

YK1200X

표준 타입: 대형 타입

● 암 길이 1200mm

● 최대 반송 질량 50kg

* 컨트롤러에 대한 자세한 내용은 일반 카탈로그나 웹 사이트를 확인하십시오.



주문 형식

YK1200X-400

RCX340-4

로봇 본체	Z축 스트로크	케이블	컨트롤러/제어 가능 축 수	안전 규격	옵션 A (OP.A)	옵션 B (OP.B)	옵션 C (OP.C)	옵션 D (OP.D)	옵션 E (OP.E)	ABS 배터리
		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

기본 사양

축 사양	암 길이	X축	Y축	Z축	R축
회전 범위		+/-125°	+/-150°	-	+/-180°
AC 서보 모터 출력		900W	800W	600W	400W
감속 기구	감속기	유성 기어	유성 기어	볼스크류	하모닉 드라이브
	전달 방식	감속기~모터	다이렉트 커플링	타이밍 벨트 전송	다이렉트 커플링
	출력~감속기	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링	다이렉트 커플링
반복 위치 결정 정도 *1		+/-0.05mm	+/-0.02mm	+/-0.005°	
최대 속도		7.4m/sec	0.75m/sec	600° /sec	
최대 반송 질량		50kg			
표준 사이클 타임: 2kg 반송 질량 포함 *2		0.91sec			
R축 허용 관성 모멘트 *3		2.45kgm ²			
유저 배선		0.2sq × 20			
유저 배관(외경)		φ 6 × 3			
동작 리미트 설정		1. 소프트 리미트 2. 스톱퍼(X, Y, Z축)			
로봇 케이블 길이		표준: 3.5m 옵션: 5m, 10m			
중량		124kg			

컨트롤러

컨트롤러	전원 용량(VA)	운전 방법
RCX340	2500	프로그램 포인트 트레이스 리모트 커맨드 RS-232C 통신

* "Harmonic" 및 "Harmonic drive"는 Harmonic Drive Systems Inc.의 등록 상표입니다.
* X 및 Y축 메카 스톱퍼의 위치를 변경하여 작동 범위를 제한할 수 있습니다. (출처에는 최대 작동범위로 설정되어 있습니다.)
자세한 내용은 로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)을 참조하십시오.

로봇 매뉴얼(설치 매뉴얼)은 당사 웹 사이트의 아래 주소에서 다운로드할 수 있습니다.
<https://global.yamaha-motor.com/business/robot/>

*1 일정한 온도 환경에서 테스트 한 값입니다. (X, Y, Z축)
*2 수평 방향으로 300mm, 수직 방향으로 25mm 왕복하는 경우입니다.
*3 RCX340은 파라미터 설정에 따라 가속도 계수를 자동으로 지정합니다.

YK1200X

