型尺寸，减少设置空间

内置外部3轴*，无需变压器，实现容积125L的紧凑尺寸



实现了内置外部3轴*且无需变压器的尺寸!

POINT

适用新动作控制（高精度·高速化）

- 通过新加减速控制，循环时间比现有机型改善最大约10%（根据条件）
- 大幅改善动作速度变动时的轨迹精度误差（比现有机型提高80%）

POINT

示教器轻量化，提高操作性

- 重量仅730g
- 可用3D机器人模型确认机器人的示教位置
- 可通过触摸屏画面直接操作

POINT

全球标准化规格

- 海外各规格共通
- 欧洲规格（CE规格）、北美规格（UL规格）
- 中国规格为3相380V规格，无需变压器



通过电源再生功能节能

通过将电机减速时产生的能量（再生电力）返回给电源的功能，比现有机型的消耗电量减少最大30%。（根据用途、动作模式而异）

■ 机器人控制柜 YRC1000 规格

项目	规格
构造	防尘构造 IP54 (背面风扇部: IP2X)
外形尺寸	598 (W)×427 (D)×490 (H) mm, 125 L
概略质量	85 kg 以下 (可内置外部三轴)*
冷却方式	间接冷却
周围温度	通电时: 0°C ~ +45°C, 保管时: -10°C ~ +60°C
相对湿度	最大 90% (无结露)
海拔	2000 m (但会存在温度延迟) (注) 标高 1000m 以上的条件: 按周围最高温度每上升 100m 减少 1%。
电源规格	三相 AC200V~240V (+10% ~ -15%) 50/60Hz (±2%) 三相 AC380V~480V (+10% ~ -15%) 50/60Hz (±2%) (中性点接地) 控制柜型号不同, 可连接的电源规格也不相同
接地	AC200V~240V 规格: 根据 GB T50065 交流电气装置的接地设计规格, 按照低压电气装置的接地设计规格, 按照 GB T50065 交流电气装置的接地设计规格, 按照低压电气装置的接地设计规格。
输入输出信号	专用信号: 输入 19, 输出 6 通用信号: 输入 40, 输出 40 (晶体管输出 32, 继电器输出 8)
位置控制方式	串行通信方式(绝对值编码器)
存储容量	JOB: 200,000 程序点, 10,000 机器人命令 CIO 梯形图: 最大 20,000 程序点
扩展插槽	PCI express: 2 插槽
LAN (上位连接)	2 个 (10BASE-T/100BASE-TX)
接口	RS-232C: 1 个
控制方式	软件伺服
驱动单元	AC 伺服用伺服包

■ 示教器规格

项目	规格
外形尺寸	152 (W)×49.5 (D)×300 (H) mm
概略质量	0.730 kg
材质	强化塑料
操作设备	选择键, 轴操作键, 数值/应用键, 带钥匙切换模式键(示教模式、再现模式、远程模式) 急停键, 使能键, SD 卡 I/F 装置 (SD 卡为选配), USB 端口 (USB 2.0 1 接口)
屏幕	5.7 英寸 TFT 彩色液晶触摸屏 VGA (640×480 像素) (汉字、平假名、片假名、英文、数字、其他)
IEC 保护等级	IP54
电缆长度	标准: 8 m, 最大 (选配): 36 m (追加延长电缆)

*: GP110B 可内置外部 2 轴

注: 上記控制柜的优势和规格对应本目录中记载的机器人。

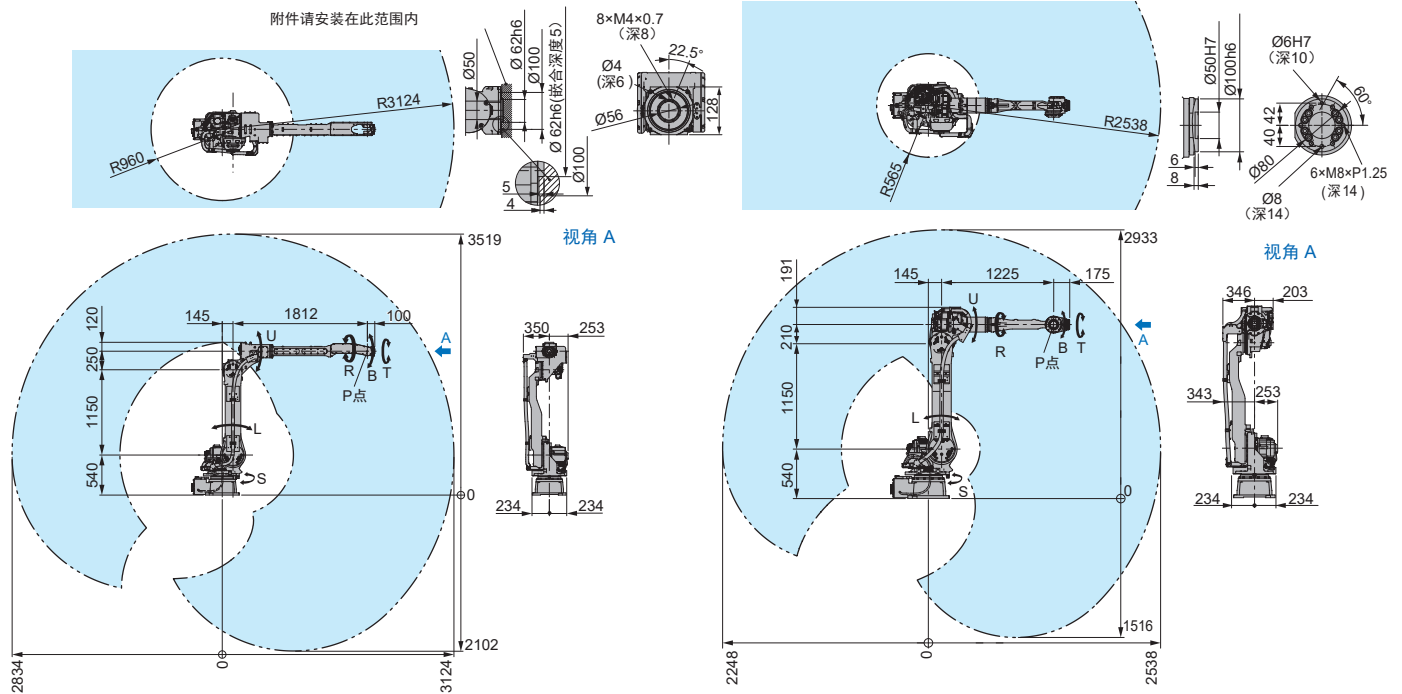
GP20HL



GP35L



■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm □: P点动作范围



规格	GP20HL	GP35L
型号	YR-1-06VXHL20-A00	YR-1-06VXL35-A00
自由度	垂直多关节型 (6自由度)	垂直多关节型 (6自由度)
负载	手腕: 20 kg U轴: 10 kg	35 kg 10 kg
重复定位精度 ^{*1}	0.07 mm	0.07 mm
动作范围	S轴 (旋转) — 180° ~ +180° L轴 (下腕) — 90° ~ +135° U轴 (上腕) ^{*2} — 80° ~ +206° R轴 (手腕旋转) — 200° ~ +200° B轴 (手腕摆动) — 150° ~ +150° T轴 (手腕回转) — 455° ~ +455°	— 180° ~ +180° — 90° ~ +135° — 80° ~ +206° — 360° ~ +360° — 125° ~ +125° — 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转) 3.14 rad/s, 180°/s L轴 (下腕) 3.14 rad/s, 180°/s U轴 (上腕) 3.14 rad/s, 180°/s R轴 (手腕旋转) 6.98 rad/s, 400°/s B轴 (手腕摆动) 7.50 rad/s, 430°/s T轴 (手腕回转) 11.0 rad/s, 630°/s	3.14 rad/s, 180°/s 2.44 rad/s, 140°/s 3.11 rad/s, 178°/s 4.36 rad/s, 250°/s 4.36 rad/s, 250°/s 6.28 rad/s, 360°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转) 39.2 N·m B轴 (手腕摆动) 39.2 N·m T轴 (手腕回转) 19.6 N·m	147 N·m 147 N·m 78 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转) 1.05 kg·m ² B轴 (手腕摆动) 1.05 kg·m ² T轴 (手腕回转) 0.75 kg·m ²	10 kg·m ² 10 kg·m ² 4 kg·m ²
本体质量	560 kg	600 kg
IEC 保护等级	本体: IP54, 手腕: 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 海拔 1000 m 以下 其他 无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}	4.0 kVA	4.5 kVA
设置方式 ^{*4}	置地式、倒装式、壁挂式、倾斜式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

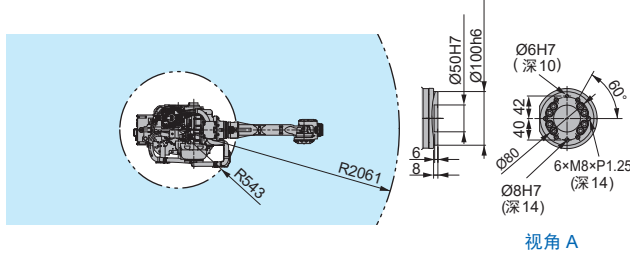
*4: 壁挂式、倾斜式设置时, S轴动作范围有限制。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

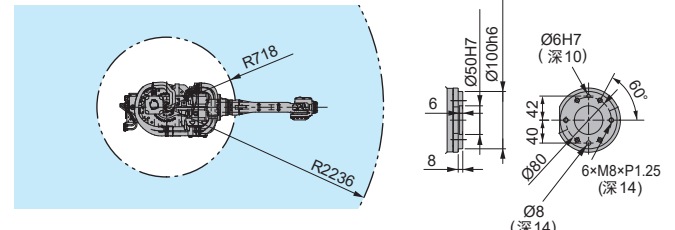
GP50



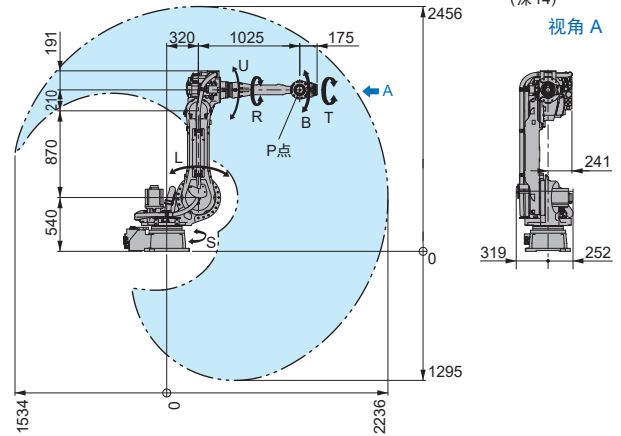
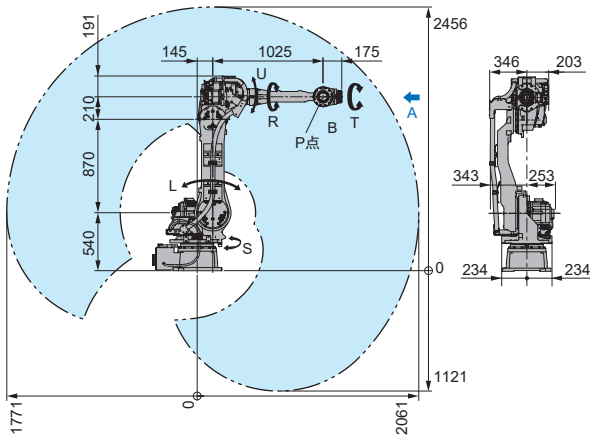
GP88



视角 A



视角 A



规格	GP50	GP88
型号	YR-1-06VX50-A00	YR-1-06VX88-A00
自由度	垂直多关节型 (6自由度)	垂直多关节型 (6自由度)
负载	手腕 50 kg U轴 10 kg	88 kg 10 kg
重复定位精度 ^{*1}	0.03 mm	0.03 mm
动作范围	S轴 (旋转) - 180° ~ +180° L轴 (下腕) - 90° ~ +135° U轴 (上腕) ^{*2} - 80° ~ +206° R轴 (手腕旋转) - 360° ~ +360° B轴 (手腕摆动) - 125° ~ +125° T轴 (手腕回转) - 360° ~ +360°	- 180° ~ +180° - 90° ~ +155° - 80° ~ + 90° - 360° ~ +360° - 125° ~ +125° - 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转) 3.14 rad/s, 180°/s L轴 (下腕) 3.11 rad/s, 178°/s U轴 (上腕) 3.11 rad/s, 178°/s R轴 (手腕旋转) 4.36 rad/s, 250°/s B轴 (手腕摆动) 4.36 rad/s, 250°/s T轴 (手腕回转) 6.28 rad/s, 360°/s	2.97 rad/s, 170°/s 2.44 rad/s, 140°/s 2.79 rad/s, 160°/s 4.01 rad/s, 230°/s 4.01 rad/s, 230°/s 6.11 rad/s, 350°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转) 216 N·m B轴 (手腕摆动) 216 N·m T轴 (手腕回转) 147 N·m	408 N·m 408 N·m 206 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转) 28 kg·m ² B轴 (手腕摆动) 28 kg·m ² T轴 (手腕回转) 11 kg·m ²	30 kg·m ² 30 kg·m ² 11 kg·m ²
本体质量	570 kg	630 kg
IEC 保护等级	本体: IP54, 手腕: 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 海拔 1000 m 以下 其他 无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}	4.5 kVA	4.0 kVA
设置方式 ^{*4}	置地式、倒装式、壁挂式、倾斜式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

*4: 壁挂式、倾斜式设置时, S 轴动作范围有限制。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

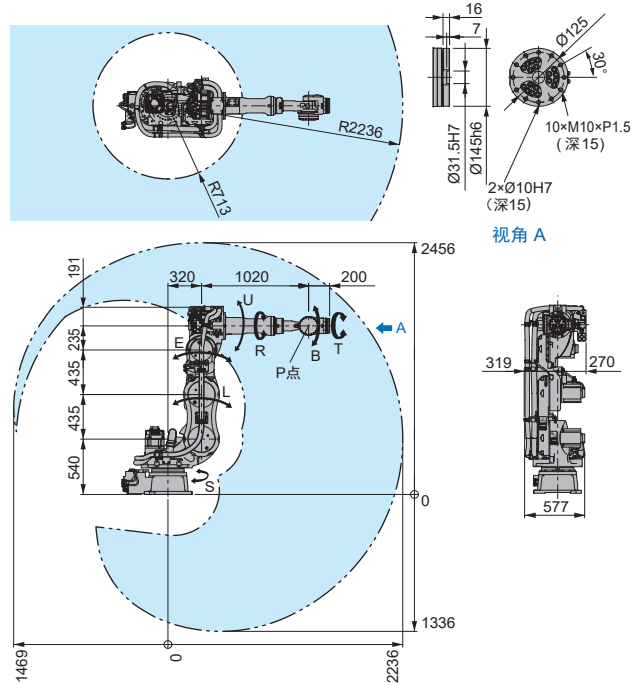
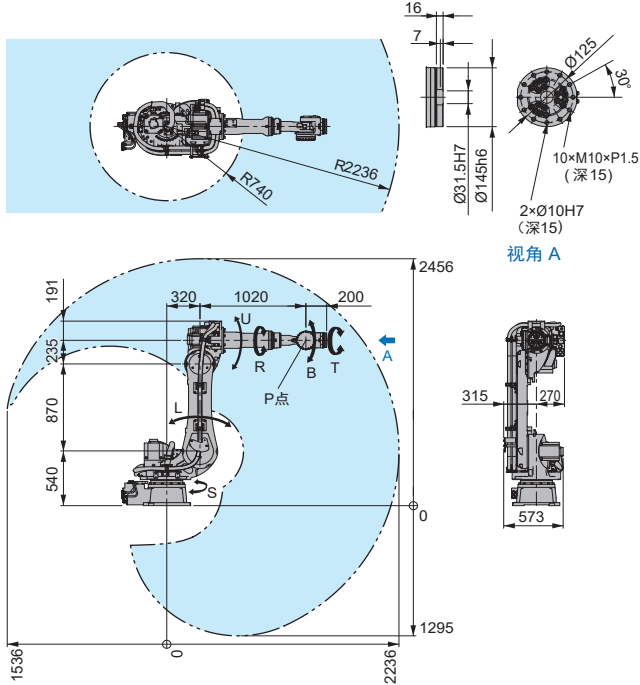
GP110



7轴机型 GP110B



■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm □: P点动作范围



规格		GP110	GP110B
型号		YR-1-06VX110-A00	YR-1-07VXB110-A00
自由度		垂直多关节型 (6自由度)	垂直多关节型 (7自由度)
负载	手腕	110 kg	110 kg
	U轴	10 kg	10 kg
重复定位精度*1		0.03 mm	0.04 mm
动作范围	S轴 (旋转)	-180° ~ +180°	-180° ~ +180°
	L轴 (下腕)	-90° ~ +155°	-45° ~ +155°
	E轴 (中腕)		-45° ~ +120°
	U轴 (上腕)*2	-80° ~ +90°	-70° ~ +90°
	R轴 (手腕旋转)	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
	B轴 (手腕摆动)	-125° ~ +125°	-125° ~ +125°
	T轴 (手腕回转)	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转)	2.45 rad/s, 140°/s	2.45 rad/s, 140°/s
	L轴 (下腕)	1.92 rad/s, 110°/s	1.92 rad/s, 110°/s
	E轴 (中腕)		1.92 rad/s, 110°/s
	U轴 (上腕)	2.27 rad/s, 130°/s	2.27 rad/s, 130°/s
	R轴 (手腕旋转)	3.05 rad/s, 175°/s	3.05 rad/s, 175°/s
	B轴 (手腕摆动)	3.05 rad/s, 175°/s	3.05 rad/s, 175°/s
	T轴 (手腕回转)	4.44 rad/s, 255°/s	4.45 rad/s, 255°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	721 N·m	721 N·m
	B轴 (手腕摆动)	721 N·m	721 N·m
	T轴 (手腕回转)	294 N·m	294 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	60 kg·m ²	60 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	60 kg·m ²	60 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	33.7 kg·m ²	33.7 kg·m ²
本体质量		660 kg	790 kg
IEC 保护等级		本体: IP54, 手腕: 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	
	海拔	1000 m以下	
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量*3		5.0 kVA	
设置方式		置地式	

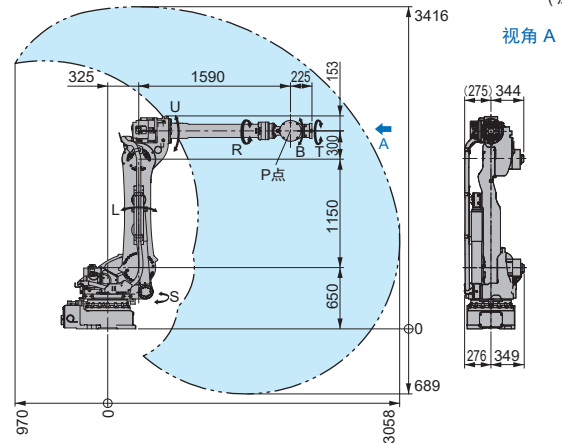
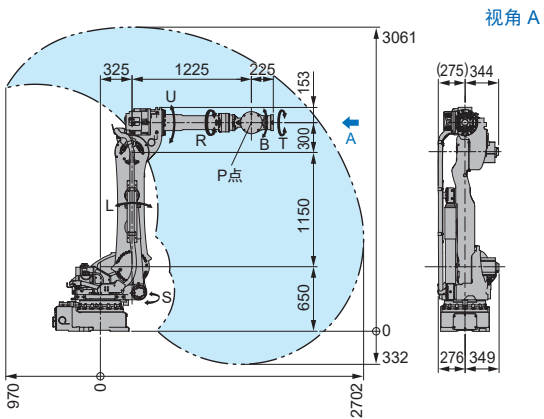
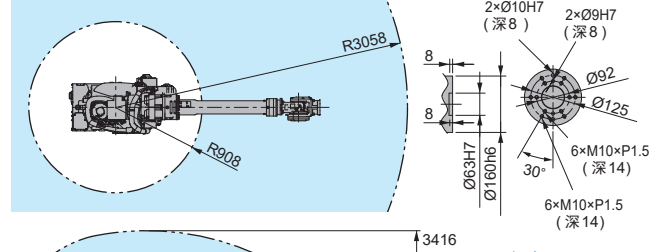
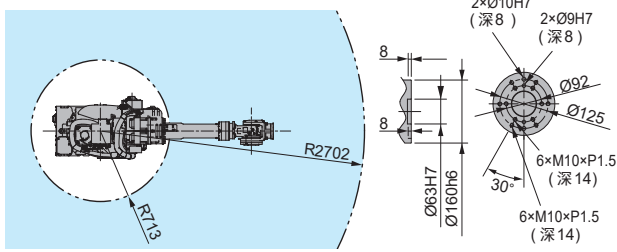
*1: ISO 9283 为基准。
*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)
*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

GP180



GP180-120



规格		GP180	GP180-120
型号		YR-1-06VX180-A00	YR-1-06VX180-120-A00
自由度		垂直多关节型 (6自由度)	
负载	手腕	180 kg	120 kg
	U轴	30 kg	30 kg
重复定位精度 ^{*1}		0.05 mm	0.05 mm
动作范围	S轴 (旋转)	-180° ~ +180°	-180° ~ +180°
	L轴 (下腕)	-60° ~ +76°	-60° ~ +76°
	U轴 (上腕) ^{*2}	-86° ~ +90°	-86° ~ +90°
	R轴 (手腕旋转)	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
	B轴 (手腕摆动)	-130° ~ +130°	-130° ~ +130°
	T轴 (手腕回转)	-360° ~ +360°	-360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转)	2.18 rad/s, 125°/s	2.18 rad/s, 125°/s
	L轴 (下腕)	2.01 rad/s, 115°/s	2.01 rad/s, 115°/s
	U轴 (上腕)	2.18 rad/s, 125°/s	2.18 rad/s, 125°/s
	R轴 (手腕旋转)	3.18 rad/s, 182°/s	3.18 rad/s, 182°/s
	B轴 (手腕摆动)	3.05 rad/s, 175°/s	3.05 rad/s, 175°/s
	T轴 (手腕回转)	4.63 rad/s, 265°/s	4.63 rad/s, 265°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	1000 N·m	883 N·m
	B轴 (手腕摆动)	1000 N·m	883 N·m
	T轴 (手腕回转)	618 N·m	520 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	90 kg·m ²	79 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	90 kg·m ²	79 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	46.3 kg·m ²	40 kg·m ²
本体质量		1020 kg	1090 kg
IEC 保护等级		本体: IP54, 手腕: 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	
	海拔	1000 m 以下	
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}		5.0 kVA	
设置方式		置地式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

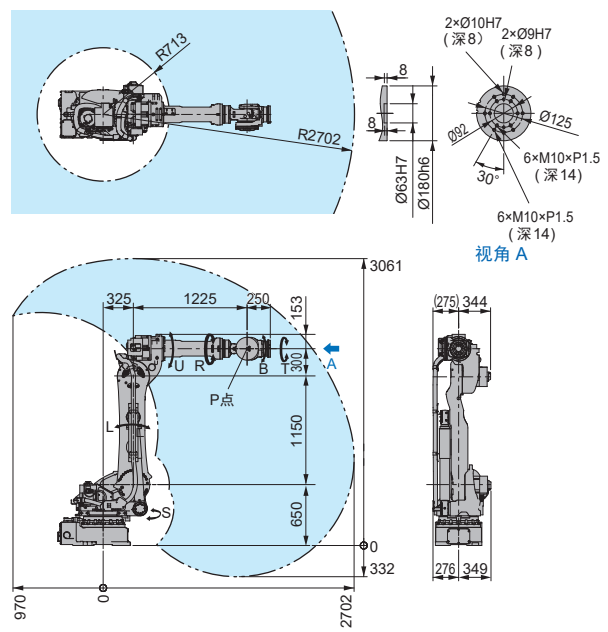
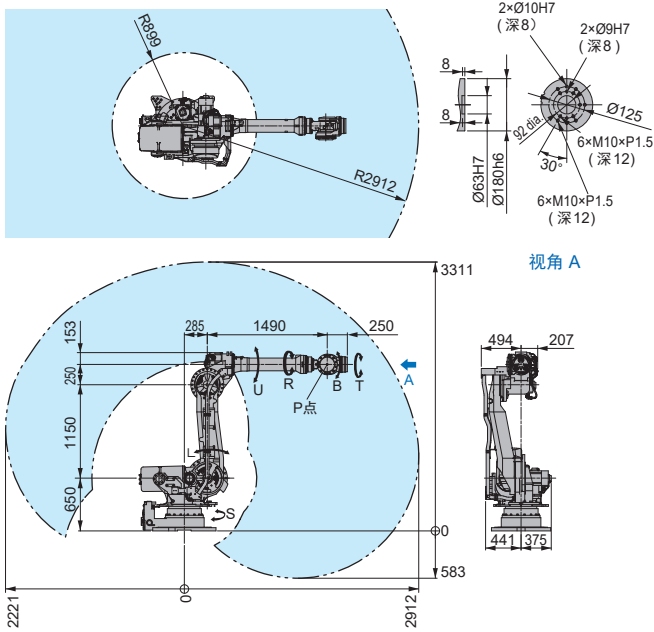
GP215



GP225



■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm □: P点动作范围



规格	GP215	GP225
型号	YR-1-06VX215-A00	YR-1-06VX225-A00
自由度	垂直多关节型 (6自由度)	垂直多关节型 (6自由度)
负载	手腕 215 kg U轴 50 kg	225 kg 30 kg
重复定位精度*1	0.05 mm	0.05 mm
动作范围	S轴 (旋转) — 180° ~ +180° L轴 (下腕) — 60° ~ + 76° U轴 (上腕)*2 — -77.8° ~ +197° R轴 (手腕旋转) — 360° ~ +360° B轴 (手腕摆动) — 125° ~ +125° T轴 (手腕回转) — 360° ~ +360°	— 180° ~ +180° — 60° ~ + 76° — 86° ~ + 90° — 360° ~ +360° — 125° ~ +125° — 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转) 1.75 rad/s, 100°/s L轴 (下腕) 1.57 rad/s, 90°/s U轴 (上腕) 1.69 rad/s, 97°/s R轴 (手腕旋转) 2.09 rad/s, 120°/s B轴 (手腕摆动) 2.09 rad/s, 120°/s T轴 (手腕回转) 3.32 rad/s, 190°/s	2.09 rad/s, 120°/s 1.69 rad/s, 97°/s 2.01 rad/s, 115°/s 2.53 rad/s, 145°/s 2.53 rad/s, 145°/s 3.84 rad/s, 220°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转) 1176 N·m B轴 (手腕摆动) 1176 N·m T轴 (手腕回转) 710 N·m	1372 N·m 1372 N·m 735 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转) 317 kg·m ² B轴 (手腕摆动) 317 kg·m ² T轴 (手腕回转) 200 kg·m ²	145 kg·m ² 145 kg·m ² 84 kg·m ²
本体质量	1340 kg	1080 kg
IEC 保护等级	本体: IP54, 手腕: 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 海拔 1000 m以下 其他 无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量*3	5.0 kVA	
设置方式	置地式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

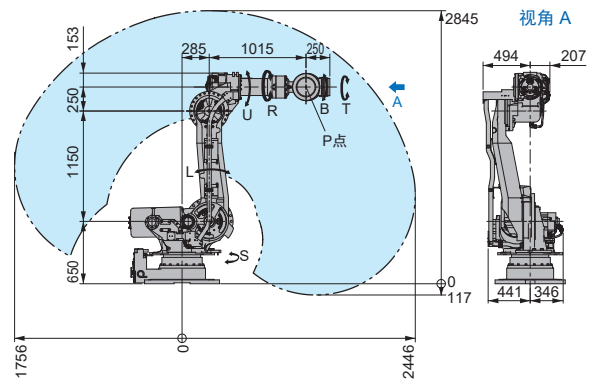
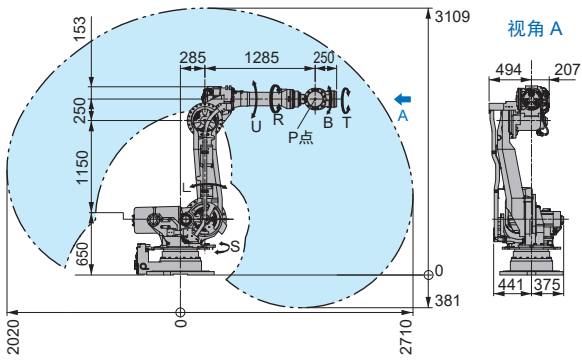
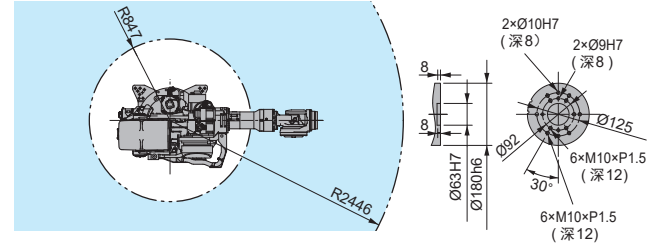
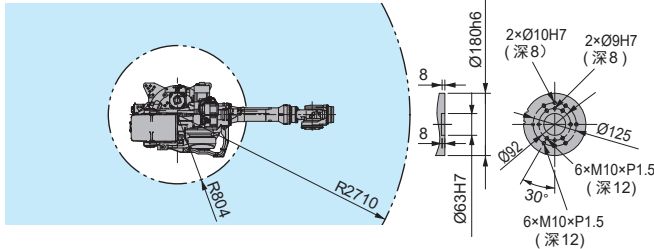
*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

GP250



GP280



规格		GP250	GP280
型号		YR-1-06VX250-A00	YR-1-06VX280-A00
自由度		垂直多关节型 (6自由度)	
负载	手腕	250 kg	280 kg
	U轴	50 kg	30 kg
重复定位精度 ^{*1}		0.05 mm	
动作范围	S轴 (旋转)	- 180° ~ +180°	- 180° ~ +180°
	L轴 (下腕)	- 60° ~ + 76°	- 60° ~ + 76°
	U轴 (上腕) ^{*2}	- 77.8° ~ +197°	- 77.8° ~ +197°
	R轴 (手腕旋转)	- 360° ~ +360°	- 360° ~ +360°
	B轴 (手腕摆动)	- 125° ~ +125°	- 125° ~ +125°
	T轴 (手腕回转)	- 360° ~ +360°	- 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转)	1.75 rad/s, 100°/s	1.57 rad/s, 90°/s
	L轴 (下腕)	1.57 rad/s, 90°/s	1.39 rad/s, 80°/s
	U轴 (上腕)	1.69 rad/s, 97°/s	1.57 rad/s, 90°/s
	R轴 (手腕旋转)	2.09 rad/s, 120°/s	2.01 rad/s, 115°/s
	B轴 (手腕摆动)	2.09 rad/s, 120°/s	1.92 rad/s, 110°/s
	T轴 (手腕回转)	3.32 rad/s, 190°/s	3.32 rad/s, 190°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	1385 N·m	1333 N·m
	B轴 (手腕摆动)	1385 N·m	1333 N·m
	T轴 (手腕回转)	735 N·m	706 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	317 kg·m ²	142 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	317 kg·m ²	142 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	200 kg·m ²	79 kg·m ²
	本体质量	1345 kg	1300 kg
IEC 保护等级		本体: IP54, 手腕: 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	
	海拔	1000 m 以下	
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}		5.0 kVA	
设置方式		置地式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

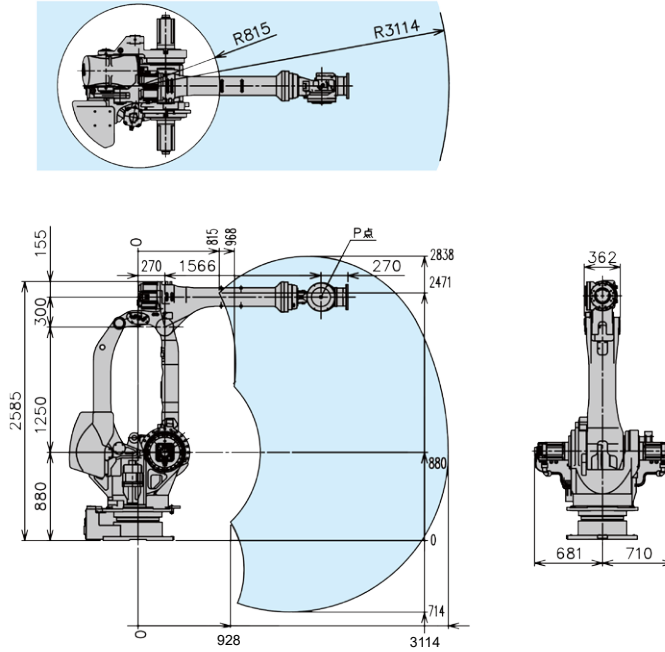
*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

GP280L



■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm □: P点动作范围



规格		GP280L
型号		YR-1-06VR280-A00
自由度		垂直多关节型 (6自由度)
负载	手腕	280 kg
重复定位精度 ^{*1}		0.1 mm
动作范围	S轴 (旋转)	- 180° ~ +180°
	L轴 (下腕)	- 45° ~ + 90°
	U轴 (上腕) ^{*2}	- 120° ~ +15.5°
	R轴 (手腕旋转)	- 360° ~ +360°
	B轴 (手腕摆动)	- 125° ~ +125°
	T轴 (手腕回转)	- 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转)	1.92 rad/s, 110°/s
	L轴 (下腕)	1.57 rad/s, 90°/s
	U轴 (上腕)	1.57 rad/s, 90°/s
	R轴 (手腕旋转)	2.18 rad/s, 125°/s
	B轴 (手腕摆动)	2.18 rad/s, 125°/s
	T轴 (手腕回转)	3.58 rad/s, 205°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	1960 N·m
	B轴 (手腕摆动)	1960 N·m
	T轴 (手腕回转)	950 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	220 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	220 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	140 kg·m ²
本体质量		2380 kg
IEC 保护等级		本体: IP54, 手腕: 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
	海拔	1000 m 以下
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场
电源容量 ^{*3}		7.5 kVA
设置方式		置架式

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

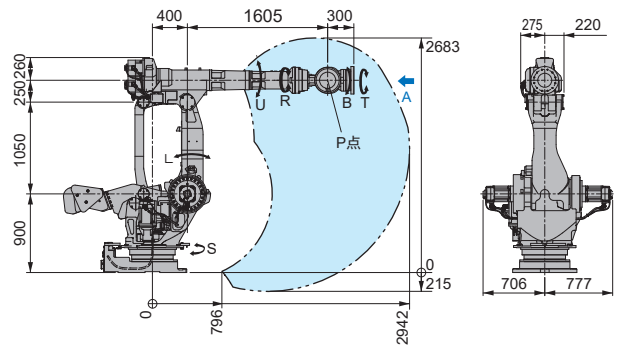
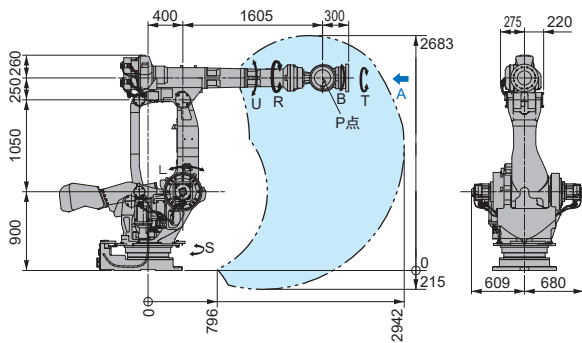
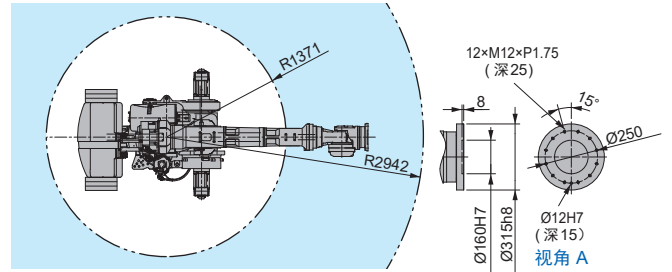
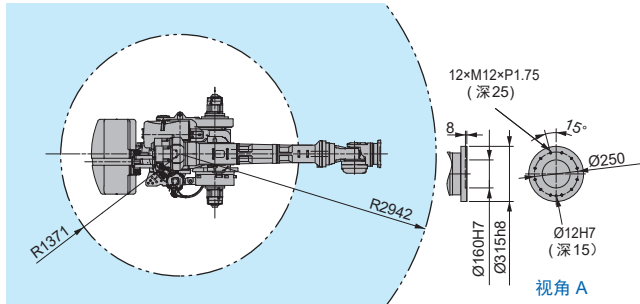
*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

GP400



GP600



规格	GP400	GP600
型号	YR-1-06VX400-A00	YR-1-06VX600-A00
自由度	垂直多关节型(6自由度)	垂直多关节型(6自由度)
负载	手腕 400 kg U轴 50 kg	600 kg 50 kg
重复定位精度 ^{*1}	0.1 mm	0.1 mm
动作范围	S轴(旋转) -180° ~ +180° L轴(下腕) -55° ~ +61° U轴(上腕) ^{*2} -113° ~ +18° R轴(手腕旋转) -360° ~ +360° B轴(手腕摆动) -115° ~ +115° T轴(手腕回转) -360° ~ +360°	-180° ~ +180° -55° ~ +61° -113° ~ +18° -360° ~ +360° -115° ~ +115° -360° ~ +360°
最大速度	S轴(旋转) 1.78 rad/s, 102°/s L轴(下腕) 1.69 rad/s, 97°/s U轴(上腕) 1.69 rad/s, 97°/s R轴(手腕旋转) 1.40 rad/s, 80°/s B轴(手腕摆动) 1.40 rad/s, 80°/s T轴(手腕回转) 3.00 rad/s, 172°/s	1.43 rad/s, 82°/s 1.43 rad/s, 82°/s 1.43 rad/s, 82°/s 1.40 rad/s, 80°/s 1.40 rad/s, 80°/s 2.83 rad/s, 162°/s
容许力矩	R轴(手腕旋转) 2989 N·m B轴(手腕摆动) 2989 N·m T轴(手腕回转) 1343 N·m	3430 N·m 3430 N·m 1764 N·m
容许惯性力矩(GD ² /4)	R轴(手腕旋转) 500 kg·m ² B轴(手腕摆动) 500 kg·m ² T轴(手腕回转) 315 kg·m ²	520 kg·m ² 520 kg·m ² 350 kg·m ²
本体质量	2840 kg	3035 kg
IEC 保护等级	本体: IP30, 手腕: 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 海拔 1000 m 以下 其他 无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}	7.0 kVA	
设置方式	置地式	

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

置架式机型

GP165R

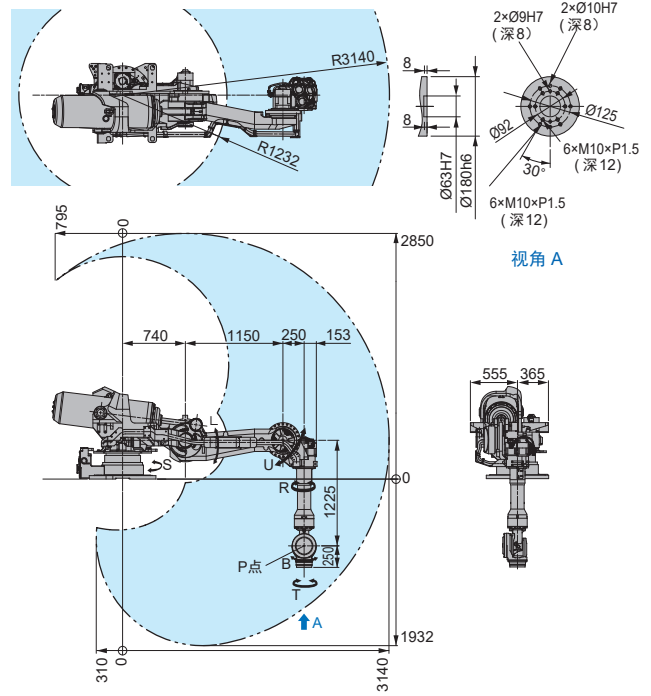
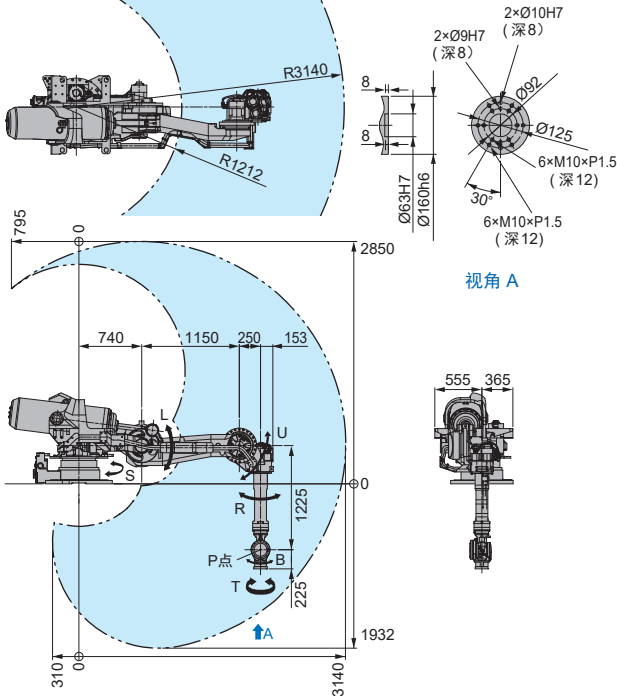


置架式机型

GP200R



■ 外形尺寸及动作范围 单位: mm : P点动作范围



规格		GP165R	GP200R
型号		YR-1-06VR165-A00	YR-1-06VR200-A00
自由度		垂直多关节型 (6自由度)	
负载	手腕	165 kg	200 kg
	U轴	30 kg	30 kg
重复定位精度 ^{*1}		0.05 mm	0.05 mm
动作范围	S轴 (旋转)	- 180° ~ +180°	- 180° ~ +180°
	L轴 (下腕)	- 130° ~ + 80°	- 130° ~ + 80°
	U轴 (上腕) ^{*2}	- 79.4° ~ + 78°	- 78.4° ~ + 78°
	R轴 (手腕旋转)	- 360° ~ +360°	- 360° ~ +360°
	B轴 (手腕摆动)	- 130° ~ +130°	- 125° ~ +125°
	T轴 (手腕回转)	- 360° ~ +360°	- 360° ~ +360°
最大速度	S轴 (旋转)	1.83 rad/s, 105°/s	1.57 rad/s, 90°/s
	L轴 (下腕)	1.83 rad/s, 105°/s	1.48 rad/s, 85°/s
	U轴 (上腕)	1.83 rad/s, 105°/s	1.48 rad/s, 85°/s
	R轴 (手腕旋转)	3.05 rad/s, 175°/s	2.09 rad/s, 120°/s
	B轴 (手腕摆动)	2.62 rad/s, 150°/s	2.09 rad/s, 120°/s
	T轴 (手腕回转)	4.19 rad/s, 240°/s	3.32 rad/s, 190°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	921 N·m	1344 N·m
	B轴 (手腕摆动)	921 N·m	1344 N·m
	T轴 (手腕回转)	490 N·m	715 N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	85 kg·m ²	143 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	85 kg·m ²	143 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	45 kg·m ²	80 kg·m ²
本体质量		1760 kg	1830 kg
IEC 保护等级		本体: IP54, 手腕: 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	
	海拔	1000 m 以下	
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场	
电源容量 ^{*3}		5.0 kVA	
设置方式		置架式	

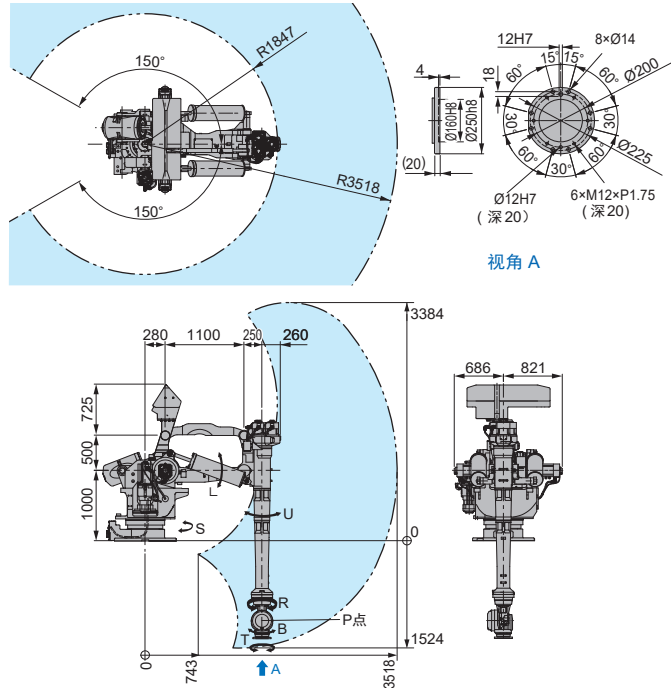
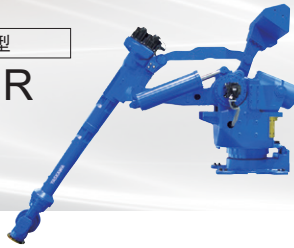
*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。

置架式机型
GP400R



规格		GP400R
型号		YR-1-06VR400-A00
自由度		垂直多关节型(6自由度)
负载	手腕	400 kg
	U轴	10 kg
重复定位精度 ^{*1}		0.1 mm
动作范围	S轴(旋转)	-150° ~ +150°
	L轴(下腕)	-122° ~ +20°
	U轴(上腕) ^{*2}	-9° ~ +120°
	R轴(手腕旋转)	-360° ~ +360°
	B轴(手腕摆动)	-120° ~ +120°
	T轴(手腕回转)	-360° ~ +360°
最大速度	S轴(旋转)	1.40 rad/s, 80°/s
	L轴(下腕)	1.40 rad/s, 80°/s
	U轴(上腕)	1.40 rad/s, 80°/s
	R轴(手腕旋转)	1.40 rad/s, 80°/s
	B轴(手腕摆动)	1.40 rad/s, 80°/s
	T轴(手腕回转)	2.79 rad/s, 160°/s
容许力矩	R轴(手腕旋转)	1960 N·m
	B轴(手腕摆动)	1960 N·m
	T轴(手腕回转)	833 N·m
容许惯性力矩(GD ² /4)	R轴(手腕旋转)	150 kg·m ²
	B轴(手腕摆动)	150 kg·m ²
	T轴(手腕回转)	50 kg·m ²
本体质量		3560 kg
IEC 保护等级		本体: IP30, 手腕: 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
	海拔	1000 m以下
	其他	无易燃性、腐蚀性气体、液体 无水、油、粉尘等 远离电气噪音源 无强磁场
电源容量 ^{*3}		7.0 kVA
设置方式		置架式

*1: ISO 9283 为基准。

*2: 记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(水平多关节机型除外)

*3: 因用途、动作模式而异。

(注) 本表记载的是 SI 单位系。