

段ボールのパレタイズ工程で こんなお困りごとありませんか？



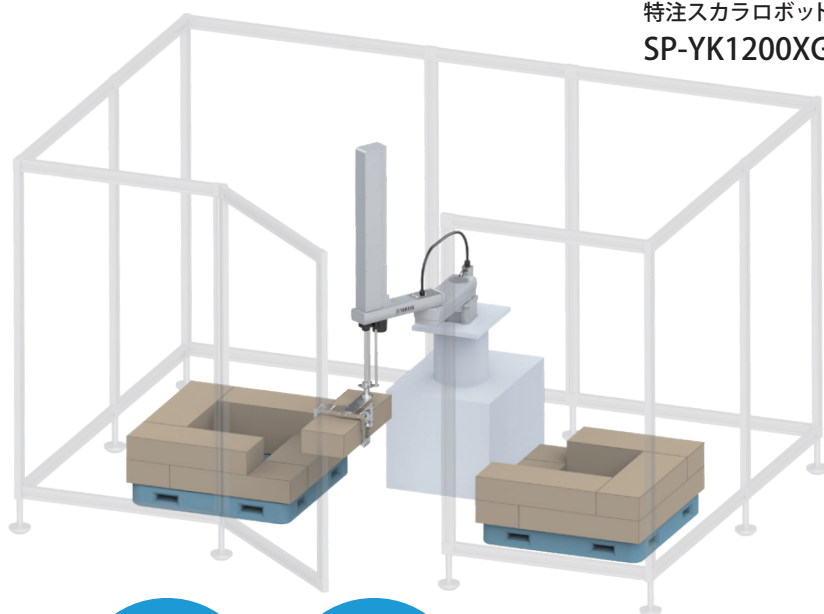
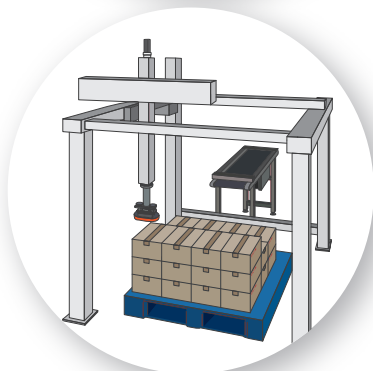
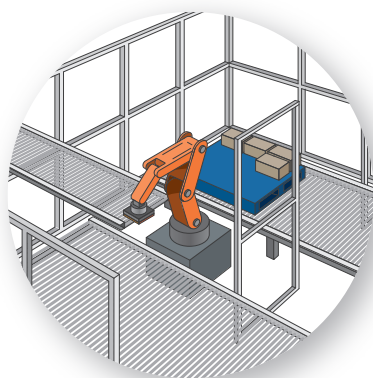
ティーチングできる人間に限られて
しまい、必要以上に立ち上げ時間が
掛かってしまう

動作は単純なのにスペックの
高いロボットを選ばなければ
ならない

作業を自動化をしたいが
スペースが限られている

小さくて強い が現場を変える

省スペースかつ低コストで導入できるロボットを
ヤマハが提案いたします



特注スカラロボット
SP-YK1200XG

最大可搬質量

50
kg

Z軸最長ストローク

1200
mm

詳細は裏ページへ

ヤマハ流最高の「コスパ提案」、ここにあり！

1 コストダウン提案
cost reduction

2 工数削減提案
reduce man-hours

3 ダウンサイジング提案
downsizing

比較表



	特注 SP-YK1200XG	垂直多関節ロボット	直交ロボット
ティーチング難易度	◎	△	◎
メンテナンス性	◎	○	△
ダウンサイジング	○	△	◎
コストダウン	◎	○	△



シンプル構造による立ち上げ工数の削減

- ・垂直多関節ロボットに比べ教示作業が容易になり、専門スキルを持った人材確保が不要。
- ・単純なパレタイジング作業をシンプルな動作で構築可能。



長期間メンテナンスフリー

- ・完全ベルトレス構造で、ベルトの伸び、経年劣化を心配することなく使用可能。
- ・カバー背面にグリス給脂穴を採用しており、カバーを外すことなくメンテナンスが可能。



設備の省スペース化

- ・スカラの動作は水平面中心のため、動作範囲が限定的でコンパクトな設備レイアウトを実現。
- ・軌道が比較的単純で予測しやすく、動作範囲の外周に沿って最小限の範囲で安全柵の設置が可能。



圧倒的なコストダウン

- ・最小限の架台で設置が可能のため、面積生産性の向上に貢献。
- ・シンプル構造でメンテナンスもしやすく、ダウンタイム削減を実現可能。

基本仕様

SP-YK1200XG					
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600mm	600mm	400 ^{※1} ~1200mm	—
	回転範囲	±125°	±150°	—	±360°
モータ出力		950W	400W	750W	400W
減速機構 伝達方式		モータ〜減速機／直結、減速機〜出力／直結			
最高速度		7.7m/sec		1.6m/sec	660°/sec
繰り返し位置決め精度 ^{※2}		±0.05mm		±0.02mm	±0.005°
標準サイクルタイム ^{※3}		1.49sec (5kg搬送時) / 1.77sec (40kg搬送時)			

SP-YK1200XG	
最大可搬質量	50kg (標準) / 48kg (ツールフランジ取付仕様)
R軸許容慣性モーメント	2.45kgm ²
ユーザ配線	0.2sq x 12本+RJ45 Cat5e PoE 対応
ユーザ配管 (外径)	φ6 x 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: 3.5m オプション: 5m, 10m
本体質量	107kg (Z軸: 1200mm仕様)

※1: Z軸ストローク 400mmは標準仕様です。 ※2: 周辺温度一定時の値。
 ※3: 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ時の値 (Z軸: 1200mm仕様)。
 ※ 製品の仕様は予告なく変更することがあります。

ヤマハ発動機株式会社

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部
 〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地

URL <https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

お問い合わせフォーム



WEB <https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput>

0120-808-693

[フリーダイヤル受付時間]

■ 国内営業所: 8:45~17:30 [月~金曜日] ■ 製品サポート窓口: 9:00~17:00 [月~金曜日]
 ■ メンテナンス窓口: 8:45~19:45 [月~金曜日] / 9:00~17:00 [土曜日] (祝日、弊社所定の休日等を除く)