

■水平多關節機器人YK1200XG・控制器RCX341 訂購型號

YK1200XG - 400

機器人主體	Z軸行程	工具法蘭	配管配線支架	電纜長度
		空白：無	空白：無	空白：無電纜
		F：有	UW：有 ^{※9}	3L：3.5m
				5L：5m
				10L：10m

RCX341-4

R

適用控制器/控制軸數	安全標準	再生裝置	控制器選配件A (OP.A)	控制器選配件B (OP.B)	控制器選配件C (OP.C)	控制器選配件D (OP.D)	控制器選配件E (OP.E)	絕對數據 備份用電池 ^{※8}
N：常規 E：CE K：KCs S：支持SMU			空白：未選擇 NS：STD.DIO(NPN) ^{※1} ^{※4} NE：EXP.DIO(NPN) ^{※2} ^{※4} PS：STD.DIO(PNP) ^{※1} ^{※4} PE：EXP.DIO(PNP) ^{※2} ^{※4} GR：夾爪 TR：跟蹤 ^{※5} YM1：YC-Link/E主站 ^{※6} YS2~4：YC-Link/E從站 ^{※6} EP：Ethernet/IP TM ^{※7} PB：PROFIBUS ^{※7} CC：CC-Link ^{※7} DN：DeviceNet TM ^{※7} PT：PROFINET ^{※7} ES：EtherCAT ^{※7}	空白：未選擇 NE：EXP.DIO(NPN) ^{※2} ^{※4} PE：EXP.DIO(PNP) ^{※2} ^{※4} GR：夾爪 TR：跟蹤 ^{※5} YM1：YC-Link/E主站 ^{※6} YS2~4：YC-Link/E從站 ^{※6} EP：Ethernet/IP TM ^{※7} PB：PROFIBUS ^{※7} CC：CC-Link ^{※7} DN：DeviceNet TM ^{※7} PT：PROFINET ^{※7} ES：EtherCAT ^{※7}	空白：未選擇 NE：EXP.DIO(NPN) ^{※2} ^{※4} PE：EXP.DIO(PNP) ^{※2} ^{※4} GR：夾爪 TR：跟蹤 ^{※5} YM1：YC-Link/E主站 ^{※6} YS2~4：YC-Link/E從站 ^{※6} EP：Ethernet/IP TM ^{※7} PB：PROFIBUS ^{※7} CC：CC-Link ^{※7} DN：DeviceNet TM ^{※7} PT：PROFINET ^{※7} ES：EtherCAT ^{※7}	空白：未選擇 NE：EXP.DIO(NPN) ^{※2} ^{※4} PE：EXP.DIO(PNP) ^{※2} ^{※4} GR：夾爪 TR：跟蹤 ^{※5} YM1：YC-Link/E主站 ^{※6} YS2~4：YC-Link/E從站 ^{※6} EP：Ethernet/IP TM ^{※7} PB：PROFIBUS ^{※7} CC：CC-Link ^{※7} DN：DeviceNet TM ^{※7} PT：PROFINET ^{※7} ES：EtherCAT ^{※7}	空白：未選擇 WY：帶RCXIVY2+ 無照明控制功能 WL：帶RCXIVY2+ 有照明控制功能	4：4個

請從控制器選配件A中按順序選擇選項上段的項目。

※1. 並行I/O板標準規格
如果為(OP.B)~(OP.D)，選擇了現場總線(CC/DN/PB/EP/PT/ES) 並啟用了現場總線選項，則來自並行I/O板的專用輸入除STOP信號外均無效。
※2. 並行I/O板擴展規格
※3. 並行I/O板標準規格只能選擇1塊選件板，因此不能通過(OP.B)~(OP.D) 進行選擇。
※4. 並行I/O板請注意避免混用NPN和PNP。
※5. 只能從(OP.A)~(OP.D)中選擇一塊跟蹤板。

※6. 使用YC-Link/E時，請從主站(YM1)或從站(YS2/YS3/YS4)的4種選件板中只選一個。
另外請指定哪個機器人連接到第幾台控制器。
※7. 請注意不要混用現場總線(CC/DN/PB/EP/PT/ES)。
※8. 使用增量式規格時，無需絕對數據備份用電池。
使用絕對式規格時，需要根據軸數指示是幾個絕對數據備份用電池。
※9. 配管配線支架 (選配) 是為用戶追加安裝配管配線所需的零件套裝。請客戶自行將其安裝到機器人上。

●控制器選配件

■標準附件			
名稱	型號	數量	
電源連接器+接線桿	KAS-M5382-00	1	
SAFETY連接器	KCX-M5370-00	1	
PB終端	KFR-M5163-00	1	
RCX341 再生裝置	與電纜配套 KCX-M4107-00	1	

名稱	型號	數量	
RCX341 再生裝置連接電纜(0.5m)	單獨配置時選擇KEK-M5363-00	1	
COM連接器用外罩	KR7-M5395-10	1	
以太網連接器用外罩	KCX-M658K-10	1	
USB連接器用外罩	KCX-M658K-00	1	

■選配件			
名稱	型號		
絕對數據備份用電池	KCA-M53G0-03		
NPN/PNP連接器	連接器插頭型號	KBH-M4424-00	
	連接器殼體型號	KBH-M4425-00	
制動器用外部24V電源連接器+接線桿	KCX-M6500-10		

名稱	型號
更換用風扇濾網 (含5個)	KDK-M427G-00

名稱	型號
配管配線支架	KNJ-M6203-00

名稱	種類	語言	電纜長度	型號
手持編程器	PBX	日文	5m	KCX-M5110-1J
			12m	KCX-M5110-3J
			5m	KCX-M5110-1E
		英文	12m	KCX-M5110-3E
			5m	KCX-M5110-1C
			12m	KCX-M5110-3C
	PBX-E (帶使能開關)	日文	5m	KCX-M5110-0J
			12m	KCX-M5110-2J
			5m	KCX-M5110-0E
		英文	12m	KCX-M5110-2E
			5m	KCX-M5110-0C
			12m	KCX-M5110-2C

名稱	附件	型號
手持編程器附件	PBX用顯示語言切換USB	KCX-M6498-00
	USB電纜	KCX-M657E-00

名稱	型號	
通信電纜	USB型(5m)	KBG-M538F-00
	D-Sub型 9Pin-9Pin(5m)	KAS-M538F-10

※ USB電纜支持Windows 2000/XP以上。
※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Pro的通信電纜通用。
※ 通信電纜用USB驅動程序可從WEB網站下載。
※ 還支持以太網電纜。(類別5以上)

安全相關注意事項

使用前請詳閱使用說明書，並根據說明書正確使用。

銷售代理商

機器人事業部 營業統括部 FA 營業部
地址：433-8103 靜岡縣濱松市北區豐岡町 127 番地
電話：+81 53-525-8350
傳真：+81 53-525-8378
URL <http://global.yamaha-motor.com/business.robot/>
E-MAIL robotn@yamaha-motor.co.jp

YAMAHA ROBOTICS 台灣
Facebook 官方帳號

YAMAHA ROBOTICS 台灣
LINE 官方帳號

●產品規格和外觀，可能因產品的改良而發生變更，恕不另行通知。
●機器人出口需要非屬戰略性高科技貨品相關證明文件。詳情請諮詢本公司。

202508-AT

新產品信息

大型水平多關節機器人 YK1200XG

實現高可搬運重量×高速

最大可搬運重量

50 kg

標準周期時間
(可搬運5kg工件時)

0.61 sec

兼容的控制器

RCX341

多軸控制器“RCX340”高輸出！
雖尺寸小巧，卻實現高功率。

實現高可搬運重量×高速

自2001年開始發售以來的20多年的時間內，雅馬哈大型水平多關節機器人“YK1200X”的出貨量已超過3500台。如今該機型更有大幅更新！作為剛性和維護性出色的“YK-XG系列”的產品陣容，實現了高可搬運重量和業內高水平的動作速度。

最大可搬運重量

50kg

標準周期時間*

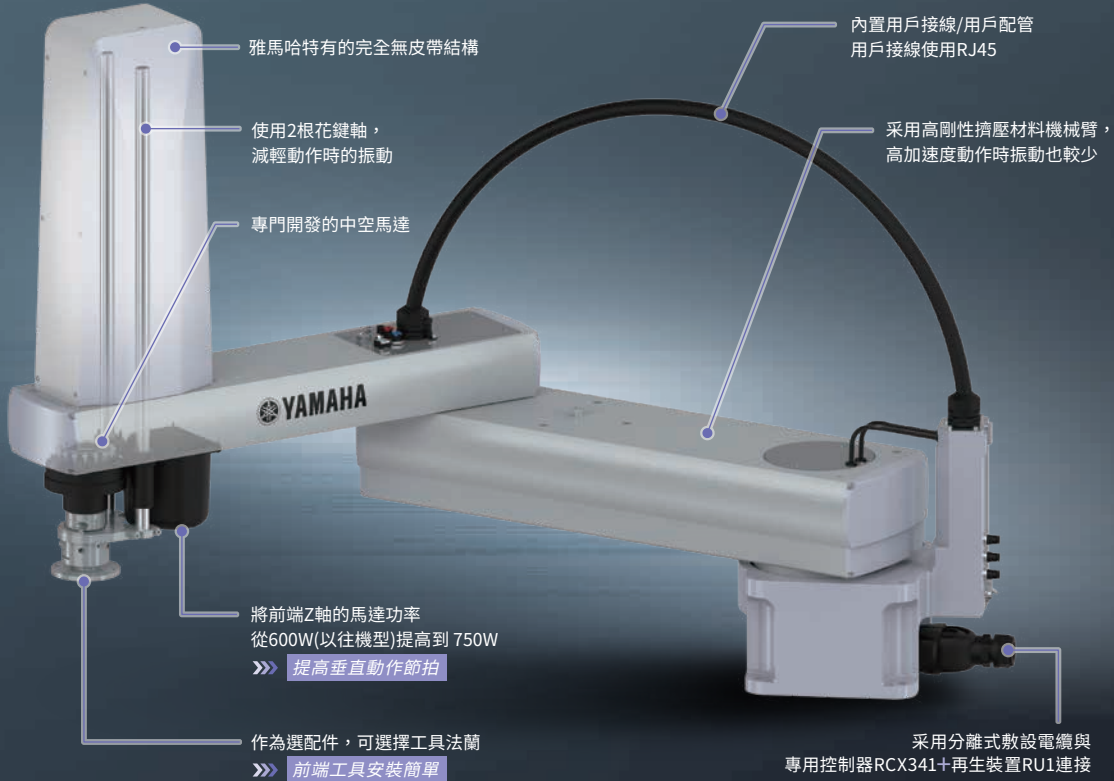
搬運5kg工件時

0.61sec

搬運40kg工件時

0.92sec

※水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位時



具有特色的無皮帶結構

雅馬哈水平多關節機器人“YK-XG系列”以高精度、高剛性為優勢，擁有機械臂長度為120mm~1200mm的龐大陣容。採用ZR軸直接聯軸結構，實現完全無皮帶結構。

實現長期免維護

無皮帶結構可大幅減少空轉。可長期維持高精度。且無需擔心皮帶的損壞、松弛和老化，可長期免維護使用。

主體重量減少25% (與以往機型相比)

基礎採用鐵制材質維持剛性，主體則靈活使用長年累積的鋁擠壓技術，採用鋁材質，與本公司暢銷機型“YK1200X”相比，實現了約30kg的輕量化。

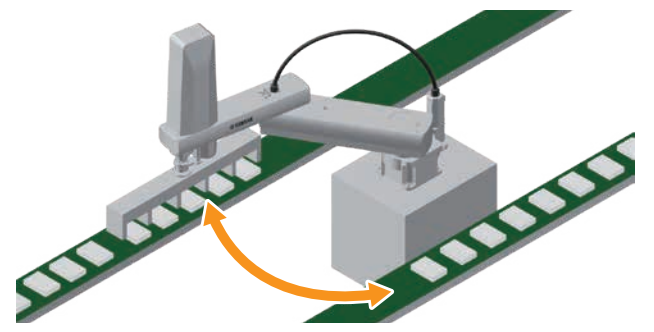
可搬運重量：主體重量

1:1.92

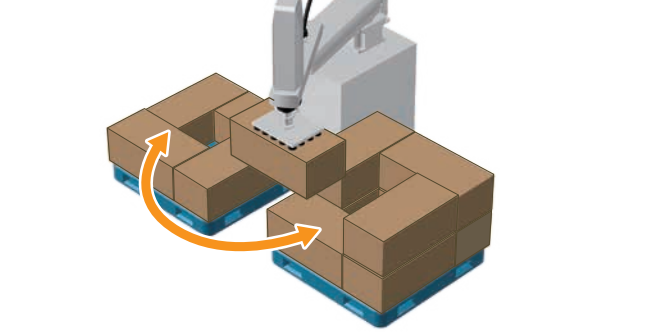


應用示例

車載電池的移載



大型工件的碼垛



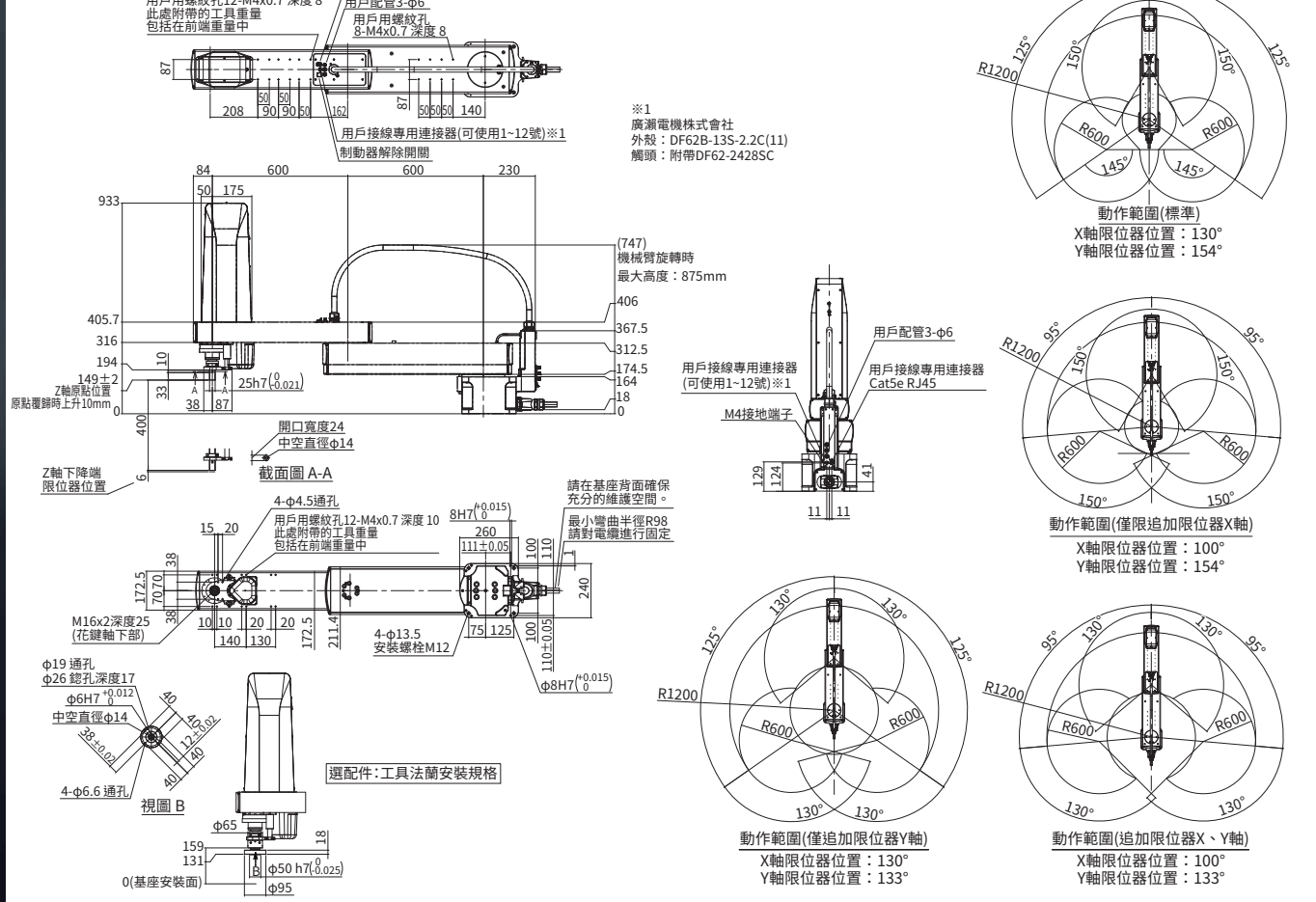
基本規格

YK1200XG			
軸規格	X軸	機械臂長度	600mm
		旋轉範圍	±125°
	Y軸	機械臂長度	600mm
		旋轉範圍	±150°
馬達	Z軸	行程	400mm
	R軸	旋轉範圍	±360°
	X軸	950W	
	Y軸	400W	
最高速度	Z軸	750W	
	R軸	400W	
	X、Y軸合成	7.7m/s	
	Z軸	1.6m/s	
重覆定位精度(※1)	R軸	660°/s	
	X、Y軸	±0.05mm	
	Z軸	±0.02mm	
	R軸	±0.005°	

YK1200XG		標準規格50kg
最大可搬運重量		工具法蘭規格48kg
	搬運2kg時	0.55sec
標準周期時間	搬運5kg時	0.61sec
	搬運40kg時	0.92sec
R軸容許慣性力矩(※2)		2.45kgm ² (24.5kgfcm ²)
用戶接線		0.2sqx12 根+RJ45 Cat5e PoE支持
用戶配管		Φ6×3
動作極限設置		1. 軟限制 2. 機械限位器(X、Y、Z軸)
機器人電纜		3.5m、選配件：5m、10m
主體重量		96kg

※1: 環境溫度固定時的數值。
※2: 加速度系數的設置存在限制。

外觀尺寸圖



兼容的控制器

RCX341

以多軸控制器“RCX340”（特點：優異的功能性可實現高水平的設備構建）為基礎，外裝散發控制器內部熱量的再生裝置“RU1”。採用與RCX340同等的小巧設計的同時，增大了最大輸出電流。



基本規格

RCX341	
電池容量	2500VA
外觀尺寸	W355×H195×D130mm (僅本體)
主體重量	5.8kg
使用電源電壓	單相 AC200V ~ 230V+10%以內、50/60Hz
接地系統的種類	TN

外觀尺寸圖

