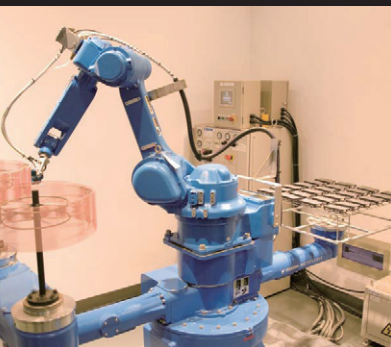


YASKAWA

工业用机器人

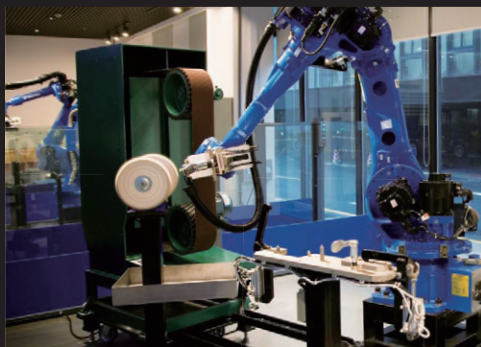
MOTOMAN系列产品综合目录





喷涂

应用视频



打磨

应用视频



其他用途

应用视频



检索更多

应用视频



研磨



协作企业

机器人技术 Robotics

自从1977年，开发出日本首台全电气式产业用机器人“MOTOMAN”第一号机器，安川始终走在全球产业用机器人领域的前列。作为优秀的制造商，安川长期保持领先地位，累计出厂台数已超过400,000台。

400,000

since 1977



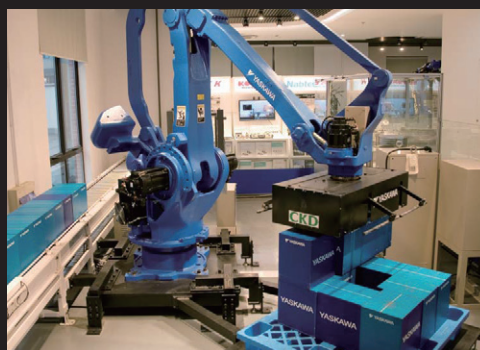
焊接

应用视频



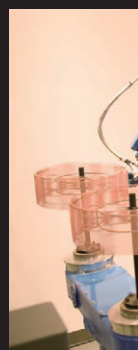
搬运

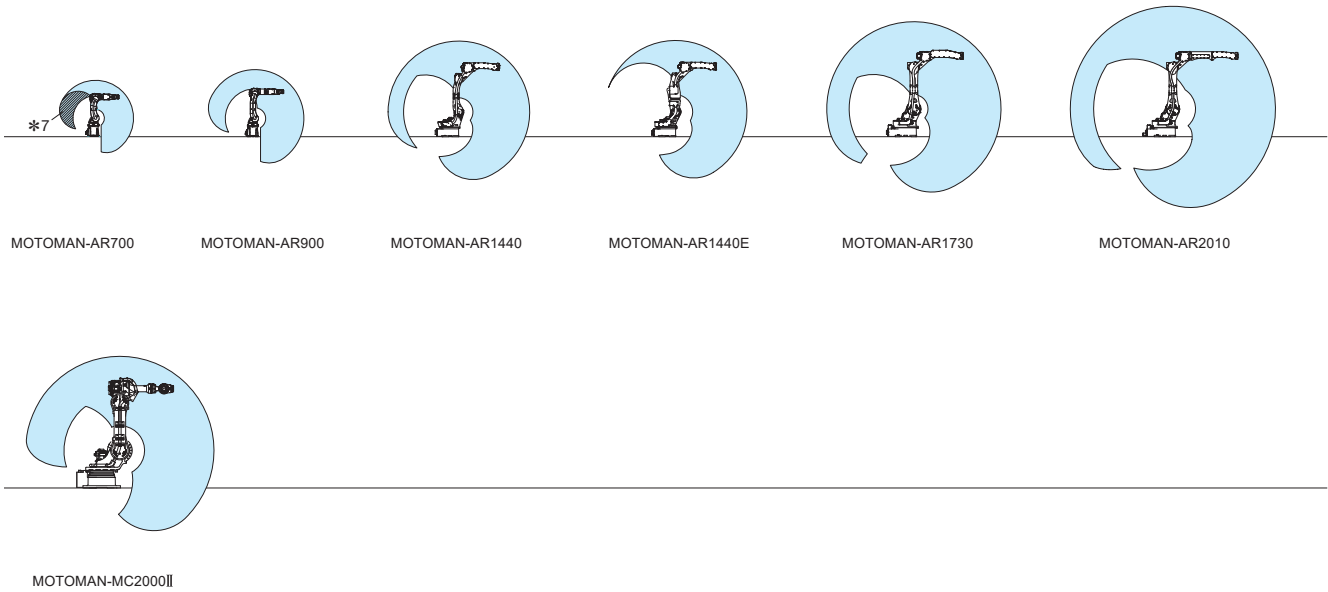
应用视频



码垛

应用视频





用途		弧焊						激光加工
机器人型号		MOTOMAN-AR700	MOTOMAN-AR900	MOTOMAN-AR1440	MOTOMAN-AR1440E (7轴)	MOTOMAN-AR1730	MOTOMAN-AR2010	MC2000 II
适用控制柜	YRC1000	○	○	○	○	○	○	
	DX200							○
设置 ^{*1}		F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T	F	F,W,C,T	F,W,C,T	F
自由度		6	6	6	7	6	6	6
负载		8kg	7kg	12kg	6kg	25kg	12kg	50kg ^{*6}
垂直伸长度		1312mm	1693mm	2511mm	2487mm	3089mm	3649mm	3161mm
水平伸长度		727mm	927mm	1440mm	1440mm	1730mm	2010mm	2038mm
重复定位精度 ^{*2}		0.01mm	0.01mm	0.02mm	0.06mm	0.02mm	0.03mm	0.07mm
动作范围	S轴 (旋转)	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴 (下臂)	-65° - +145°	-65° - +145°	-90° - +155°	-70° - +148°	-105° - +155°	-105° - +155°	-90° - +135°
	E轴 (肘)	—	—	—	-90° - +90°	—	—	—
	U轴 (上腕) ^{*3}	-70° - +190°	-70° - +190°	-85° - +150° ^{*5}	-80° - +80°	-86° - +160°	-86° - +160°	-158° - +235°
	R轴 (手腕旋转)	-190° - +190°	-190° - +190°	-200° - +200° ^{*5}	-200° - +200° ^{*5}	-200° - +200° ^{*5}	-200° - +200° ^{*5}	-360° - +360°
	B轴 (手腕摆动)	-135° - +135°	-135° - +135°	-150° - +150° ^{*5}	-150° - +150° ^{*5}	-150° - +150° ^{*5}	-150° - +150° ^{*5}	-125° - +125°
	T轴 (手腕回转)	-360° - +360°	-360° - +360°	-455° - +455° ^{*5}	-455° - +455° ^{*5}	-455° - +455° ^{*5}	-455° - +455° ^{*5}	-360° - +360°
最大速度	S轴 (旋转)	455°/s	375°/s	260°/s	260°/s	210°/s	210°/s	150°/s
	L轴 (下臂)	385°/s	315°/s	230°/s	230°/s	210°/s	210°/s	150°/s
	E轴 (肘)	—	—	—	260°/s	—	—	—
	U轴 (上腕)	520°/s	410°/s	260°/s	260°/s	265°/s	220°/s	150°/s
	R轴 (手腕旋转)	550°/s	550°/s	470°/s	470°/s	420°/s	435°/s	250°/s
	B轴 (手腕摆动)	550°/s	550°/s	470°/s	470°/s	420°/s	435°/s	250°/s
	T轴 (手腕回转)	1000°/s	1000°/s	700°/s	700°/s	885°/s	700°/s	250°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	17N·m	17N·m	22N·m	12.5N·m	52N·m	22N·m	110N·m
	B轴 (手腕摆动)	17N·m	17N·m	22N·m	12.5N·m	52N·m	22N·m	110N·m
	T轴 (手腕回转)	10N·m	10N·m	9.8N·m	6N·m	32N·m	9.8N·m	55N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.65kg·m ²	0.4kg·m ²	2.3kg·m ²	0.65kg·m ²	7kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	0.5kg·m ²	0.5kg·m ²	0.65kg·m ²	0.4kg·m ²	2.3kg·m ²	0.65kg·m ²	7kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²	0.17kg·m ²	0.08kg·m ²	1.2kg·m ²	0.17kg·m ²	1kg·m ²
本体质量		32kg	34kg	150kg	190kg	250kg	260kg	845kg
电源容量 ^{*4}		1.0kVA	1.0kVA	1.5kVA	1.5kVA	2.0kVA	2.0kVA	3.5kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式 (请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

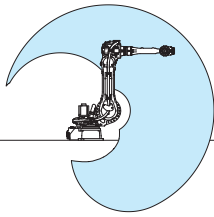
*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途, 动作模式而异。

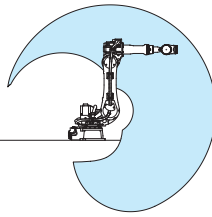
*5: 使用管线包时, 请开启脉冲极限限制功能 (动作范围有所限制)。

*6: 高精度用途使用时, 推荐负载 30kg 以下。

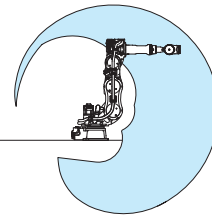
*7: 使用气体且电磁阀内置 (选项功能), 配套侧接头时, 斜线部的动作范围有限制。



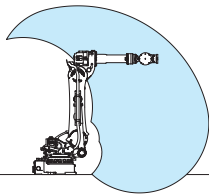
MOTOMAN-SP80



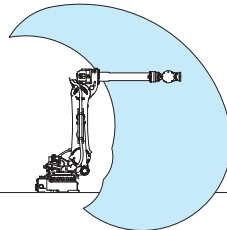
MOTOMAN-SP100



MOTOMAN-SP100B



MOTOMAN-SP165



MOTOMAN-SP165-105

用途		点焊				
机器人型号	MOTOMAN-	SP80	SP100	SP100B (7轴)	SP165	SP165-105
适用控制柜	YRC1000	○	○	○	○	○
设置 ^{*1}		F,W,C,T	F	F	F	F
自由度		6	6	7	6	6
负载		80kg ^{*5}	100kg ^{*5}	100kg ^{*5}	165kg ^{*5}	105kg ^{*5}
垂直伸长度		3751mm	3751mm	3792mm	3393mm	4105mm
水平伸长度		2236mm	2236mm	2236mm	2702mm	3058mm
重复定位精度 ^{*2}		0.03mm	0.03mm	0.04mm	0.05mm	0.05mm
动作范围	S轴(旋转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴(下臂)	-90° - +155°	-90° - +155°	-45° - +155°	-60° - +76°	-60° - +76°
	E轴(肘)	—	—	-45° - +120°	—	—
	U轴(上腕) ^{*3}	-80° - +90°	-80° - +90°	-70° - +90°	-86° - +90°	-86° - +90°
	R轴(手腕旋转)	-205° - +205° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}	-210° - +210° ^{*5}	-210° - +210° ^{*5}
	B轴(手腕摆动)	-120° - +120° ^{*5}	-120° - +120° ^{*5}	-120° - +120° ^{*5}	-125° - +125° ^{*5}	-125° - +125° ^{*5}
	T轴(手腕回转)	-180° - +180° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}	-210° - +210° ^{*5}	-210° - +210° ^{*5}
最大速度	S轴(旋转)	170°/s	140°/s	140°/s	125°/s	125°/s
	L轴(下臂)	140°/s	110°/s	110°/s	115°/s	115°/s
	E轴(肘)	—	—	110°/s	—	—
	U轴(上腕)	160°/s	130°/s	130°/s	125°/s	125°/s
	R轴(手腕旋转)	230°/s	175°/s	175°/s	182°/s	182°/s
	B轴(手腕摆动)	230°/s	175°/s	175°/s	175°/s	175°/s
	T轴(手腕回转)	350°/s	255°/s	255°/s	265°/s	265°/s
容许力矩	R轴(手腕旋转)	389N·m ^{*5}	696N·m ^{*5}	696N·m ^{*5}	951N·m ^{*5}	834N·m ^{*5}
	B轴(手腕摆动)	389N·m ^{*5}	696N·m ^{*5}	696N·m ^{*5}	951N·m ^{*5}	834N·m ^{*5}
	T轴(手腕回转)	206N·m	294N·m	294N·m	618N·m	520N·m
容许惯性力矩(GD ² /4)	R轴(手腕旋转)	28kg·m ^{2*5}	58kg·m ^{2*5}	58kg·m ^{2*5}	88kg·m ^{2*5}	77kg·m ^{2*5}
	B轴(手腕摆动)	28kg·m ^{2*5}	58kg·m ^{2*5}	58kg·m ^{2*5}	88kg·m ^{2*5}	77kg·m ^{2*5}
	T轴(手腕回转)	10.3kg·m ^{2*5}	33kg·m ^{2*5}	33kg·m ^{2*5}	46.3kg·m ²	40kg·m ²
本体质量		630kg	660kg	790kg	1020kg	1090kg
电源容量 ^{*4}		4.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA

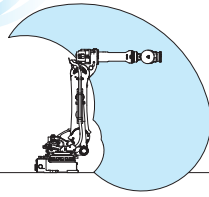
*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式(请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

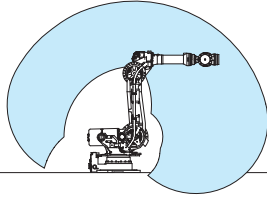
*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途, 动作模式而异。

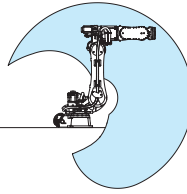
*5: 记载的是手腕前端安装有安川电机标准的电缆处理用法兰盘时的值。



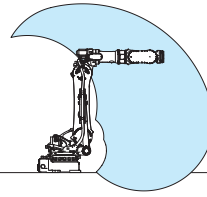
MOTOMAN-SP210



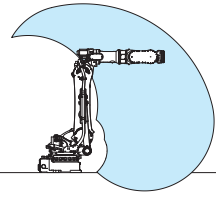
MOTOMAN-SP235



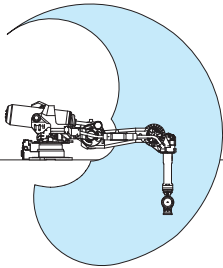
MOTOMAN-SP110H



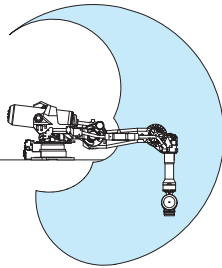
MOTOMAN-SP180H



MOTOMAN-SP225H



MOTOMAN-SP150R



MOTOMAN-SP185R

用途		点焊						
机器人型号		MOTOMAN-						
适用控制柜		YRC1000						
设置 ^{*1}		F	F	F	F	F	S	S
自由度		6	6	6	6	6	6	6
负载		210kg ^{*5}	235kg ^{*5}	110kg	180kg	225kg	150kg ^{*5}	185kg ^{*5}
垂直伸长度		3393mm	3490mm	3367mm	3393mm	3393mm	4782mm	4782mm
水平伸长度		2702mm	2710mm	2044mm	2702mm	2702mm	3140mm	3140mm
重复定位精度 ^{*2}		0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm
动作范围	S轴(旋转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴(下臂)	-60° - +76°	-60° - +76°	-90° - +155°	-60° - +76°	-60° - +76°	-130° - +80°	-130° - +80°
	U轴(上腕) ^{*3}	-86° - +90°	-77.8° - +197°	-86° - +90°	-86° - +90°	-86° - +90°	-79.4° - +78°	-78.4° - +78°
	R轴(手腕旋转)	-210° - +210° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}	-210° - +210°	-210° - +210°	-210° - +210°	-205° - +205° ^{*5}	-205° - +205° ^{*5}
	B轴(手腕摆动)	-125° - +125°	-120° - +120° ^{*5}	-130° - +130°	-130° - +130°	-130° - +130°	-120° - +120° ^{*5}	-120° - +120° ^{*5}
	T轴(手腕回转)	-210° - +210° ^{*5}	-180° - +180° ^{*5}	-360° - +360° ^{*6}	-360° - +360° ^{*6}	-360° - +360° ^{*6}	-180° - +180° ^{*5}	-180° - +180° ^{*5}
最大速度	S轴(旋转)	120°/s	100°/s	140°/s	120°/s	120°/s	105°/s	90°/s
	L轴(下臂)	97°/s	90°/s	115°/s	97°/s	97°/s	105°/s	85°/s
	U轴(上腕)	115°/s	97°/s	161°/s	115°/s	115°/s	105°/s	85°/s
	R轴(手腕旋转)	145°/s	120°/s	225°/s	150°/s	150°/s	175°/s	120°/s
	B轴(手腕摆动)	145°/s	120°/s	200°/s	150°/s	150°/s	150°/s	120°/s
	T轴(手腕回转)	220°/s	190°/s	315°/s	230°/s	230°/s	240°/s	190°/s
容许力矩	R轴(手腕旋转)	1323N·m ^{*5}	1333N·m ^{*5}	721N·m	1000N·m	1372N·m	868N·m ^{*5}	1291N·m ^{*5}
	B轴(手腕摆动)	1323N·m ^{*5}	1333N·m ^{*5}	721N·m	1000N·m	1372N·m	868N·m ^{*5}	1291N·m ^{*5}
	T轴(手腕回转)	735N·m	735N·m	315N·m	618N·m	735N·m	490N·m	715N·m
容许惯性力矩(GD ² /4)	R轴(手腕旋转)	143kg·m ² ^{*5}	315kg·m ² ^{*5}	85kg·m ²	104kg·m ²	209.8kg·m ²	83kg·m ² ^{*5}	141kg·m ² ^{*5}
	B轴(手腕摆动)	143kg·m ² ^{*5}	315kg·m ² ^{*5}	85kg·m ²	104kg·m ²	209.8kg·m ²	83kg·m ² ^{*5}	141kg·m ² ^{*5}
	T轴(手腕回转)	84kg·m ²	200kg·m ²	45kg·m ²	52kg·m ²	162.1kg·m ²	45kg·m ²	80kg·m ²
本体质量		1080kg	1345kg	730kg	1090kg	1090kg	1760kg	1830kg
电源容量 ^{*4}		5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式(请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

*3: YRC1000, YRC1000micro对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途, 动作模式而异。

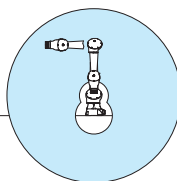
*5: 记载的是手腕前端安装有安川电机标准的电缆处理用法兰盘时的值。

*6: 安装有安川电机标准的管线包时, 动作范围有限制。

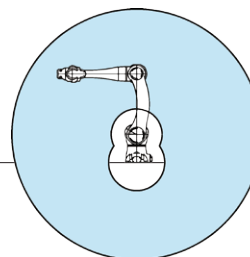
搬运（通用用途）



MotoMINI



MOTOMAN-HC10DT



MOTOMAN-HC20DT

用途		搬运（通用用途）		
机器人型号		MotoMINI	MOTOMAN- HC10DT	MOTOMAN- HC20DT
适用 控制柜	YRC1000micro	○	○	○
	YRC1000		○	○
设置 ^{*1}		F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T
自由度		6	6	6
负载		0.5kg (Max.1kg ^{*5})	10kg	20kg
垂直伸长度		495mm	2400mm	3400mm
水平伸长度		350mm	1200mm	1700mm
重复定位精度 ^{*2}		0.02mm	0.05mm	0.05mm
动作范围	S轴（旋转）	-170° - +170°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴（下臂）	-85° - +90°	-180° - +180°	-180° - +180°
	U轴（上腕） ^{*3}	-50° - +90°	-5° - +355°	-67° - +247°
	R轴（手腕旋转）	-140° - +140°	-180° - +180°	-210° - +210°
	B轴（手腕摆动）	-30° - +210°	-180° - +180°	-180° - +180°
	T轴（手腕回转）	-360° - +360°	-180° - +180°	-210° - +210°
最大速度	S轴（旋转）	315°/s	130°/s	80°/s
	L轴（下臂）	315°/s	130°/s	80°/s
	U轴（上腕）	420°/s	180°/s	120°/s
	R轴（手腕旋转）	600°/s	180°/s	130°/s
	B轴（手腕摆动）	600°/s	250°/s	180°/s
	T轴（手腕回转）	600°/s	250°/s	180°/s
容许力矩	R轴（手腕旋转）	0.42N·m	27.4N·m	58.8N·m
	B轴（手腕摆动）	0.42N·m	27.4N·m	58.8N·m
	T轴（手腕回转）	0.37N·m	9.8N·m	29.4N·m
容许 惯性力矩 (GD ² /4)	R轴（手腕旋转）	0.00378kg·m ²	0.78kg·m ²	4.0kg·m ²
	B轴（手腕摆动）	0.00378kg·m ²	0.78kg·m ²	4.0kg·m ²
	T轴（手腕回转）	0.00299kg·m ²	0.1kg·m ²	2.0kg·m ²
本体质量		7kg	48kg	140kg
电源容量 ^{*4}		0.5kVA	1.0kVA	1.5kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式（请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。）

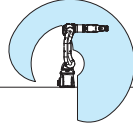
*2: ISO 9283为基准。

*3: YRC1000,YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。（平行关节型的机型除外）

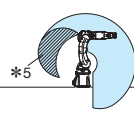
*4: 因用途, 动作模式而异。

*5: T轴向下使用时, 最大可对应负载 1kg。

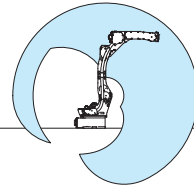
搬运（通用用途）



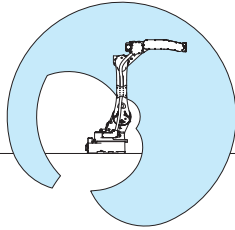
MOTOMAN-GP7



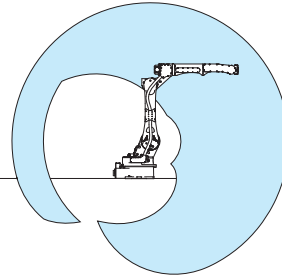
MOTOMAN-GP8



MOTOMAN-GP12



MOTOMAN-GP25



MOTOMAN-GP25-12

用途		搬运（通用用途）					
机器人型号		MOTOMAN-	GP7	GP8	GP12	GP25	GP25-12
适用控制柜	YRC1000micro		○	○	○		
	YRC1000		○	○	○	○	○
设置 ^{*1}			F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T
自由度			6	6	6	6	6
负载			7kg	8kg	12kg	25kg	12kg
垂直伸长度			1693mm	1312mm	2511mm	3089mm	3649mm
水平伸长度			927mm	727mm	1440mm	1730mm	2010mm
重复定位精度 ^{*2}			0.01mm	0.01mm	0.02mm	0.02mm	0.03mm
动作范围	S轴（旋转）		-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴（下臂）		-65° - +145°	-65° - +145°	-90° - +155°	-105° - +155°	-105° - +155°
	U轴（上腕） ^{*3}		-70° - +190°	-70° - +190°	-85° - +150°	-86° - +160°	-86° - +160°
	R轴（手腕旋转）		-190° - +190°	-190° - +190°	-200° - +200°	-200° - +200°	-200° - +200°
	B轴（手腕摆动）		-135° - +135°	-135° - +135°	-150° - +150°	-150° - +150°	-150° - +150°
	T轴（手腕回转）		-360° - +360°	-360° - +360°	-455° - +455°	-455° - +455°	-455° - +455°
最大速度	S轴（旋转）		375°/s	455°/s	260°/s	210°/s	210°/s
	L轴（下臂）		315°/s	385°/s	230°/s	210°/s	210°/s
	U轴（上腕）		410°/s	520°/s	260°/s	265°/s	220°/s
	R轴（手腕旋转）		550°/s	550°/s	470°/s	420°/s	435°/s
	B轴（手腕摆动）		550°/s	550°/s	470°/s	420°/s	435°/s
	T轴（手腕回转）		1000°/s	1000°/s	700°/s	885°/s	700°/s
容许力矩	R轴（手腕旋转）		17N・m	17N・m	22N・m	52N・m	22N・m
	B轴（手腕摆动）		17N・m	17N・m	22N・m	52N・m	22N・m
	T轴（手腕回转）		10N・m	10N・m	9.8N・m	32N・m	9.8N・m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴（手腕旋转）		0.5kg・m ²	0.5kg・m ²	0.65kg・m ²	2.3kg・m ²	0.65kg・m ²
	B轴（手腕摆动）		0.5kg・m ²	0.5kg・m ²	0.65kg・m ²	2.3kg・m ²	0.65kg・m ²
	T轴（手腕回转）		0.2kg・m ²	0.2kg・m ²	0.17kg・m ²	1.2kg・m ²	0.17kg・m ²
本体质量			34kg	32kg	150kg	250kg	260kg
电源容量 ^{*4}			1.0kVA	1.0kVA	1.5kVA	2.0kVA	2.0kVA

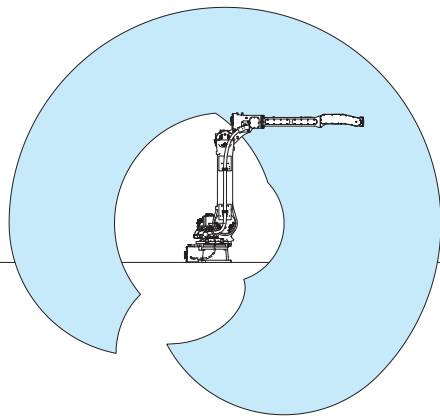
*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式（请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。）

*2: ISO 9283为基准。

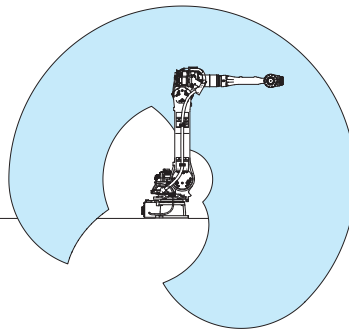
*3: YRC1000, YRC1000micro对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。（平行关节型的机型除外）

*4: 因用途、动作模式而异。

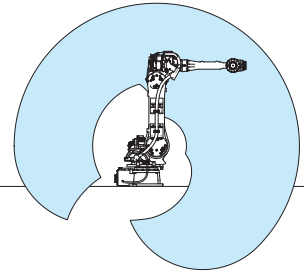
*5: 使用气体且电磁阀内置（选项功能）时，相对侧接头的适用限制在斜线部分的动作范围。



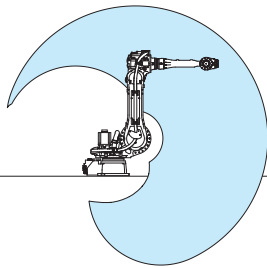
MOTOMAN-GP20HL



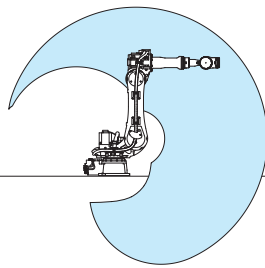
MOTOMAN-GP35L



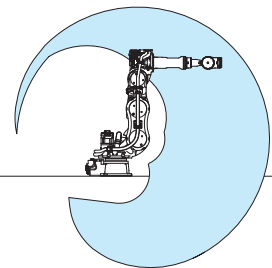
MOTOMAN-GP50



MOTOMAN-GP88



MOTOMAN-GP110



MOTOMAN-GP110B

用途		搬运（通用用途）					
机器人型号	MOTOMAN-	GP20HL	GP35L	GP50	GP88	GP110	GP110B (7轴)
适用控制柜	YRC1000	○	○	○	○	○	○
设置 ^{*1}		F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T	F,W,C,T	F	F
自由度		6	6	6	6	6	7
负载		20kg	35kg	50kg	88kg	110kg	110kg
垂直伸长度		5622mm	4448mm	3578mm	3751mm	3751mm	3792mm
水平伸长度		3124mm	2538mm	2061mm	2236mm	2236mm	2236mm
重复定位精度 ^{*2}		0.07mm	0.07mm	0.03mm	0.03mm	0.03mm	0.04mm
动作范围	S轴（旋转）	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴（下臂）	-90° - +135°	-90° - +135°	-90° - +135°	-90° - +155°	-90° - +155°	-45° - +155°
	E轴（肘）	—	—	—	—	—	-45° - +120°
	U轴（上腕） ^{*3}	-80° - +206°	-80° - +206°	-80° - +206°	-80° - +90°	-80° - +90°	-70° - +90°
	R轴（手腕旋转）	-200° - +200°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
	B轴（手腕摆动）	-150° - +150°	-125° - +125°	-125° - +125°	-125° - +125°	-125° - +125°	-125° - +125°
	T轴（手腕回转）	-455° - +455°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
最大速度	S轴（旋转）	180°/s	180°/s	180°/s	170°/s	140°/s	140°/s
	L轴（下臂）	180°/s	140°/s	178°/s	140°/s	110°/s	110°/s
	E轴（肘）	—	—	—	—	—	110°/s
	U轴（上腕）	180°/s	178°/s	178°/s	160°/s	130°/s	130°/s
	R轴（手腕旋转）	400°/s	250°/s	250°/s	230°/s	175°/s	175°/s
	B轴（手腕摆动）	430°/s	250°/s	250°/s	230°/s	175°/s	175°/s
	T轴（手腕回转）	630°/s	360°/s	360°/s	350°/s	255°/s	255°/s
容许力矩	R轴（手腕旋转）	39.2N·m	147N·m	216N·m	408N·m	721N·m	721N·m
	B轴（手腕摆动）	39.2N·m	147N·m	216N·m	408N·m	721N·m	721N·m
	T轴（手腕回转）	19.6N·m	78N·m	147N·m	206N·m	294N·m	294N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴（手腕旋转）	1.05kg·m ²	10kg·m ²	28kg·m ²	30kg·m ²	60kg·m ²	60kg·m ²
	B轴（手腕摆动）	1.05kg·m ²	10kg·m ²	28kg·m ²	30kg·m ²	60kg·m ²	60kg·m ²
	T轴（手腕回转）	0.75kg·m ²	4kg·m ²	11kg·m ²	11kg·m ²	33.7kg·m ²	33.7kg·m ²
本体质量		560kg	600kg	570kg	630kg	660kg	790kg
电源容量 ^{*4}		4.0kVA	4.5kVA	4.5kVA	4.0kVA	5.0kVA	5.0kVA

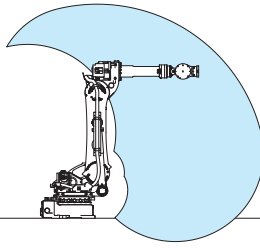
*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式（请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。）

*2: ISO 9283为基准。

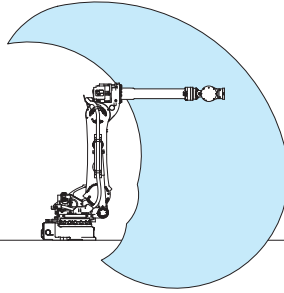
*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。（平行关节型的机型除外）

*4: 因用途, 动作模式而异。

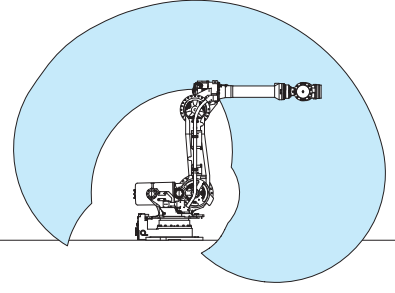
搬运（通用用途）



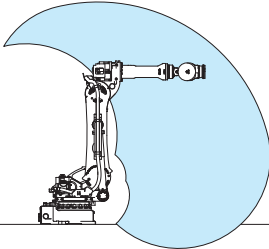
MOTOMAN-GP180



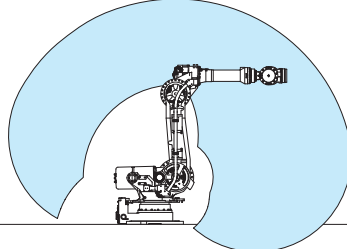
MOTOMAN-GP180-120



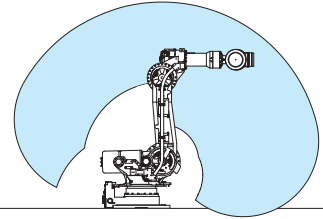
MOTOMAN-GP215



MOTOMAN-GP225



MOTOMAN-GP250



MOTOMAN-GP280

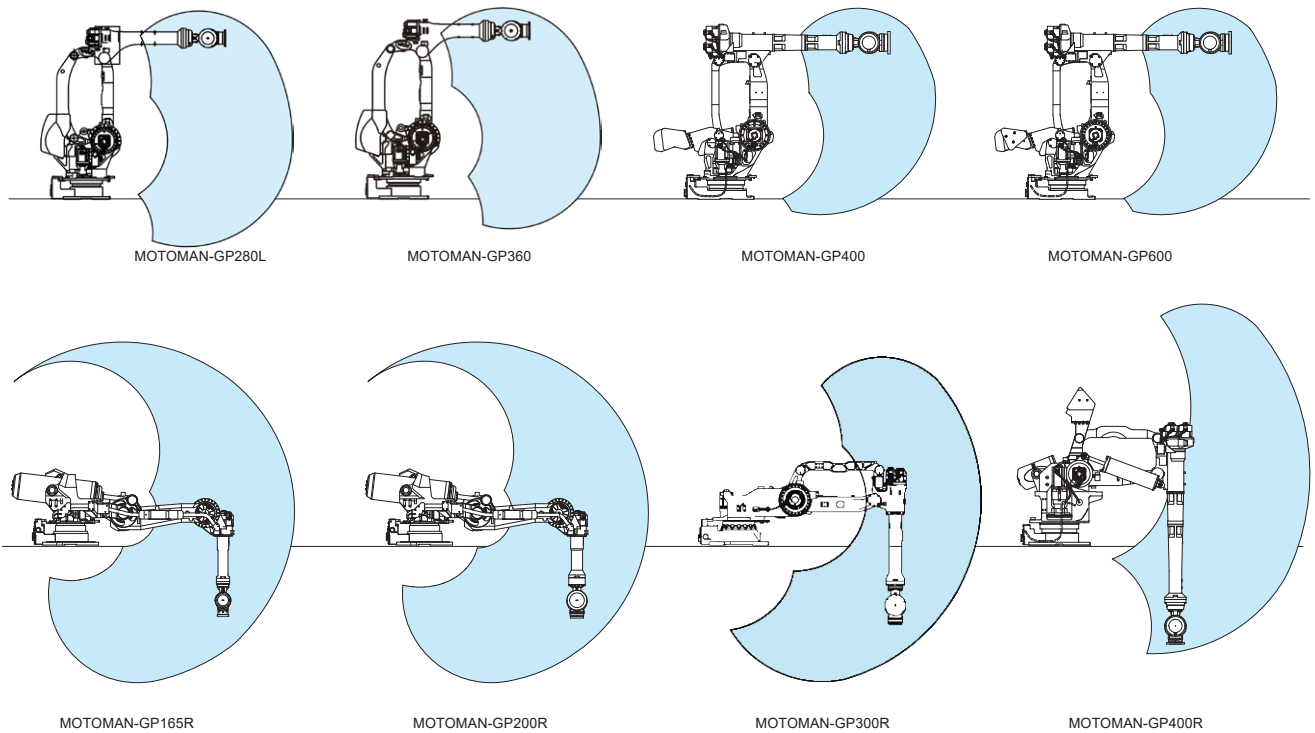
用途		搬运（通用用途）					
机器人型号	MOTOMAN-	GP180	GP180-120	GP215	GP225	GP250	GP280
适用控制柜	YRC1000	○	○	○	○	○	○
设置 ^{*1}		F	F	F	F	F	F
自由度		6	6	6	6	6	6
负载		180kg	120kg	215kg	225kg	250kg	280kg
垂直伸长度		3393mm	4105mm	3894mm	3393mm	3490mm	2962mm
水平伸长度		2702mm	3058mm	2912mm	2702mm	2710mm	2446mm
重复定位精度 ^{*2}		0.05 mm	0.05 mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm
动作范围	S轴（旋转）	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴（下臂）	-60° - +76°	-60° - +76°	-60° - +76°	-60° - +76°	-60° - +76°	-60° - +76°
	U轴（上腕） ^{*3}	-86° - +90°	-86° - +90°	-77.8° - +197°	-86° - +90°	-77.8° - +197°	-77.8° - +197°
	R轴（手腕旋转）	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
	B轴（手腕摆动）	-130° - +130°	-130° - +130°	-125° - +125°	-125° - +125°	-125° - +125°	-125° - +125°
	T轴（手腕回转）	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
最大速度	S轴（旋转）	125°/s	125°/s	100°/s	120°/s	100°/s	90°/s
	L轴（下臂）	115°/s	115°/s	90°/s	97°/s	90°/s	80°/s
	U轴（上腕）	125°/s	125°/s	97°/s	115°/s	97°/s	90°/s
	R轴（手腕旋转）	182°/s	182°/s	120°/s	145°/s	120°/s	115°/s
	B轴（手腕摆动）	175°/s	175°/s	120°/s	145°/s	120°/s	110°/s
	T轴（手腕回转）	265°/s	265°/s	190°/s	220°/s	190°/s	190°/s
容许力矩	R轴（手腕旋转）	1000N·m	883N·m	1176N·m	1372N·m	1385N·m	1333N·m
	B轴（手腕摆动）	1000N·m	883N·m	1176N·m	1372N·m	1385N·m	1333N·m
	T轴（手腕回转）	618N·m	520N·m	710N·m	735N·m	735N·m	706N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴（手腕旋转）	90kg·m ²	79kg·m ²	317kg·m ²	145kg·m ²	317kg·m ²	142kg·m ²
	B轴（手腕摆动）	90kg·m ²	79kg·m ²	317kg·m ²	145kg·m ²	317kg·m ²	142kg·m ²
	T轴（手腕回转）	46.3kg·m ²	40kg·m ²	200kg·m ²	84kg·m ²	200kg·m ²	79kg·m ²
本体质量		1020kg	1090kg	1340kg	1080kg	1345kg	1300kg
电源容量 ^{*4}		5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式（请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。）

*2: ISO 9283 为基准。

*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。（平行关节型的机型除外）

*4: 因用途, 动作模式而异。



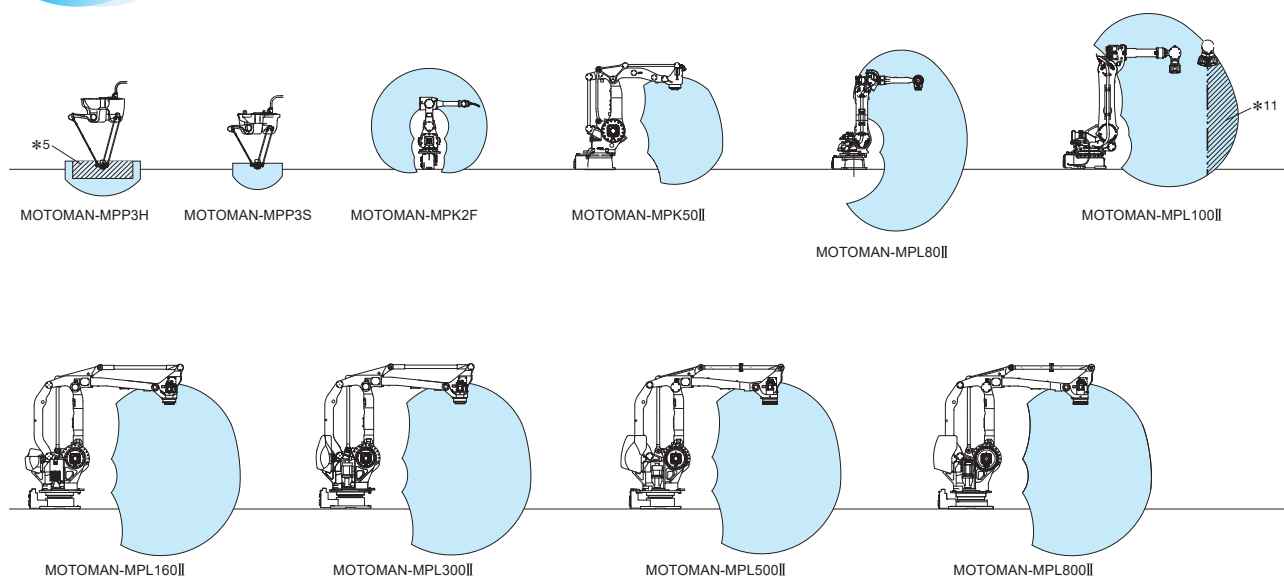
用途		搬运（通用用途）							
机器人型号	MOTOMAN-	GP280L	GP360	GP400	GP600	GP165R	GP200R	GP300R	GP400R
适用控制柜	YRC1000	○	○	○	○	○	○	○	○
设置 ^{*1}		F	F	F	F	S	S	S	S
自由度		6	6	6	6	6	6	6	6
负载		280kg	360 kg	400kg	600kg	165kg	200kg	300kg	400kg
垂直伸长度		3552mm	3192mm	2898mm	2898mm	4782mm	4782mm	4309mm	4908mm
水平伸长度		3114mm	2832mm	2942mm	2942mm	3140mm	3140mm	3220mm	3518mm
重复定位精度 ^{*2}		0.1mm	0.1 mm	0.1mm	0.1mm	0.05mm	0.05mm	0.05mm	0.1mm
动作范围	S轴（旋转）	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-150° - +150°
	L轴（下臂）	-45° - +90°	- 45° - + 90°	-55° - +61°	-55° - +61°	-130° - +80°	-130° - +80°	-140° - +70°	-122° - +20°
	U轴（上腕） ^{*3}	-120° - +15.5°	-120° - +15.5°	-113° - +18°	-113° - +18°	-79.4° - +78°	-78.4° - +78°	- 70° - +115°	-9° - +120°
	R轴（手腕旋转）	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
	B轴（手腕摆动）	-125° - +125°	-125° - +125°	-115° - +115°	-115° - +115°	-130° - +130°	-125° - +125°	-125° - +125°	-120° - +120°
	T轴（手腕回转）	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
最大速度	S轴（旋转）	110°/s	110°/s	102°/s	82°/s	105°/s	90°/s	110°/s	80°/s
	L轴（下臂）	90°/s	90°/s	97°/s	82°/s	105°/s	85°/s	95°/s	80°/s
	U轴（上腕）	90°/s	90°/s	97°/s	82°/s	105°/s	85°/s	95°/s	80°/s
	R轴（手腕旋转）	125°/s	125°/s	80°/s	80°/s	175°/s	120°/s	120°/s	80°/s
	B轴（手腕摆动）	125°/s	125°/s	80°/s	80°/s	150°/s	120°/s	120°/s	80°/s
	T轴（手腕回转）	205°/s	205°/s	172°/s	162°/s	240°/s	190°/s	190°/s	160°/s
容许力矩	R轴（手腕旋转）	1960N·m	1960 N·m	2989N·m	3430N·m	921N·m	1344N·m	1962N·m	1960N·m
	B轴（手腕摆动）	1960N·m	1960 N·m	2989N·m	3430N·m	921N·m	1344N·m	1962N·m	1960N·m
	T轴（手腕回转）	950N·m	950 N·m	1343N·m	1764N·m	490N·m	715N·m	834N·m	833N·m
容许惯性力矩（GD ² /4）	R轴（手腕旋转）	220kg·m ²	260 kg·m ²	500kg·m ²	520kg·m ²	85kg·m ²	143kg·m ²	320kg·m ²	150kg·m ²
	B轴（手腕摆动）	220kg·m ²	260 kg·m ²	500kg·m ²	520kg·m ²	85kg·m ²	143kg·m ²	320kg·m ²	150kg·m ²
	T轴（手腕回转）	140kg·m ²	180 kg·m ²	315kg·m ²	350kg·m ²	45kg·m ²	80kg·m ²	200kg·m ²	50kg·m ²
本体质量		2380kg	2370 kg	2840kg	3035kg	1760kg	1830kg	1530kg	3560kg
电源容量 ^{*4}		7.5kVA	7.5kVA	7.0kVA	7.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	5.0kVA	7.0kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式（请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。）

*2: ISO 9283为基准。

*3: YRC1000,YRC1000micro对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。（平行关节型的机型除外）

*4: 因用途, 动作模式而异。



用途		取件·包装				码垛					
机器人型号	MOTOMAN-	MPP3H	MPP3S	MPK2F	MPK50 II	MPL80 II	MPL100 II	MPL160 II	MPL300 II	MPL500 II	MPL800 II
适用控制柜	DX200				○	○	○	○	○	○	○
	FS100										
设置 ^{*1}		C	C	F,W,C	F	F	F	F	F	F	F
自由度		4	4	5	4	5	5	4	4	4	4
负载		3kg	3kg	2kg	50kg	80kg	100kg ^{*10}	160kg	300kg	500kg	800kg
垂直伸长长度		300mm	200mm	1625mm	1668mm	3291mm	3149mm	3024mm	3024mm	3024mm	3024mm
水平伸长长度		φ 1300 ^{*5}	φ 800	900mm	1893mm	2061mm	2150mm	3159mm	3159mm	3159mm	3159mm
重复定位精度 ^{*2}		0.1mm	0.1mm	0.5mm	0.5mm	0.07mm	0.2mm	0.5mm	0.5mm	0.5mm	0.5mm
动作范围	S轴(旋转)	-	-	-170° - +170°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴(下臂)	-	-	-120° - +120°	-35° - +80°	-90° - +135°	-60° - +76°	-45° - +90°	-45° - +90°	-45° - +90°	-45° - +90°
	U轴(上腕) ^{*3}	-	-	-102° - +282°	-105° - +15°	-160° - +35°	-147° - +40°	-120° - +15.5°	-120° - +15.5°	-120° - +15.5°	-120° - +15.5°
	R轴(手腕旋转)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	B轴(手腕摆动)	-	-	-150° - +150°	-	-15° - +15° ^{*9}	-15° - +15° ^{*9}	-	-	-	-
	T轴(手腕回转)	-360° - +360°	-360° - +360°	-270° - +270°	-350° - +350°	-360° - +360°	-210° - +210° ^{*10}	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°	-360° - +360°
最大速度	S轴(旋转)			320°/s	185°/s	170°/s	125°/s	140°/s	90°/s	85°/s	65°/s
	L轴(下臂)	循环时间	循环时间	330°/s	215°/s	170°/s	88°/s	140°/s	100°/s	85°/s	65°/s
	U轴(上腕)	(25-305-25)	(25-305-25)	330°/s	215°/s	170°/s	125°/s	140°/s	110°/s	85°/s	65°/s
	R轴(手腕旋转)	1kg: 230cpm ^{*6}	1kg: 230cpm ^{*6}	-	-	-	-	-	-	-	-
	B轴(手腕摆动)	3kg: 150cpm	3kg: 150cpm	380°/s	-	170°/s	175°/s	-	-	-	-
	T轴(手腕回转)			2000°/s	374°/s	350°/s	265°/s	305°/s	195°/s	195°/s	125°/s
容许力矩	R轴(手腕旋转)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	B轴(手腕摆动)	-	-	3.5N·m	-	78.4N·m	196N·m	-	-	-	-
	T轴(手腕回转)	-	-	1.5N·m	-	20.5N·m	0N·m	-	-	-	-
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴(手腕旋转)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	B轴(手腕摆动)	-	-	0.065kg·m ²	-	16kg·m ²	88kg·m ² ^{*10}	-	-	-	-
	T轴(手腕回转)	^{*7}	^{*8}	0.012kg·m ²	5.5kg·m ²	6.1kg·m ²	55kg·m ²	80kg·m ²	140kg·m ²	200kg·m ²	550kg·m ²
本体质量		115kg	95kg	72kg	670kg	550kg	950kg	1700kg	1820kg	2300kg	2550kg
电源容量 ^{*4}		1.5kVA	1.5kVA	2.0kVA	4.0kVA	4.0kVA	8.0kVA	8.0kVA	8.0kVA	8.0kVA	8.0kVA

*1: F= 置地式, W= 壁挂式, C= 倒挂式, S= 置架式, T= 倾斜式 (请注意壁挂式、倾斜式时 S 轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283 为基准。

*3: YRC1000,YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途、动作模式而异。

*5: 推荐动作范围为斜线部 (φ 1040×H300mm)。超出推荐动作范围时动作可能会有震动

*6: 连续动作有限制。(无连续限制: 185 cpm 以下)

*7: T 轴的容许惯性力矩如下所示:

1kg: 0.0013kg/m² 以下, 2kg: 0.009kg/m² 以下, 3kg: 0.017kg/m² 以下。

*8: T 轴的容许惯性力矩如下所示:

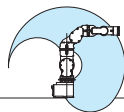
1kg: 0.0013kg/m² 以下, 3kg: 0.017kg/m² 以下。

*9: B 轴动作范围为对地角度。但因与上臂的相对角, 故有被限制的姿势。

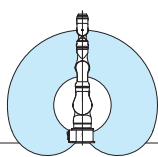
*10: 手腕前端安装安川标准的电缆处理用法兰盘的值。

*11: 斜线部动作范围在负载 70kg (包含电缆处理用法兰盘) 以下时有效。

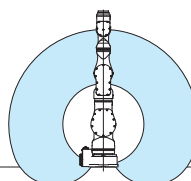
组装·分装



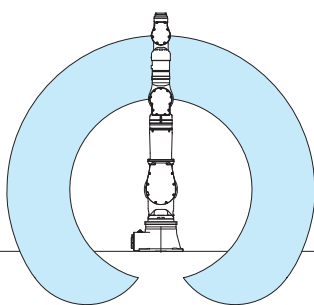
MOTOMAN-SIA5D/F



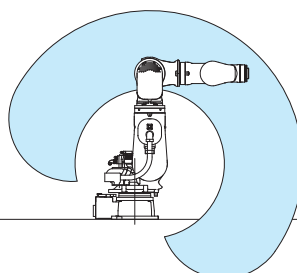
MOTOMAN-SIA10D/F



MOTOMAN-SIA20D/F



MOTOMAN-SIA30D



MOTOMAN-SIA50D

用途		组装·分装				
机器人型号	MOTOMAN-	SIA5D/F	SIA10D/F	SIA20D/F	SIA30D	SIA50D
适用控制柜	DX100	○ (SIA5D)	○ (SIA10D)	○ (SIA20D ^{*6})	○	○
	FS100	○ (SIA5F)	○ (SIA10F)	○ (SIA20F)		
设置 ^{*1}		F,W,C	F,W,C	F,W,C	F,W,C	F
自由度		7	7	7	7	7
负载		5kg	10kg	20kg	30kg	50kg
垂直伸长度		1007mm	1203mm	1498mm	2597mm	2597mm
水平伸长度		559mm	720mm	910mm	1485mm	1630mm
重复定位精度 ^{*2}		0.06mm	0.1mm	0.1mm	0.1mm	0.1mm
动作范围	S轴 (旋转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
	L轴 (下臂)	-110° - +110°	-110° - +110°	-110° - +110°	-125° - +125°	-60° - +125°
	E轴 (肘)	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°
	U轴 (上腕) ^{*3}	-90° - +115°	-135° - +135°	-130° - +130°	-110° - +110°	-35° - +215°
	R轴 (手腕旋转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-170° - +170°	-170° - +170°
	B轴 (手腕摆动)	-110° - +110°	-110° - +110°	-110° - +110°	-110° - +110°	-125° - +125°
	T轴 (手腕回转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°
最大速度	S轴 (旋转)	200°/s	170°/s	130°/s	130°/s	170°/s
	L轴 (下臂)	200°/s	170°/s	130°/s	130°/s	130°/s
	E轴 (肘)	200°/s	170°/s	170°/s	130°/s	130°/s
	U轴 (上腕)	200°/s	170°/s	170°/s	130°/s	130°/s
	R轴 (手腕旋转)	200°/s	200°/s	200°/s	170°/s	130°/s
	B轴 (手腕摆动)	230°/s	200°/s	200°/s	170°/s	130°/s
	T轴 (手腕回转)	350°/s	400°/s	400°/s	200°/s	200°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	14.7N·m	31.4N·m	58.8N·m	117.6N·m	377N·m
	B轴 (手腕摆动)	14.7N·m	31.4N·m	58.8N·m	117.6N·m	377N·m
	T轴 (手腕回转)	7.35N·m	19.6N·m	29.4N·m	58.8N·m	147N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	0.45kg·m ²	1kg·m ²	4kg·m ²	6kg·m ²	29.6kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	0.45kg·m ²	1kg·m ²	4kg·m ²	6kg·m ²	29.6kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	0.11kg·m ²	0.4kg·m ²	2kg·m ²	3kg·m ²	12.5kg·m ²
本体质量		30kg	60kg	120kg	345kg	640kg
电源容量 ^{*4}		1.0kVA	1.5kVA ^{*5}	2.0kVA ^{*7}	3.0kVA	5.0kVA

*1: F=置台式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式 (请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

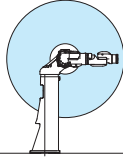
*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途, 动作模式而异。

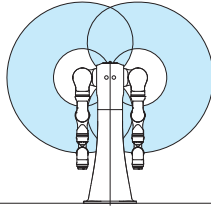
*5: SIA10F为1.0kVA。

*6: 有内置晶体传感器的型号。

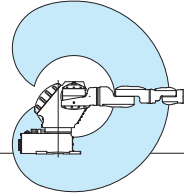
*7: SIA20F为1.5kVA。



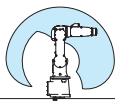
MOTOMAN-SDA5D/F



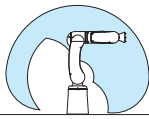
MOTOMAN-SDA10D/F



MOTOMAN-SDA20D/F



MOTOMAN-MH3BM



MOTOMAN-MH5BM

用途		组装·分装			生物医学	
机器人型号		SDA5D/F	SDA10D/F	SDA20D/F	MH3BM	MH5BM
适用控制柜	DX100	○ (SDA5D)	○ (SDA10D ^{*6})	○ (SDA20D)		
	FS100	○ (SDA5F)	○ (SDA10F)	○ (SDA20F)	○	○
设置 ^{*1}		F	F	F	F,W,C	F,W,C
自由度		15	15	15	6	6
负载		5kg/Arm	10kg/Arm	20kg/Arm	3kg	5kg
垂直伸长度		1118mm	1440mm	1820mm	804mm	1054mm
水平伸长度		843mm	1003mm	1323mm	532mm	702mm
重复定位精度 ^{*2}		0.06mm	0.1mm	0.1mm	0.03mm	0.03mm
动作范围	旋转轴	-170° - +170°	-170° - +170°	-180° - +180°	-	-
	S轴 (旋转)	-90° - +270°	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-190° - +190°
	L轴 (下臂)	-110° - +110°	-110° - +110°	-110° - +110°	-85° - +90°	-85° - +90°
	E轴 (肘)	-170° - +170°	-170° - +170°	-170° - +170°	-	-
	U轴 (上腕) ^{*3}	-90° - +115°	-135° - +135°	-130° - +130°	-105° - +260°	-105° - +260°
	R轴 (手腕旋转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-170° - +170°	-170° - +170°
	B轴 (手腕摆动)	-110° - +110°	-110° - +110°	-110° - +110°	-120° - +120°	-120° - +120°
	T轴 (手腕回转)	-180° - +180°	-180° - +180°	-180° - +180°	-360° - +360°	-270° - +270°
最大速度	旋转轴	180°/s	130°/s	125°/s	-	-
	S轴 (旋转)	200°/s	170°/s	130°/s	310°/s	310°/s
	L轴 (下臂)	200°/s	170°/s	130°/s	150°/s	150°/s
	E轴 (肘)	200°/s	170°/s	170°/s	-	-
	U轴 (上腕)	200°/s	170°/s	170°/s	190°/s	190°/s
	R轴 (手腕旋转)	200°/s	200°/s	200°/s	300°/s	300°/s
	B轴 (手腕摆动)	230°/s	200°/s	200°/s	300°/s	300°/s
	T轴 (手腕回转)	350°/s	400°/s	400°/s	420°/s	420°/s
容许力矩	R轴 (手腕旋转)	14.7N·m	31.4N·m	58.8N·m	5.39N·m	12N·m
	B轴 (手腕摆动)	14.7N·m	31.4N·m	58.8N·m	5.39N·m	12N·m
	T轴 (手腕回转)	7.35N·m	19.6N·m	29.4N·m	2.94N·m	7N·m
容许惯性力矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	0.45kg·m ²	1kg·m ²	4kg·m ²	0.1kg·m ²	0.3kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	0.45kg·m ²	1kg·m ²	4kg·m ²	0.1kg·m ²	0.3kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	0.11kg·m ²	0.4kg·m ²	2kg·m ²	0.03kg·m ²	0.1kg·m ²
本体质量		110kg	220kg	380kg	31kg	42kg
电源容量 ^{*4}		2.0kVA ^{*5}	2.5kVA ^{*7}	3.5kVA ^{*8}	0.5kVA	1.0kVA

*1: F=置地式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式 (请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

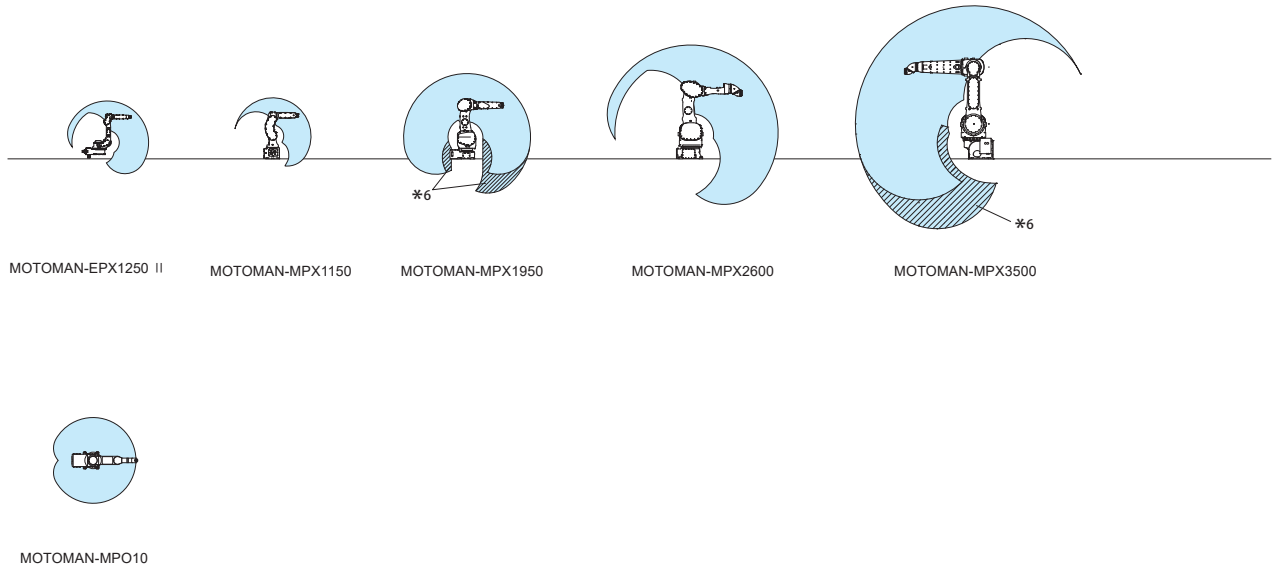
*4: 因用途, 动作模式而异。

*5: 1SDA5F为1.5kVA。

*6: 有内置晶体传感器的型号。

*7: SDA10F为2.0kVA。

*8: SDA20F为3.0kVA。



用途		喷涂					汽车开门喷涂	
机器人型号	MOTOMAN-	EPX1250 II	MPX1150	MPX1950	MPX2600	MPX3500	MPO10	
适用控制柜	DX200	○	○	○	○	○	○	
设置*1		F,W,C	F,W,C	F,W,C	F,W,C	F,W,C	F	
自由度		6	6	6	6	6	3	
负载		5kg	5kg	7kg	15kg	15kg	10kg	
垂直伸长度		1852mm	1290mm	2730mm	3643mm	5095mm	-	
水平伸长度		1256mm	727mm	1450mm	2000mm	2700mm	1400mm	
重复定位精度*2		0.15mm	0.02mm	0.15mm	0.2mm	0.15mm	0.15mm	
动作范围	S轴(旋转)	-170° - +170° (壁挂时: -60° - +60°)	-170° - +170° (壁挂时: -90° - +90°)	-170° - +170° (壁挂时: -90° - +90°)	-150° - +150° (壁挂时: -90° - +90°)	-150° - +150°	S轴 (下腕)	-150° - +150°*5
	L轴(下臂)	-65° - +120°	-80° - +120°	-100° - +140°	-65° - +130°	-65° - +140°		
	U轴(上腕)*3	-165° - +205°	-70° - +90°	-62° - +235°	-65° - +150°	-65° - +90°	L轴 (上腕)	-165° - +165°
	R轴(手腕旋转)	-190° - +190°	-190° - +190°	-200° - +200°	-720° - +720°	-720° - +720°		
	B轴(手腕摆动)	-145° - +145°	-135° - +135°	-150° - +150°	-720° - +720°	-720° - +720°	U轴	0mm - 350mm
	T轴(手腕回转)	-360° - +360°	-360° - +360°	-400° - +400°	-720° - +720°	-720° - +720°	(升降)	
最大速度	S轴(旋转)	185°/s	350°/s	180°/s	120°/s	100°/s	S轴 (下腕)	130°/s
	L轴(下臂)	185°/s	350°/s	180°/s	120°/s	100°/s		
	U轴(上腕)	185°/s	400°/s	180°/s	125°/s	110°/s	L轴 (上腕)	130°/s
	R轴(手腕旋转)	360°/s	450°/s	360°/s	360°/s	300°/s		
	B轴(手腕摆动)	410°/s	450°/s	400°/s	360°/s	360°/s	U轴	500mm/s
	T轴(手腕回转)	500°/s	720°/s	500°/s	360°/s	360°/s	(升降)	
容许力矩	R轴(手腕旋转)	8N·m	12N·m	19.6N·m	93.2N·m	93.2N·m	开门工具 (法兰部换算)	27N·m
	B轴(手腕摆动)	8N·m	12N·m	19.6N·m	58.8N·m	58.8N·m		
	T轴(手腕回转)	3N·m	7N·m	9.8N·m	19.6N·m	19.6N·m		
容许 惯性力矩 (GD ² /4)	R轴(手腕旋转)	0.2kg·m ²	0.3kg·m ²	0.6kg·m ²	3.75kg·m ²	3.75kg·m ²	开门工具 (法兰部换算)	1kg·m ²
	B轴(手腕摆动)	0.2kg·m ²	0.3kg·m ²	0.6kg·m ²	2.225kg·m ²	2.225kg·m ²		
	T轴(手腕回转)	0.07kg·m ²	0.1kg·m ²	0.16kg·m ²	0.2kg·m ²	0.2kg·m ²		
本体质量		110kg	57kg	265kg	485kg	590kg	350kg	
电源容量*4		1.5kVA	1.0kVA	2.5kVA	3.0kVA	3.0kVA	1.25kVA	

*1: F=置台式, W=壁挂式, C=倒挂式, S=置架式, T=倾斜式(请注意壁挂式、倾斜式时S轴的动作会有限制。)

*2: ISO 9283为基准。

*3: YRC1000, YRC1000micro 对应机型记载的是自轴的动作范围而不是对地基准。(平行关节型的机型除外)

*4: 因用途, 动作模式而异。

*5: L型动作范围为 -200° - +60°, R型动作范围为 -60° - +200°。

*6: 根据使用条件, 斜线部的动作范围可能会有限制。详情请咨询本公司营业部门。

YRC1000



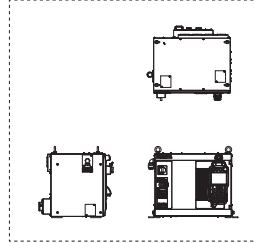
YRC1000micro



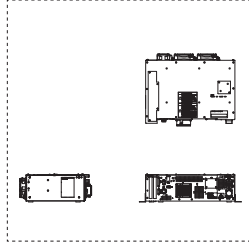
DX200



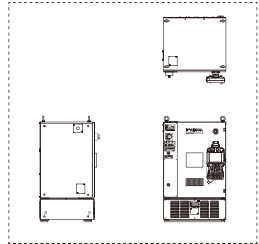
对应小型机型 / 大型机型



对应小型机型



对应大型机型

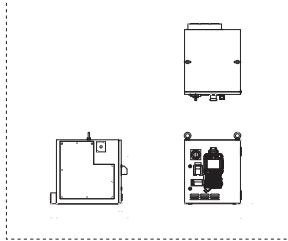
◆控制柜标准规格^{*1}

控制柜名称			YRC1000	YRC1000micro	DX200	
控制柜	对应机型 ^{*2}	小型机型	AR700, AR900, AR1440, AR1440E, AR1730, AR2010, GP7, GP8, GP12, GP25, GP25-12	MotoMINI, HC10DT ^{*3} , GP7, GP8, GP12	-	
		大型机型	SP80, SP100, SP100B, SP165, SP165-105, SP210, SP235, SP110H, SP180H, SP225H, SP150R, SP185R, GP20HL, GP35L, GP50, GP88, GP110, GP110B, GP180, GP180-120, GP215, GP225, GP250, GP280, GP280L, GP400, GP600, GP165R, GP200R, GP400R	-	MC2000II, MPK50II, MPL80II, MPL100II ^{*3} , MPL160II ^{*3} , MPL300II ^{*3} , MPL500II ^{*3} , MPL800II ^{*3}	
	外形尺寸 (W×D×H) *凸起物除外	小型机型	598×427×490mm (可对应外部3轴) ^{*5}	425×280×125mm (可对应外部2轴)	-	
		大型机型	598×427×490mm (可对应外部3轴) ^{*5}	-	600×520×950mm (可对应外部3轴)	
	概略质量	小型机型	70kg max.	10.5kg	-	
		大型机型	85kg max.	-	170kg ^{*7}	
	保护等级		IP54	IP20	IP54(IP20) ^{*6}	
二 示 教 编程器	外形尺寸 (W×D×H)		152×49.5×300mm	152×49.5×300mm	169×50×314.5mm	
	概略质量		0.730kg	0.730kg	0.990kg	
	防护等级		IP54	IP54	IP65S	
	外部 I/F		SD 插槽×1 USB 端口 (2.0)×1	SD 插槽×1 USB 端口 (2.0)×1	CF 插槽×1 USB 端口 (1.1)×1	
软 件	可控制机械臂数		最大 8 台	最大 1 台	最大 8 台	
	可控制轴数		最大 72 轴	最大 8 轴	最大 72 轴	
	可同时执行的 JOB 数 ^{*6}		16 JOBS	6 JOBS	16 JOBS	
	可控制轴组数		最大 32 组	最大 4 组	最大 32 组	
		机器人	最大 8 组 (R1~R8)	最大 1 组 (R1)	最大 8 组 (R1~R8)	
		基座轴	最大 组 (B1~B8)	最大 1 组 (B1)	最大 8 组 (B1~B8)	
		工装轴	最大 24 组 (S1~S24)	最大 3 组 (S1~S3)	最大 24 组 (S1~S24)	
	储存容量		JOB: 200,000 steps 机器人命令: 10,000	JOB: 200,000 steps 机器人命令: 10,000	JOB: 200,000 steps 机器人命令: 10,000	
	CIO 梯形图		20,000 steps	1,500 steps	20,000 steps	
	I/O		输入: 4096 (max.) 输出: 4096 (max.)	输入: 1024 (max.) 输出: 1024 (max.)	输入: 4096 (max.) 输出: 4096 (max.)	
	JOB 名称字数		最大 32 字符 (半角)	最大 32 字符 (半角)	最大 32 字符 (半角)	

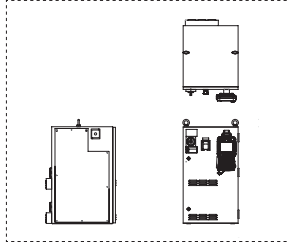
DX100



对应小型机型（单臂机型）



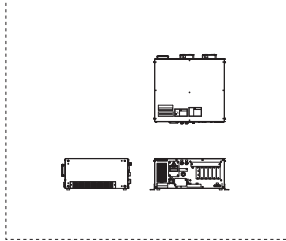
对应大型机型（双臂机型）



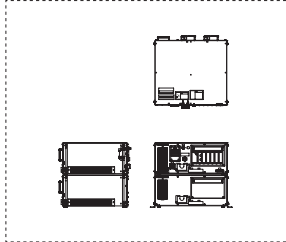
FS100



对应小型机型



对应大型机型（双臂机型）



示教编程器

YRC1000/YRC1000micro



DX200/DX100/FS100



	DX100	FS100
	SIA5D, SIA10D, SIA20D ^{*4}	MPP3H, MPP3S, MPK2F, SIA5F, SIA10F, SIA20F, MH3BM, MH5BM
	SDA5D, SDA10D ^{*4} , SDA20D	SDA5F, SDA10F, SDA20F
	500×580×580mm (可对应外部1轴)	470×420×200mm (可对应外部2轴)
	500×580×880mm (可对应外部1轴)	470×420×410mm (可对应外部1轴)
	100kg	20kg
	150kg	45kg
	IP54	IP20
	169×50×314.5mm	169×50×314.5mm
	0.990kg	0.990kg
	IP65	IP65
	CF插槽×1 USB端口(1.1)×1	CF插槽×1 USB端口(1.1)×1
	最大 8 台	最大 2 台
	最大 72 轴	最大 16 轴
	16 JOBs	6 JOBs
	最大 32 组	最大 4 组
	最大 8 组 (R1~R8)	最大 2 组 (R1~R2)
	最大 8 组 (B1~B8)	最大 2 组 (B1~B2)
	最大 24 组 (S1~S24)	最大 3 组 (S1~S3)
	JOB: 200,000 steps 机器人命令: 10,000	JOB: 10,000 steps 机器人命令: 10,000
	20,000 steps	1,500 steps
	输入: 2048 (max.) 输出: 2048 (max.)	输入: 1024 (max.) 输出: 1024 (max.)
	最大 32 字符 (半角)	最大 32 字符 (半角)

*1: 本规格和外形图为标准规格。根据选项功能等不同会有差异，详情请咨询本公司营业部门。

*2: 本页中未记载的机器人控制柜请参考各机器人的单独产品目录。

*3: 根据装有附加箱等情况，外形尺寸、质量有所差异。详情请参考各机器人的单独产品目录。

*4: 内置晶体传感器的 SDA10D 和请参考单独产品目录。

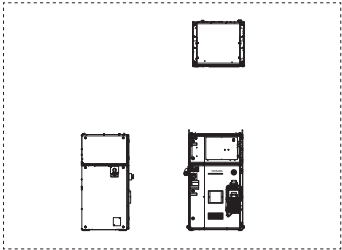
*5: AR1440E, SP100B, 和 GP110B 可对应外部 2 轴。

*6: 使用独立控制功能（选项功能）时的值。

*7: 安装有再生阻抗箱或附加箱的机型，概略重量会有所不同。

*8: 变压器部为 IP20。

【喷涂用途】



编程示教器



◆控制柜标准规格 *1

控制柜名称			DX200
控制柜	对应机型		MPX1150, MPX1950, MPX2600, MPX3500, MPO10
	外形尺寸 (W×D×H)		600×520×1060mm (无变压器) 600×520×1340mm (有变压器)
	概略质量		150kg (无变压器) 250kg (有变压器)
	防护等级		IP54
编程示教器	外形尺寸 (W×D×H)	标准示教器	169×50×314.5mm
		防爆示教器	235×78×203mm
	概略质量	标准示教器	0.990kg
		防爆示教器	1.30kg
	防护等级	标准示教器	IP65
		防爆示教器	IP54
软件	外部 I/F		CF 插槽 ×1 USB 端口 (1.1)×1
	可控制机械臂数		最大 8 台
	可控制轴数		最大 72 轴
	可同时执行的 JOB 数 *2		18 JOBS
	可控制轴组数		最大 32 组
	<div> <div>机器人</div> <div>基座轴</div> <div>工装轴</div> </div>	最大 8 组 (R1~ R8)	
		最大 8 组 (B1 ~ B8)	
		最大 24 组 (S1 ~ S24)	
	储存容量		JOB: 200,000 steps 机器人命令: 10,000
	CIO 梯形图		20,000 steps (max.)
	I/O		输入 : 4096 (max.) 输出 : 4096 (max.)
	JOB 名称字数		最大 32 字符 (半角)

*1 : 本规格和外形图为标准规格。根据选项功能等不同会有差异，详情请咨询本公司营业部门。

*2 : 使用独立控制功能 (选项功能) 时的值。

如果本产品的最终使用者是军方，并将本产品用于兵器制造使用时，将被视为[外国外汇及外国贸易法]所规定的出口限制对象，进行出口时请详细且慎重地审查必要的出口手续。

因产品改良原因而发生功率、规格、尺寸等变更时，恕不另行通知。

关于该资料的内容，请向相关代理店或上記公司问询。