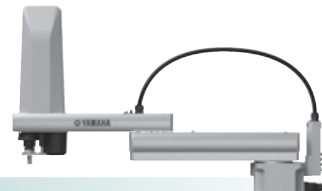


YK1200XG

标准规格: 大型

●臂长 1200mm

●最大可搬运重量 50kg



订购型号

YK1200XG - 400

机器人主机

Z轴行程

工具法兰

空白: 无
F: 有

配管配线支架

空白: 无
UW: 有

电缆长度

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX341-4

适用控制器 / 控制轴数

安全标准

再生装置

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)

绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX341 ▶ P.648

基本规格

轴规格	机械臂长度	X轴	Y轴	Z轴	R轴
旋转范围		600 mm	600 mm	400 mm	—
马达输出 AC		± 125 °	± 150 °	± 360 °	± 360 °
减速机构	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	950 W	400 W	750 W	400 W
重复定位精度 ^{※1}		± 0.05 mm	± 0.02 mm	± 0.005 °	
最高速度		7.7 m/sec	1.6 m/sec	600 °/sec	
最大可搬运重量		50 kg			
标准周期时间: 5kg 可搬运时 ^{※2}		0.61 sec			
R轴容许惯量力矩 ^{※3}		2.45 kgm ²			
用户接线		0.2 sq × 12 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: 3.5m 选配: 5m、10m			
主体重量		96 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. 根据前端质量、R轴惯量力矩的设定自动设定加速度系数。

※4. 配管配线支架(选配)是为用户追加安装配管配线所需的零件套装。请客户自行将其安装到机器人上。

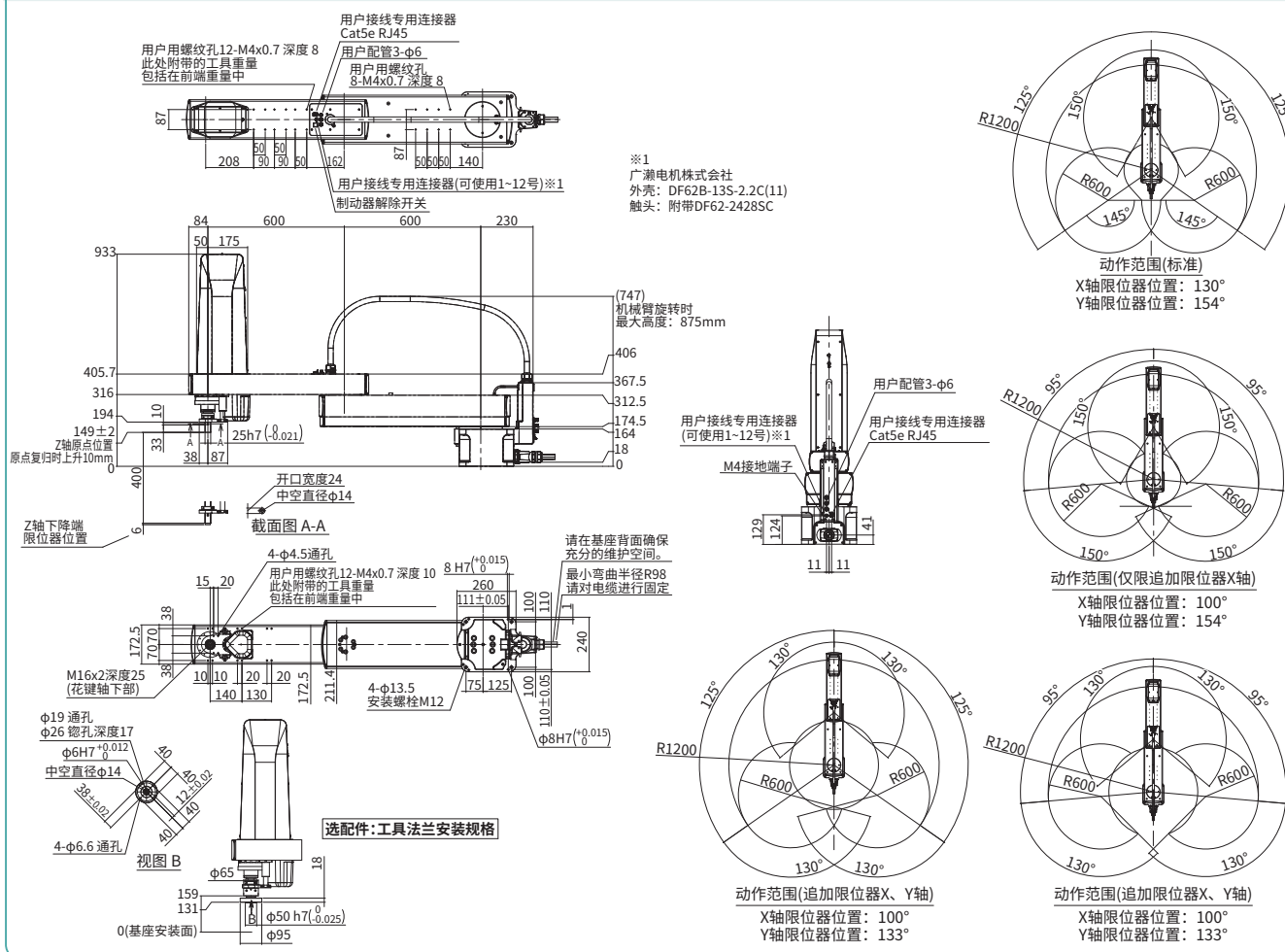
适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX341	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 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(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
<https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>

YK1200XG



适用控制器

RCX341 ▶ 648