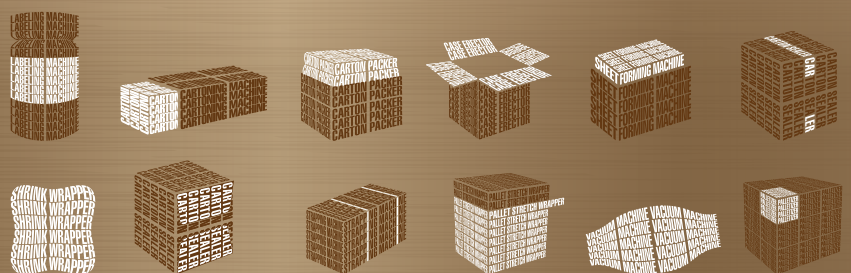
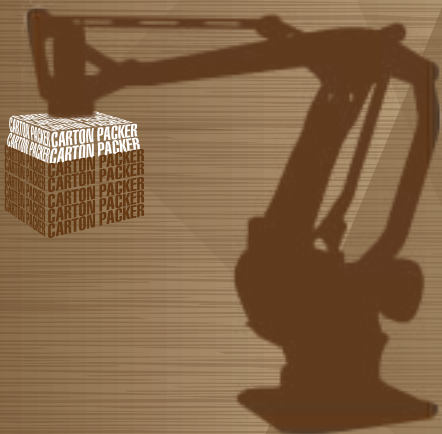


**YOUNGSUN®**

股票代码 (Stock code): 603901

# Unmanned Packaging, Intelligent System

**ROBOT**



## 产品优势

合理的机械结构和紧凑化设计

2-4个自由度

使用西门子或永创伺服马达

使用绝对位置编码器，达到断电记忆功能

特定的负载和运动惯性的设计，使速度和运动特性达最优

臂部的附加负载对额定负载没有运动限制

本体和控制7米长电缆，并可按需扩展

模块化的机械结构设计，任何部分都可迅速更换

高速运动曲线中动态萨嘎的优化，提高系统寿命，优化工作节拍。

### **ROBOT advantage:**

Reasonable mechanical structure and compact design.

With 2-4 freedom,

Controlled by "Siemens" or "Youngsun" servo motor.

With power-off memory function using pair position encoder

The specific load and motion inertia design enables speed and motion to reach the best

All axis with brake.

There is no motion restriction for related load with extra load in the arm.

There are 7M cable between body and control, and can be expanded accordingly.

The modular design of mechanical structure, any parts can be fast replaced .

Dynamic model of high speed motion curve can improve the system life and optimize work rhythm.



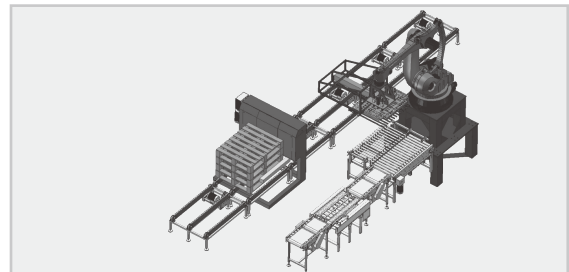
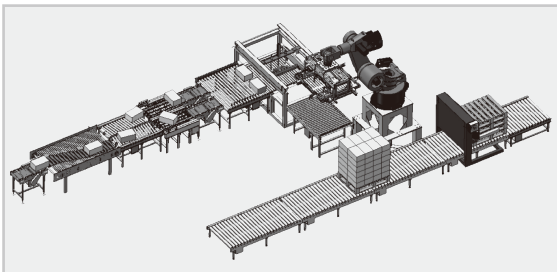


## YSR-4-80-F

额定负载(Rated payload) : 80Kg  
 额定功率(Power supply):8.7kw  
 最大工作半径(Reach) : 3150mm  
 轴数(Number of axes) : 4  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) : 1400Kg  
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5$ mm  
 占地面积(Floor area) : 900mm $\times$ 900mm  
 轴运动(Axis data) :  
 A1  $\pm 180^\circ$   
 A2  $+90^\circ$ 至 $-40^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-40^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-115^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-115^\circ$ )  
 A4  $\pm 360^\circ$   
 最大速度(Max speed) :  
 A1 120°/s  
 A2 135°/s  
 A3 135°/s  
 A4 300°/s

## YSR-4-220-F

额定负载(Rated payload) : 220Kg  
 额定功率(Power supply):15kw  
 最大工作半径(Reach) : 3150mm  
 轴数(Number of axes) : 4  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) : 1600Kg  
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5$ mm  
 占地面积(Floor area) : 900mm $\times$ 900mm  
 轴运动(Axis data) :  
 A1  $\pm 180^\circ$   
 A2  $+90^\circ$ 至 $-40^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-40^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-115^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-115^\circ$ )  
 A4  $\pm 360^\circ$   
 最大速度 :  
 A1 95°/s  
 A2 95°/s  
 A3 95°/s  
 A4 240°/s



应用领域 : 广泛应用于电子、轻工、食品以及医药等行业中,可实现高速,精准的抓放。缩短生产节拍,提高产能,并可识别工件的形状及颜色,采用模式匹配特性检测盒颜色区别,检查有缺陷的产品。

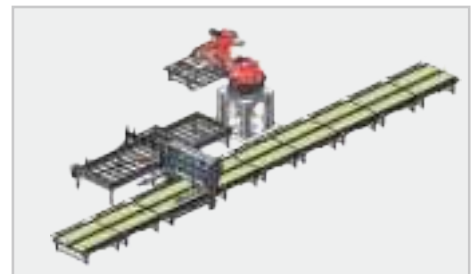


## YSR-4-300-F

额定负载(Rated payload) : 330Kg  
 额定功率(Power supply):16.6kw  
 最大工作半径(Reach) : 3150mm  
 轴数(Number of axes) : 4  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) : 1700Kg  
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) : 900mm $\times$ 900mm  
 轴运动(Axis data) :  
 A1  $\pm 180^\circ$   
 A2  $+90^\circ$ 至 $-40^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-40^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-115^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-115^\circ$ )  
 A4  $\pm 360^\circ$   
 最大速度(Max speed) :  
 A1  $90^\circ/\text{s}$   
 A2  $90^\circ/\text{s}$   
 A3  $90^\circ/\text{s}$   
 A4  $195^\circ/\text{s}$

## YSR-4-470-F

额定负载(Rated payload) : 470Kg  
 额定功率(Power supply):26.9kw  
 最大工作半径(Reach) : 3150mm  
 轴数(Number of axes) : 4  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) : 2210Kg  
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) : 950mm $\times$ 950mm  
 轴运动(Axis data) :  
 A1  $\pm 180^\circ$   
 A2  $+90^\circ$ 至 $-40^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-40^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-115^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-115^\circ$ )  
 A4  $\pm 360^\circ$   
 最大速度(Max speed) :  
 A1  $85^\circ/\text{s}$   
 A2  $80^\circ/\text{s}$   
 A3  $80^\circ/\text{s}$   
 A4  $165^\circ/\text{s}$



提供机械人三维的仿真环境，可以快捷加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。

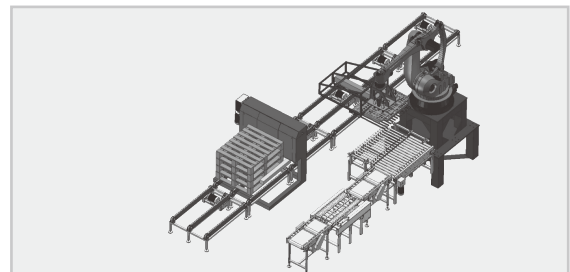
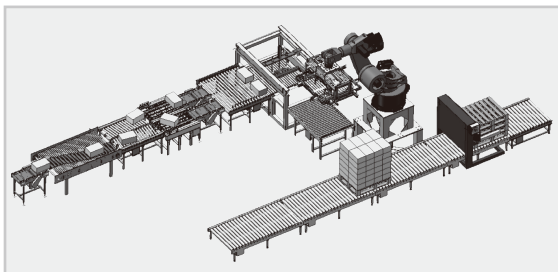


## YSR-2-60-F

额定负载(Rated payload) : 20-60Kg  
 额定功率(Power supply):5.0kw  
 最大工作半径(Reach) :  $\leq 1800\text{mm}$   
 轴数(Number of axes) : 2  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) : 200Kg  
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) :  $700\text{mm} \times 700\text{mm}$   
 轴运动(Axis data) :  
 A2  $+90^\circ$ 至 $-35^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-35^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-110^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-110^\circ$ )  
 最大速度(Max speed) :  
 A2  $105^\circ/\text{s}$   
 A3  $105^\circ/\text{s}$

## YSR-2-120-F

额定负载(Rated payload) : 120Kg  
 额定功率(Power supply):6.2kw  
 最大工作半径(Reach) : 3150mm  
 轴数(Number of axes) : 2  
 安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
 自重(Weight of robot) :  $\leq 600\text{Kg}$   
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) :  $700\text{mm} \times 700\text{mm}$   
 轴运动(Axis data) :  
 A2  $+90^\circ$ 至 $-40^\circ$ ( $+90^\circ$ to  $-40^\circ$ )  
 A3  $+15^\circ$ 至 $-115^\circ$ ( $+15^\circ$ to  $-115^\circ$ )  
 最大速度(Max speed) :  
 A2  $125^\circ/\text{s}$   
 A3  $125^\circ/\text{s}$



提供机械人三维的仿真环境，可以快捷加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。

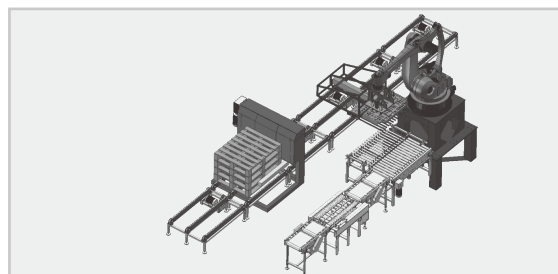
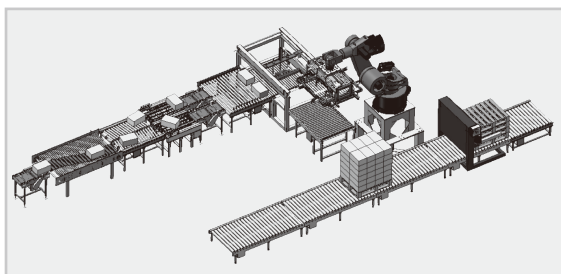
## YSR-2-220-F



额定负载(Rated payload) : 220Kg  
额定功率(Power supply):8.6kw  
最大工作半径(Reach) : 3150mm  
轴数(Number of axes) : 2  
安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
自重(Weight of robot) :  $\leq 800$ Kg  
重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5$ mm  
占地面积(Floor area) : 700mm $\times$ 700mm  
轴运动(Axis data) :  
A2 +90°至-40°(+90°to -40°)  
A3 +15°至-115°(+15°to -115°)  
最大速度(Max speed) :  
A2 95°/s  
A3 95°/s

## YSR-2-600-F

额定负载(Rated payload) : 600Kg  
额定功率(Power supply):15.4kw  
最大工作半径(Reach) : 3150mm  
轴数(Number of axes) : 2  
安装方式(Mounting position) : 落地式(Floor)  
自重(Weight of robot) :  $\leq 1400$ Kg  
重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5$ mm  
占地面积(Floor area) : 700mm $\times$ 700mm  
轴运动(Axis data) :  
A2 +90°至-40°(+90°to -40°)  
A3 +15°至-115°(+15°to -115°)  
最大速度(Max speed) :  
A2 65°/s  
A3 65°/s



提供机械人三维的仿真环境，可以快捷加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。

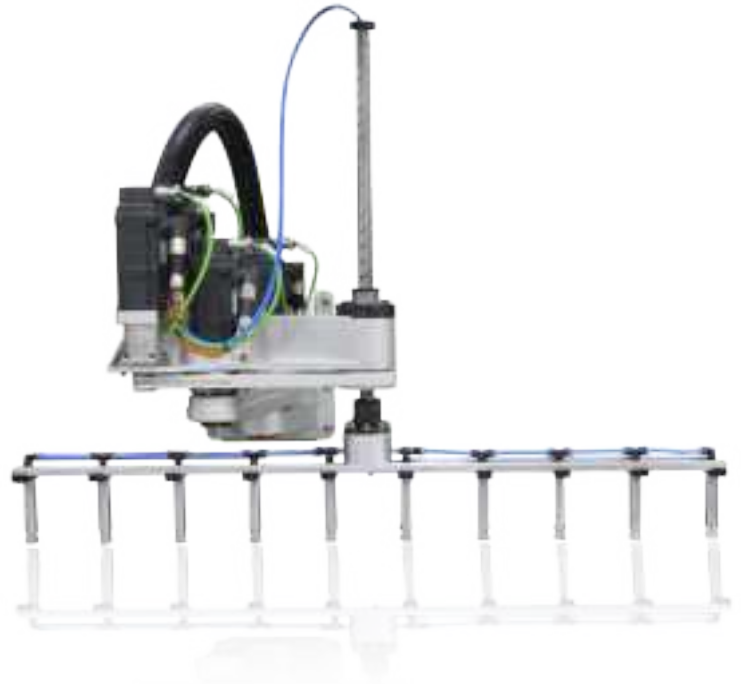


## YSR-2-20-C

额定负载(Rated payload) :  $\leq 20\text{kg}$   
 额定功率(Power supply):  $3.8\text{kw}$   
 最大工作半径(Reach) :  $1105\text{mm}$   
 轴数(Number of axes) : 2  
 安装方式(Mounting position) : 吊装式(Ceiling)  
 自重(Weight of robot) :  $155\text{kg}$   
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) :  $320\text{mm} \times 440\text{mm}$   
 轴运动(Axis data) :  
 A2  $-10^\circ$ 至 $+95^\circ$ ( $-10^\circ$ to  $+95^\circ$ )  
 A3  $-50^\circ$ 至 $+50^\circ$ ( $-50^\circ$ to  $+50^\circ$ )  
 最大速度(Max speed) :  
 A2  $170^\circ/\text{s}$   
 A3  $170^\circ/\text{s}$

## YSRC-4-10-W

额定负载(Rated payload) :  $\leq 10\text{kg}$   
 额定功率(Power supply):  $3\text{kw}$   
 最大工作半径(Reach) :  $600\text{mm}, 800\text{mm}$   
 轴数(Number of axes) : 4  
 安装方式(Mounting position) : 吊装式(Ceiling)  
 自重(Weight of robot) :  $50\text{kg}$   
 重复定位精度(Pose repeatability) :  $\pm 0.5\text{mm}$   
 占地面积(Floor area) :  $230\text{mm} \times 300\text{mm}$   
 轴运动(Axis data) :  
 A1  $\pm 180^\circ$   
 A2  $\pm 150^\circ$   
 A3  $400\text{mm}$   
 A4  $\pm 500^\circ$   
 最大速度(Max speed) :  
 A1  $225^\circ/\text{s}$   
 A2  $225^\circ/\text{s}$   
 A3  $1700\text{mm}/\text{s}$   
 A4  $1800^\circ/\text{s}$



提供机械人三维的仿真环境，可以快捷加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。

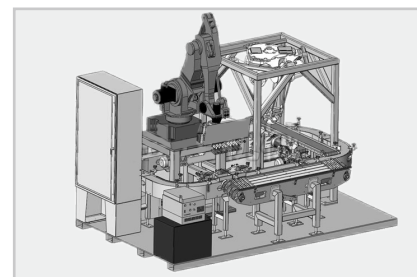
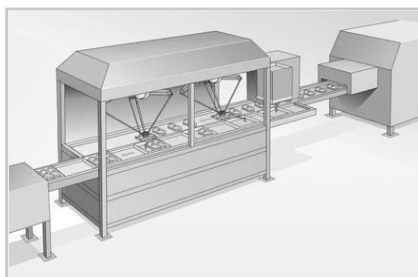


## YSRD-4-01-C

运动学结构：delta 类型 (Delta type)  
 额定功率(Power supply):2.9kw  
 自由度(Degree of freedom)：4  
 (第四轴为旋转轴, 可选) Rotational axis optional  
 自重(Weight)：60Kg  
 额定工作范围(多种可选)：Working volume:(optional)  
 Φ800X250mm  
 Φ1130X300mm  
 Φ1350X350mm  
 旋转轴(选项)：±360°  
 最大负载(Maximum payload)：1Kg  
 最大速度(Maximum speed)：160p/min  
 重复定位精度(Pose repeatability)：±0.3mm  
 重复定位角度(Angle repeatability)：±0.3°  
 循环时间(Cycle time)  
 路径(Cycle path)：25X305X25  
 负载(Payload)：0.5Kg  
 时间(Cycle time)：0.5s

## YSRD-4-03-C

运动学结构：delta 类型(Delta type)  
 额定功率(Power supply):5.3kw  
 自由度(Degree of freedom)：4  
 (第四轴为旋转轴, 可选) Rotational axis optional  
 自重(Weight)：85Kg  
 额定工作范围(多种可选)：Working volume:(optional)  
 Φ800X250  
 Φ1130X300  
 Φ1350X350  
 旋转轴(选项) Rotational axis(optional)：±360°  
 最大负载(Maximum payload)：3Kg  
 最大速度(Maximum speed)：160p/min  
 重复定位精度(Pose repeatability)：±0.3mm  
 重复定位角度(Angle repeatability)：±0.3°  
 循环时间(Cycle time)  
 路径(Cycle path)：25X305X25  
 负载(Payload)：1Kg  
 时间(Cycle time)：0.6s



提供机械人三维的仿真环境，可以快捷加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。



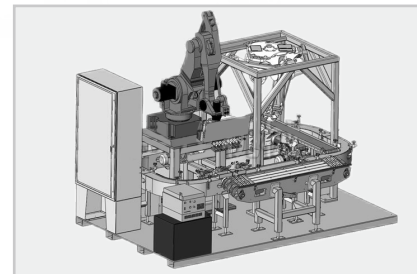
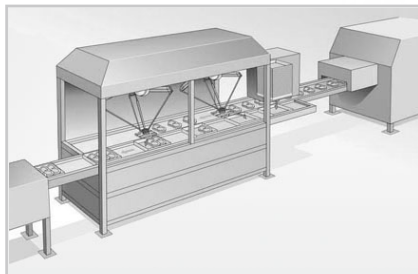
## YSRD-3-01-C



运动学结构：delta 类型 (Delta type)  
额定功率(Power supply):2.4kw  
自由度(Degree of freedom)：3  
自重(Weight)：52Kg  
额定工作范围（多种可选）：Working volume:(optional)  
Φ800X250mm  
Φ1130X300mm  
Φ1350X350mm  
旋转轴（选项）：Rotational axis(optional)：±360°  
最大负载(Maximum payload)：1Kg  
最大速度(Maximum speed)：160p/min  
重复定位精度(Pose repeatability)：±0.3mm  
循环时间(Cycle time)  
路径(Cycle path)：25X305X25  
负载(Payload)：0.5Kg  
时间(Cycle time)：0.5s

## YSRD-3-03-C

运动学结构：delta 类型 (Delta type)  
额定功率(Power supply):4.5kw  
自由度(Degree of freedom)：3  
自重(Weight)：72Kg  
额定工作范围（多种可选）：Working volume:(optional)  
Φ800X250mm  
Φ1130X300mm  
Φ1350X350mm  
旋转轴（选项）：Rotational axis(optional)：±360°  
最大负载(Maximum payload)：3Kg  
最大速度(Maximum speed)：160p/min  
重复定位精度(Pose repeatability)：±0.3mm  
循环时间(Cycle time)  
路径(Cycle path)：25X305X25  
负载(Payload)：1Kg  
时间(Cycle time)：0.6s



提供机械人三维的仿真环境，可以快速加入机器人系统和周边设备，并可以给周边设备设置动作和IO交互，模拟仿真场景，从而直观的观察最终运行效果，验证方案的可行性。

# YOUNGSUN®

*Unmanned Packing, Intelligent System*

无人包装 智能系统

## Hangzhou Youngsun Intelligent Equipment Co., Ltd.

Add: No.2, Xiyuan 7 RD , West Lake Science & Technology Development Area,  
Hangzhou, China 310030

Tel: 0086-571-87978016, 85120117

Fax: 0086-571-28066599

[www.youngsunpack.com](http://www.youngsunpack.com)  
[info@youngsunpack.com](mailto:info@youngsunpack.com)



AAA