

MOTOMAN GP12

Manipulation et applications
générales avec la série GP



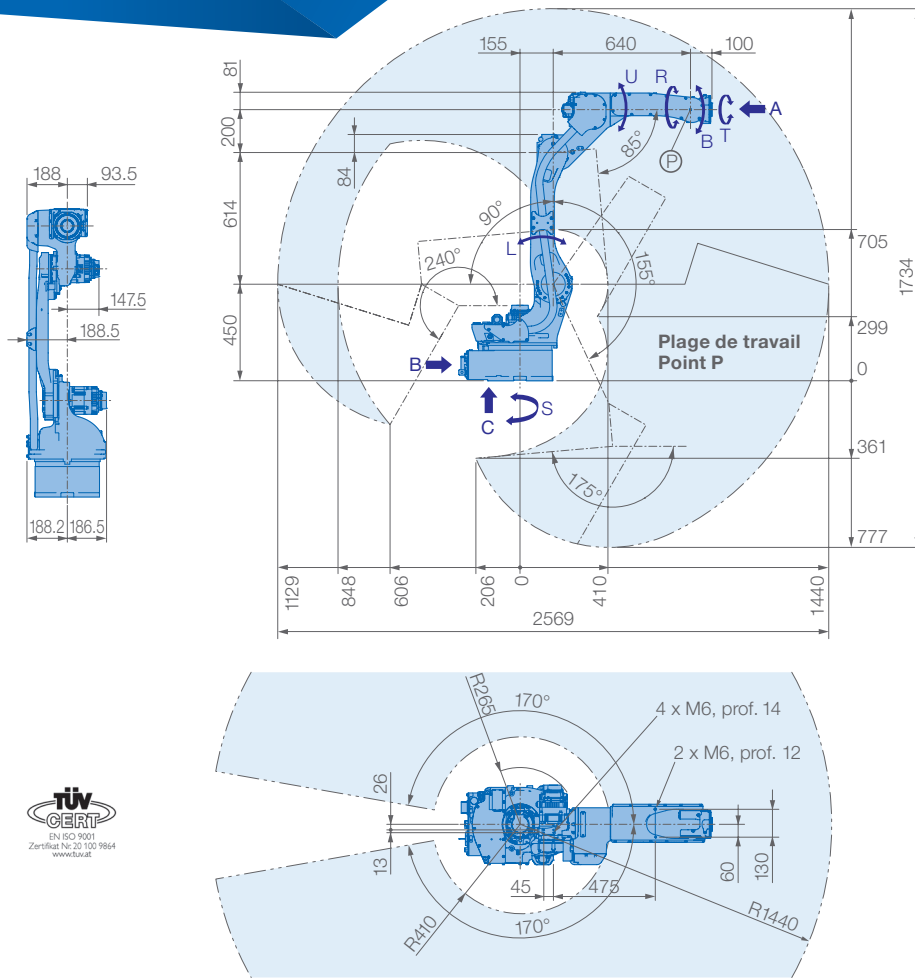
Le MOTOMAN GP12 est un robot industriel 6 axes, rapide et précis, avec une charge utile allant jusqu'à 12 kg, une plage de travail de 1440 mm et une haute précision de répétabilité de $\pm 0,02$ mm. Il est parfaitement adapté aux tâches d'assemblage, de manipulation, ou encore d'alimentation des machines-outils ou d'emballage. Son design industriel moderne et épuré réduit l'espace nécessaire pour son installation. Grâce à son câblage interne, l'intégration des systèmes de préhension et des capteurs est optimale et permet d'éviter l'utilisation d'un ensemble de médias externes et de réduire les interférences.

Le MOTOMAN GP12 est disponible avec le contrôleur YRC1000 ou le contrôleur YRC1000micro. Associé au boîtier de programmation standard « Teach Pendant », le GP12 est un partenaire fiable en matière de mécanique. Grâce au boîtier de programmation innovant « Smart Pendant » de type tablette tactile, il constitue une excellente solution pour débiter en matière d'automatisation.

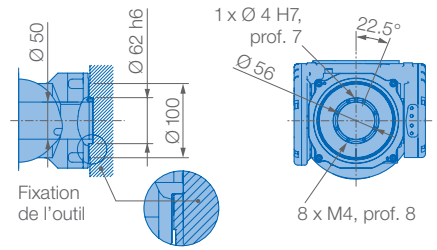
Le MOTOMAN GP12 a été conçu avec l'indice de protection IP67 (au poignet), mais d'autres variantes sont également disponibles en option : graisse de qualité alimentaire, revêtement anticorrosion spécial pour les applications dans des environnements de travail difficiles ou une version pour salle blanche.

POINTS FORTS

- Rapide et puissant
- Compact et flexible
- Grande plage de travail : 1440 mm
- Réduction des interférences grâce à une conception optimisée
- Mise en service et maintenance simplifiées



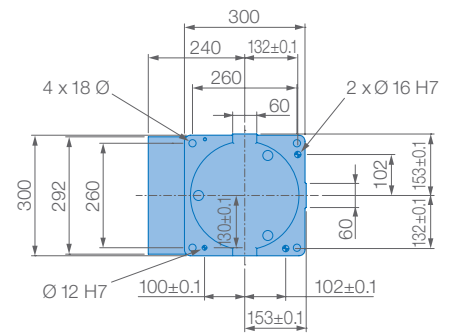
Vue A



Vue B



Vue C



Options de montage : Sol, plafond, mur, incliné*

Indice de protection des variantes :

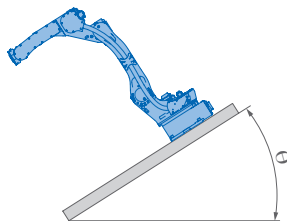
- Standard (version YR-1-06VX12-A00) : axes principaux (S, L, U) IP54, poignet IP67
- IP65/67 (version YR-1-06VX12-C00) : axes principaux (S, L, U) IP65, poignet IP67

*avec condition d'angle - voir tableau ci-dessous

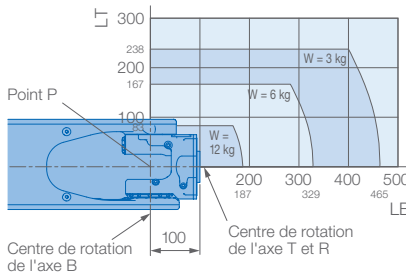
Angle de montage du robot Ø [deg.]	Plage de mouvement de l'axe S [deg.]
0 ≤ Ø ≤ 30	±170 max pas de limite
30 < Ø ≤ 35	±60 max
35 < Ø ≤ 45	±45 max
45 < Ø	±30 max

Prévient toute interaction du robot avec :

- Des gaz corrosifs, des liquides ou des gaz explosifs
- Une exposition à l'eau, à l'huile ou à la poussière
- Du bruit électrique excessif (plasma)



Charge admissible au poignet



Spécifications GP12

Axes	Amplitude maximale du mouvement [°]	Vitesse maximale [°/s]	Couple autorisé [Nm]	Moment d'inertie autorisé [kg · m ²]	Axes contrôlés	
					Charge admissible max [kg]	
S	±170	260	-	-	6	
L	+155/-90	230	-	-	12	Répétabilité [mm]
U	+155/-85	260	-	-		±0,02*
R	±200	470	22	0,65		Plage de travail R max [mm]
B	±150	470	22	0,65		1440
T	±455	700	9,8	0,17		Température [°C]
						0 à +45
						Humidité [%]
						20 - 80
						Poids [kg]
						150
						Alimentation élec. moyenne [kVA]
						1,5**

* Conforme à la norme ISO 9283

** Varie en fonction des applications et des schémas de déplacement

Remarque : Les spécifications utilisent les unités SI

YASKAWA France

Division Robotique
Parc d'activités de la Forêt
5 chemin des Fontenelles
44140 Le Bignon, France

Tél. +33 (0)2 40 13 19 19
info.fr@yaskawa.eu
www.yaskawa.fr

Toutes les dimensions sont en mm. Les données techniques peuvent être modifiées sans préavis.
Pour toute demande de détails contactez-nous à support.technique@yaskawa.eu

05_2023

YASKAWA