

YK1200X

标准规格: 大型

● 机械手臂长 1200mm

● 最大搬运重量 50kg

订购型号

YK1200X-400

机器人主机	Z轴行程	电缆长度
		3L: 3.5m (标准)
		5L: 5m
		10L: 10m

RCX240

适用控制器	支持 CE 标准	再生装置
	未填写: 标准	R: RGU-2
	E: CE 规格	

R

扩展 I/O ^{※1}	网络选项
N.P: 标准 I/O 16/8	未填写: 无
N1.P1: 40/24 点	CC: CC-Link
N2.P2: 64/40 点	DN: DeviceNet
N3.P3: 88/56 点	PB: Profibus
N4.P4: 112/72 点	EN: Ethernet
	YC: YC-Link ^{※2}

BB

电池
BB: 4 个



※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N~N4, 选择 PNP 时为 P~P4.
 ※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

基本规格

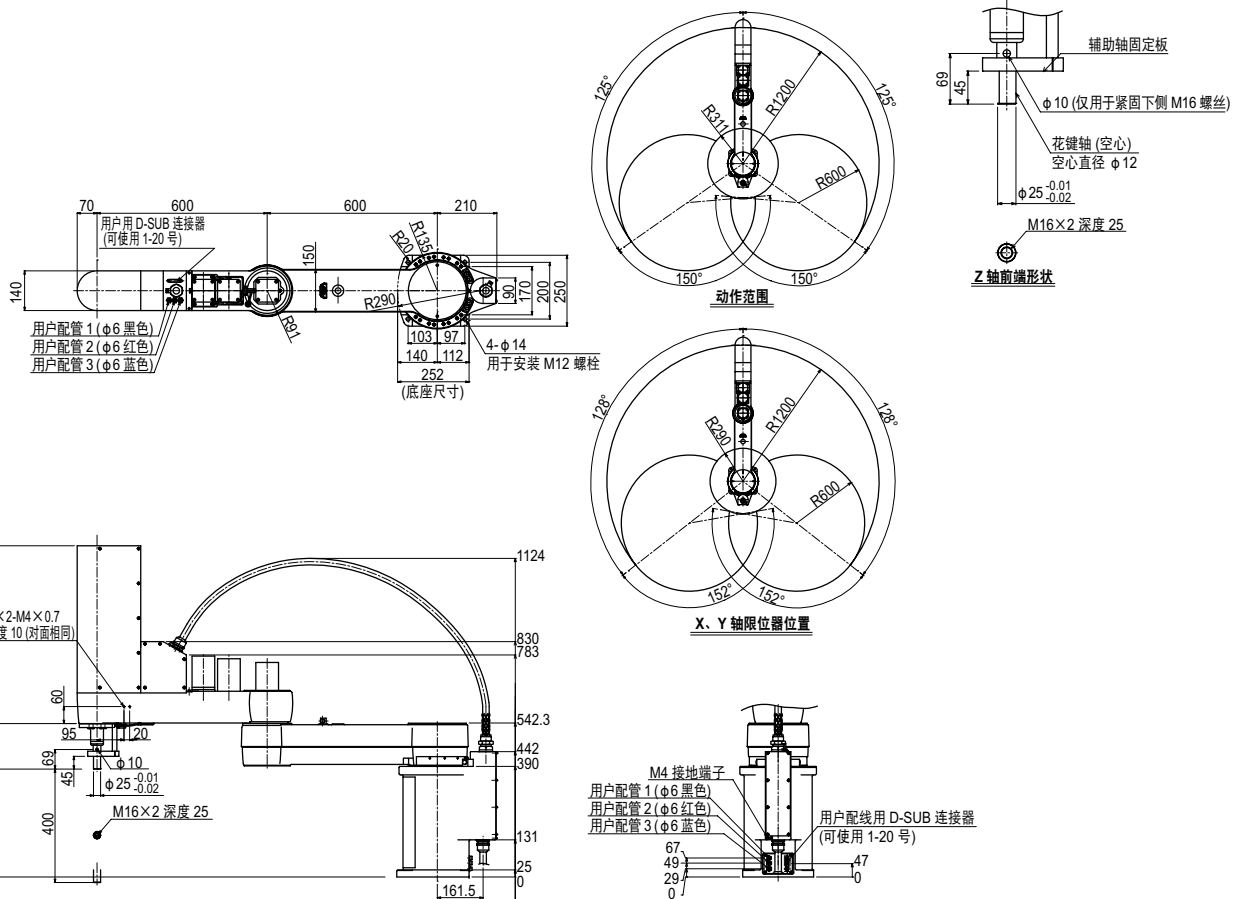
		X 轴	Y 轴	Z 轴	R 轴
轴规格	臂长 (mm)	600	600	400	—
	旋转范围 (°)	±125	±150	—	±360
马达输出 AC (W)		900	800	600	400
减速机构	减速器	行星齿轮	行星齿轮	滚珠螺杆	谐波齿轮驱动
	传导方式	马达 ~ 减速器 减速器 ~ 输出	直接连接	同步带传动	同步带传动
反复定位精度 ^{※1} (XYZ: mm) (R: °)		直接连接		直接连接	直接连接
最高速度 (XYZ: m/sec) (R: °/sec)		±0.05		±0.02	±0.005
最大搬运重量 (kg)		50			
标准周期时间: 5kg 可搬运时 (sec) ^{※2}		0.91			
R 轴允许惯性力矩 ^{※3} (kgm ²)		2.45			
用户配线 (sq/根)		0.2×20			
用户配管 (外径)		φ6×3			
动作限位设定		1. 软限制 2. 限位器 (X、Y、Z 轴)			
机器人电缆长度 (m)		标准: 3.5 选配: 5, 10			
主机重量 (kg)		124			

※1. 周围温度一定时的值 (X、Y 轴)。*2. 水平方向 300mm, 垂直方向 25mm 往返、粗定位时。
 ※3. 在加速度系数的设定上有限制。请参阅 P.433 的说明。

适用控制器

控制器	电源容量 (VA)	运行方法
RCX240-R	2500	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

YK1200X



适用控制器
RCX240 ▶ 402

285

APPLICATION 应用机型
 TRANSERVO 小型单轴机器人
 FLIP-X 单轴机器人
 PHASER 线性单轴机器人
 XY-X 直交机器人
 YK-XG 水平多关节机器人
 YP-X 拾取型机器人
 CLEAN 洁净型机器人
 CONTROLLER 控制器
 INFORMATION 各种信息
 微型
 小型
 中型
 大型
 悬挂型、
 翻转型
 防尘、防滴型