

YK1200XG

標準仕様：大型



●アーム長 1200mm ●最大可搬質量 50kg

注文型式

YK1200XG-400

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	---------	---------------------------	--------------------------------------

RCX341-4

R

適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 回生ユニット 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) アプソバッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX341▶P.646

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°	±360°	±360°
モータ出力 AC		950 W	400 W	750 W	400 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	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		7.7 m/sec		1.6 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		0.61 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 × 12 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.メカストツバ(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		96 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。

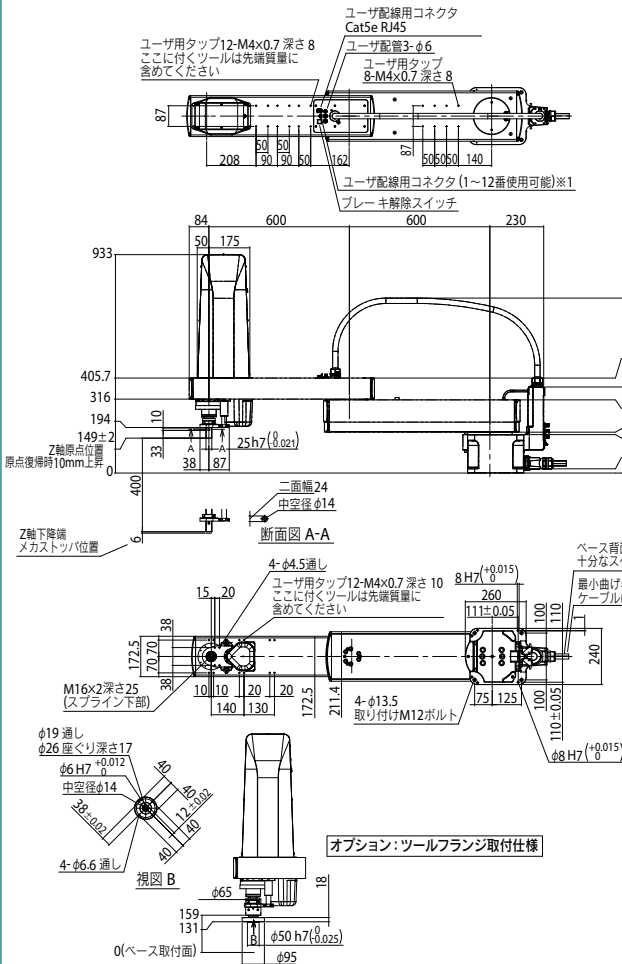
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX341	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軸のメカストツバ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/>

YK1200XG



*1
ヒロセ電機株式会社
ハウジング: DF628-135-2.2C(11)
コンタクト: DF62-24285C付属

