

YK1200X

標準仕様: 大型

● アーム長 1200mm ● 最大可搬質量 50kg



注文型式

YK1200X - 400

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	---------	---	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.636

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		600 mm	600 mm	400 mm	—
	回転範囲		±125 °	±150 °	—	±180 °
モータ出力 AC			900 W	800 W	600 W	400 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速機 ~ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005 °
最高速度			7.4 m/sec		0.75 m/sec	600 ° /sec
最大可搬質量			50 kg			
標準サイクルタイム: 5kg 可搬時※2			0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			2.45 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)			φ6 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量			124 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

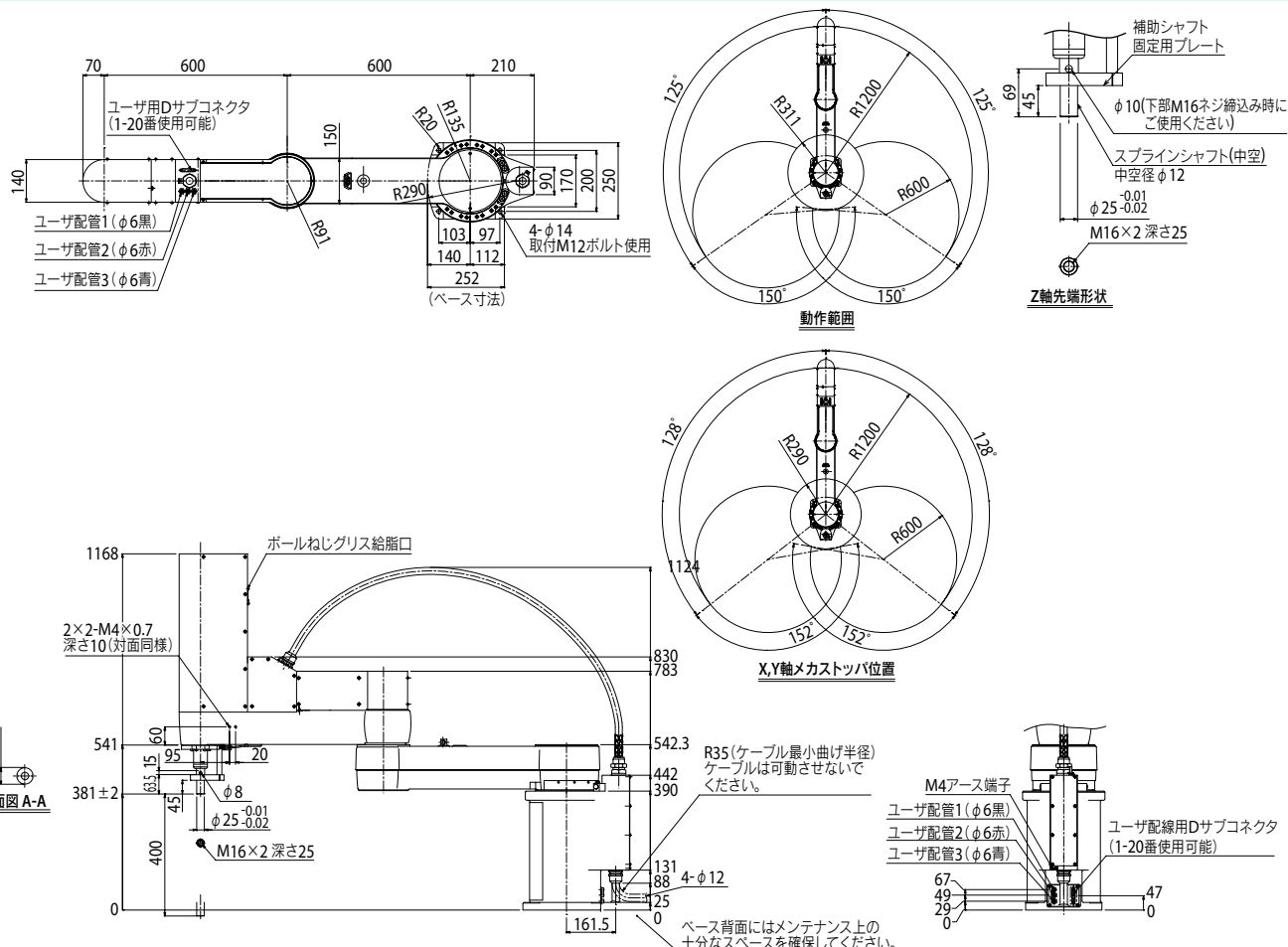
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1200X



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636