

# YK1200XH

标准规格: 大型



●臂长 1200mm

●最大可搬运重量 50kg

※ YK1200XH不支持KCs和KC, 因此在韩国国内不可使用, 也不能向韩国国内出口。

## 订购型号

YK1200XH- 400

RCX340-4

机器人主机	Z轴行程	电缆长度 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	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。RCX340 ▶ P.676

## 基本规格

轴规格		X轴	Y轴	Z轴	R轴
机械臂长度		600 mm	600 mm	400 mm	—
旋转范围		±125°	±150°	—	±360°
马达输出 AC		900 W	800 W	600 W	400 W
减速机机构	传导方式	马达 ~ 减速机	直接连接	同步带传输	同步带传输
	减速机 ~ 输出	直接连接	直接连接	直接连接	直接连接
重复定位精度 <sup>※1</sup>		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.005°	—
最高速度		7.4 m/sec	0.75 m/sec	600°/sec	—
最大搬运重量		50 kg			
标准周期时间: 5kg 可搬运时 <sup>※2</sup>		0.66 sec			
R轴容许惯性力矩 <sup>※3</sup>		2.45 kgm <sup>2</sup>			
用户配线		0.2 sq × 20 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: 3.5 m 选配: 5 m、10 m			
主机重量		124 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. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。

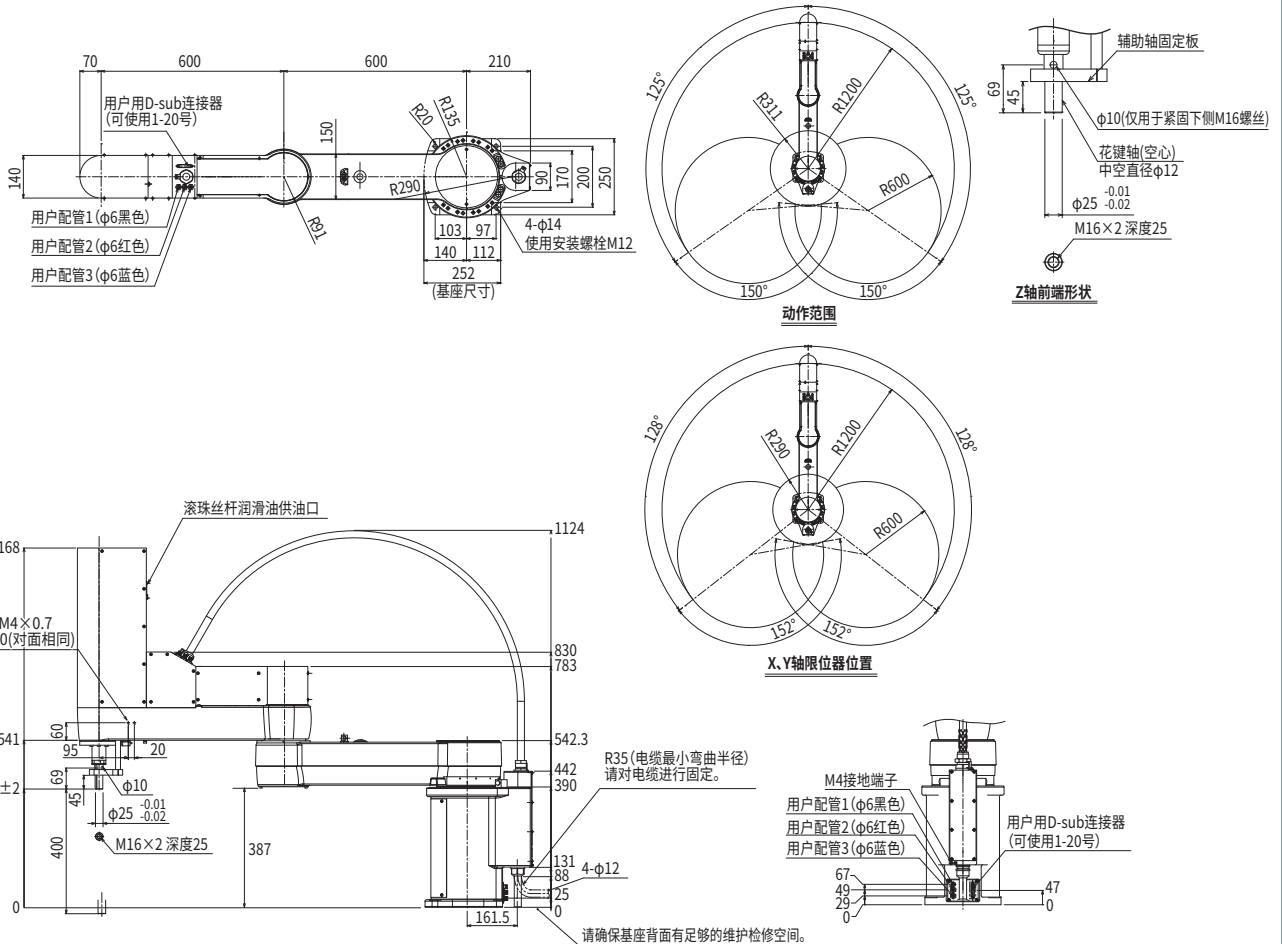
## 适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 点位跟踪 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 (设置手册)。

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

## YK1200XH



适用控制器

RCX340 ▶ 676