

垂直多关节机器人
YA
线性传送带模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直立机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER INFORMATION
各种信息
全方位
小型/中型
大型
悬挂、翻转型
防生、防腐型

YK1200X

标准规格: 大型

●臂长 1200mm

●最大可搬运重量 50kg



订购型号

YK1200X - 400

机器人主机

Z轴行程

电缆长度
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

适用控制器 / 控制轴数

安全规格

选配件A (OP.A)

选配件B (OP.B)

选配件C (OP.C)

选配件D (OP.D)

选配件E (OP.E)

绝对数据 备份电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.544

RCX240

R

适用控制器

支持CE标准

再生装置

扩展I/O

网络选项

IVY系统

夹持器

电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	600 mm	600 mm	400 mm	—
	旋转范围	±125°	±150°	—	±180°
马达输出 AC		900 W	800 W	600 W	400 W
减速机构	减速器	行星齿轮	行星齿轮	滚珠丝杆	谐波传动
	传导方式	马达 ~ 减速器	直接连接	同步带传动	同步带传动
		减速器 ~ 输出	直接连接	直接连接	直接连接
重复定位精度 ^{※1}		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.005°	—
最高速度		7.4 m/sec	—	0.75 m/sec	600°/sec
最大搬运重量		50 kg			
标准周期时间: 5kg 可搬运时 ^{※2}		0.91 sec			
R轴容许惯量力矩 ^{※3}		2.45 kgm ²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)		φ6 × 3			
动作极限设置		1. 软限制 2. 机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度		标准: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		124 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。

※3. 加速度系数的设置存在限制。请参阅P.612的说明。

适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340 RCX240-R	2500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※“Harmonic Drive”是株式会社Harmonic Drive Systems的注册商标。

※通过移动X、Y轴的限位器位置,可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(设置手册)。

产品手册(设置手册)可从本公司网站。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1200X

