

# 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)	アッソバッテリー
--------	---------	---	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

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	直結	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
最高速度		7.4 m/sec	0.75 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 <sup>2</sup>			
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

