

■水平多关节机器人YK1200XG·控制器RCX341 订购型号

YK1200XG-400

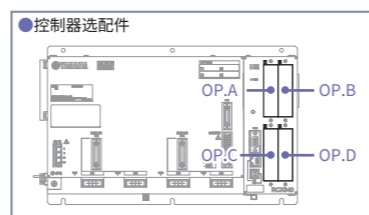
机器人主体	Z轴行程	工具法兰	电缆长度
		空白: 无 F: 有	空白: 无电缆 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX341-4 R

适用控制器/控制轴数	安全标准	再生装置	控制器选配件A (OP.A)	控制器选配件B (OP.B)	控制器选配件C (OP.C)	控制器选配件D (OP.D)	控制器选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池 ^{※8}
N: 常规 E: CE			空白: 未选择 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: 夹爪 TR: 跟踪 ^{※5} YM1: YC-Link/E主站 ^{※6} YS2-4: YC-Link/E从站 ^{※6} EP: Ethernet/IP ^{※7} PB: PROFIBUS ^{※7} CC: CC-Link ^{※7} DN: DeviceNet ^{※7} PT: PROFINET ^{※7} ES: EtherCAT ^{※7}	空白: 未选择 NE: EXP.DIO(NPN) ^{※2,※4} PE: EXP.DIO(PNP) ^{※2,※4} GR: 夹爪 TR: 跟踪 ^{※5} YM1: YC-Link/E主站 ^{※6} YS2-4: YC-Link/E从站 ^{※6} EP: Ethernet/IP ^{※7} PB: PROFIBUS ^{※7} CC: CC-Link ^{※7} DN: DeviceNet ^{※7} PT: PROFINET ^{※7} ES: EtherCAT ^{※7}	空白: 未选择 NE: EXP.DIO(NPN) ^{※2,※4} PE: EXP.DIO(PNP) ^{※2,※4} GR: 夹爪 TR: 跟踪 ^{※5} YM1: YC-Link/E主站 ^{※6} YS2-4: YC-Link/E从站 ^{※6} EP: Ethernet/IP ^{※7} PB: PROFIBUS ^{※7} CC: CC-Link ^{※7} DN: DeviceNet ^{※7} PT: PROFINET ^{※7} ES: EtherCAT ^{※7}	空白: 未选择 NE: EXP.DIO(NPN) ^{※2,※4} PE: EXP.DIO(PNP) ^{※2,※4} GR: 夹爪 TR: 跟踪 ^{※5} YM1: YC-Link/E主站 ^{※6} YS2-4: YC-Link/E从站 ^{※6} EP: Ethernet/IP ^{※7} PB: PROFIBUS ^{※7} CC: CC-Link ^{※7} DN: DeviceNet ^{※7} PT: PROFINET ^{※7} ES: EtherCAT ^{※7}	空白: 未选择 WY: 带RCXIVY2+ 无照明控制功能 WL: 带RCXIVY2+ 有照明控制功能	4: 4个

请从控制器选配件A中按顺序选择选项上段的项目。

- ※1. 并行I/O板标准规格
如果为(OP.B)~(OP.D), 选择了现场总线(CC/DN/PB/EP/PT/ES) 并启用了现场总线选项, 则来自并行I/O板的专用输入除STOP信号外均无效。
- ※2. 并行I/O板扩展规格
- ※3. 并行I/O板标准规格只能选择1块选项板, 因此不能通过(OP.B)~(OP.D) 进行选择。
- ※4. 并行I/O板请注意避免混用NPN和PNP。
- ※5. 只能从(OP.A)~(OP.D)中选择一块跟踪板。
- ※6. 使用YC-Link/E时, 请从主站(YM1)或从站(YS2/YS3/YS4)的4种选项板中只选一个。
另外请指定哪个机器人连接到第几台控制器。
详情请参阅下面的“RCX341 YC-Link/E订购型号说明”。
- ※7. 请注意不要混用现场总线(CC/DN/PB/EP/PT/ES)。
- ※8. 使用增量式规格时, 无需绝对数据备份用电池。
使用绝对式规格时, 需要根据轴数指示是几个绝对数据备份用电池。



■标准附件

名称	型号	数量	名称	型号	数量
电源连接器+接线杆	KAS-M5382-00	1	RCX341 再生装置连接电缆(0.5m)	单独配置时选择KEK-M5363-00	1
SAFETY连接器	KCX-M5370-00	1	COM连接器用外罩	KR7-M5395-10	1
PB终端	KFR-M5163-00	1	以太网连接器用外罩	KCX-M658K-10	1
RCX341 再生装置	与电缆配套 KCX-M4107-00	1	USB连接器用外罩	KCX-M658K-00	1

■选配件

名称	型号	名称	种类	语言	电缆长度	型号	
绝对数据备份用电池	KCA-M53G0-03	手持编程器	PBX	日文	5m	KCX-M5110-1J	
NPN/PNP连接器	连接器插头型号 KBH-M4424-00 连接器壳体型号 KBH-M4425-00				英文	12m	KCX-M5110-3J
制动器用外部24V电源连接器+接线杆	KCX-M6500-10					中文	5m
				12m			KCX-M5110-3E
				5m	KCX-M5110-1C		
				12m	KCX-M5110-3C		
			PBX-E (带使能开关)	日文	5m	KCX-M5110-0J	
					英文	12m	KCX-M5110-2J
						5m	KCX-M5110-0E
				12m		KCX-M5110-2E	
				中文	5m	KCX-M5110-0C	
					12m	KCX-M5110-2C	
名称	型号	名称	附件	型号			
通信电缆	USB型(5m) KBG-M538F-00 D-Sub型 9Pin-9Pin(5m) KAS-M538F-10	手持编程器附件	PBX用显示语言切换USB USB电缆	KCX-M6498-00 KCX-M657E-00			

- ※ USB电缆支持Windows 2000/XP以上。
- ※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Pro的通信电缆通用。
- ※ 通信电缆用USB驱动程序可从WEB网站上下载。
- ※ 还支持以太网电缆。(类别5以上)

⚠ 安全相关注意事项

使用时, 请在仔细阅读使用说明书的基础上正确使用。



雅马哈发动机智能机器(苏州)有限公司
地址: 苏州工业园区苏虹东路17号8号厂房
邮编: 215026
电话: (0512) 6831 7091 / 6831 7092
传真: (0512) 6831 7093

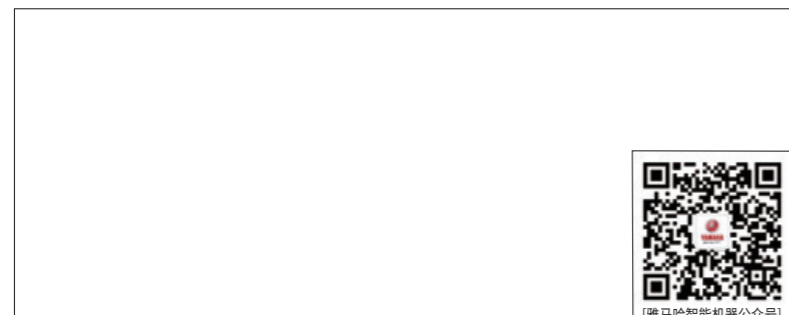
雅马哈发动机智能机器(苏州)有限公司深圳分公司
地址: 深圳市龙华区观澜街道观澜路1301-70号银星智界一期1号楼1楼
邮编: 518110
电话: (0755) 2393 9910
传真: (0755) 2393 9974

雅马哈发动机株式会社 智能机器事业部 营业统括部 FA营业部
地址: 静冈县滨松市中央区丰冈町127 邮编: 433-8103
URL <https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/>
E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp



[雅马哈智能机器公众号]

销售代理店



- 规格和外观可能因产品的改良而发生变更, 恕不另行告知。
- 机器人出口需要非战略物资相关证明文件。详情请咨询本公司。



新产品信息

大型水平多关节机器人
YK1200XG



实现高可搬运重量 × 高速

最大可搬运重量

50 kg

标准周期时间

(可搬运40kg工件时)

0.92 sec

兼容的控制器

RCX341

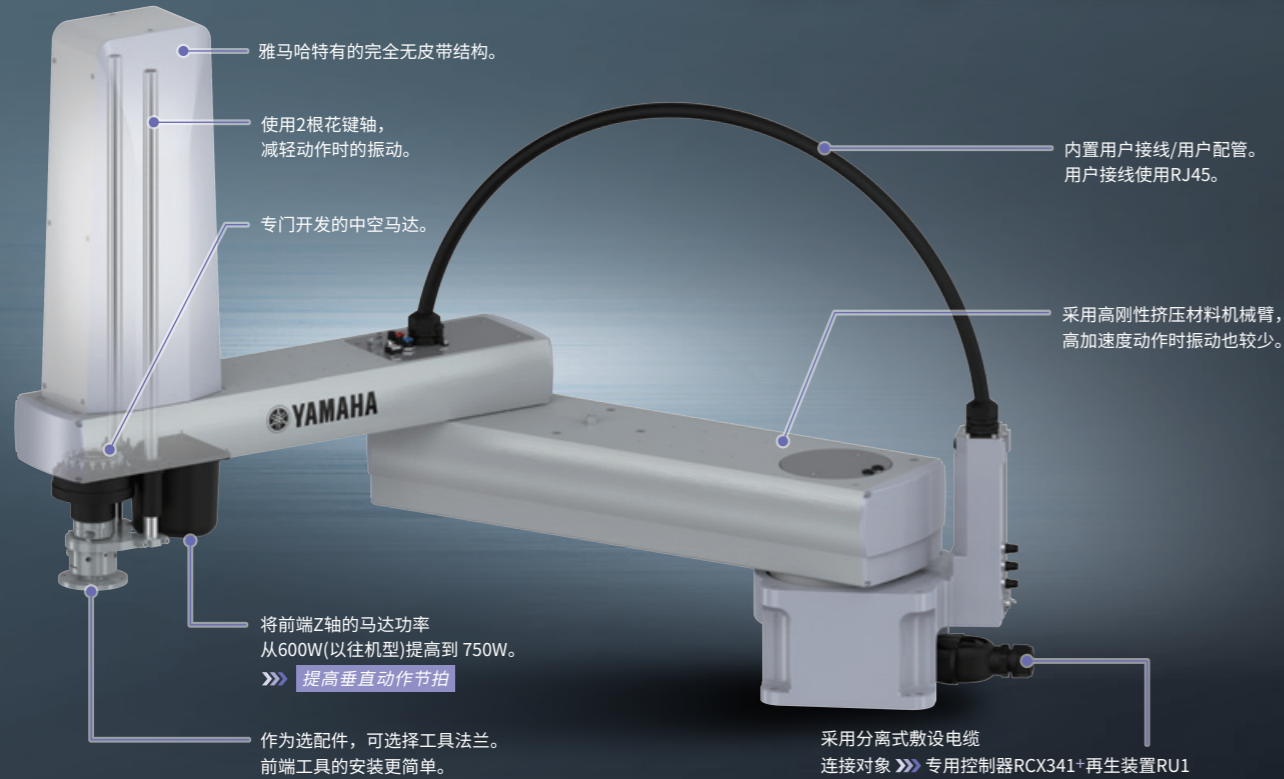
多轴控制器“RCX340”高输出!
虽尺寸小巧, 却实现高功率。



实现高可搬运重量 × 高速

自2001年开始发售以来的20多年的时间内，雅马哈大型水平多关节机器人“YK1200X”的出货量已超过3500台。如今该机型更有大幅更新！作为刚性和维护性出色的“YK-XG系列”的产品阵容，实现了高可搬运重量和业内高水平的动作速度。

最大可搬运重量 **50kg** 标准周期时间 (可搬运40kg工件时) **0.92sec**



>>> 具有特色的无皮带结构

雅马哈水平多关节机器人“YK-XG系列”以高精度、高刚性为优势，拥有机械臂长度为120mm~1200mm的庞大阵容。采用ZR轴直接联轴结构，实现完全无皮带结构。

>>> 实现长期免维护

无皮带结构可大幅减少空转。可长期维持高精度。且无需担心皮带的损坏、松弛和老化，可长期免维护使用。

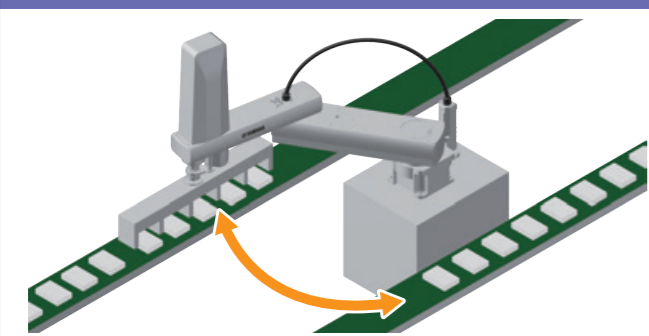
>>> 主体重量 为以往机型的75%

基础采用铁制材质维持刚性，主体则灵活使用长年累积的铝挤压技术，采用铝材质，与本公司畅销机型“YK1200X”相比，实现了约30kg的轻量化。

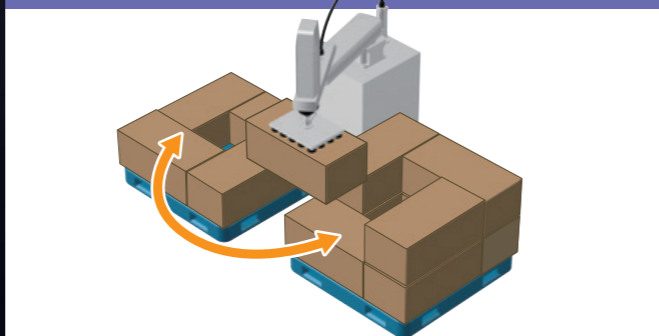
以往机型	YK-XG系列
<p>上下轴马达 旋转轴马达 通过滑轮和同步带驱动</p>	<p>上下轴滚珠丝杆 旋转轴中空马达 上下轴马达(直接连接) 旋转轴中空减速器</p>
<ul style="list-style-type: none"> ● 刚性和精度由传送皮带决定 ● 传送皮带有松弛等老化现象 	<ul style="list-style-type: none"> ● 具备高刚性、高精度 ● 无需担心传送皮带的松弛和断裂 ● 免维护

应用示例

车载电池的移栽



大型工件的码垛



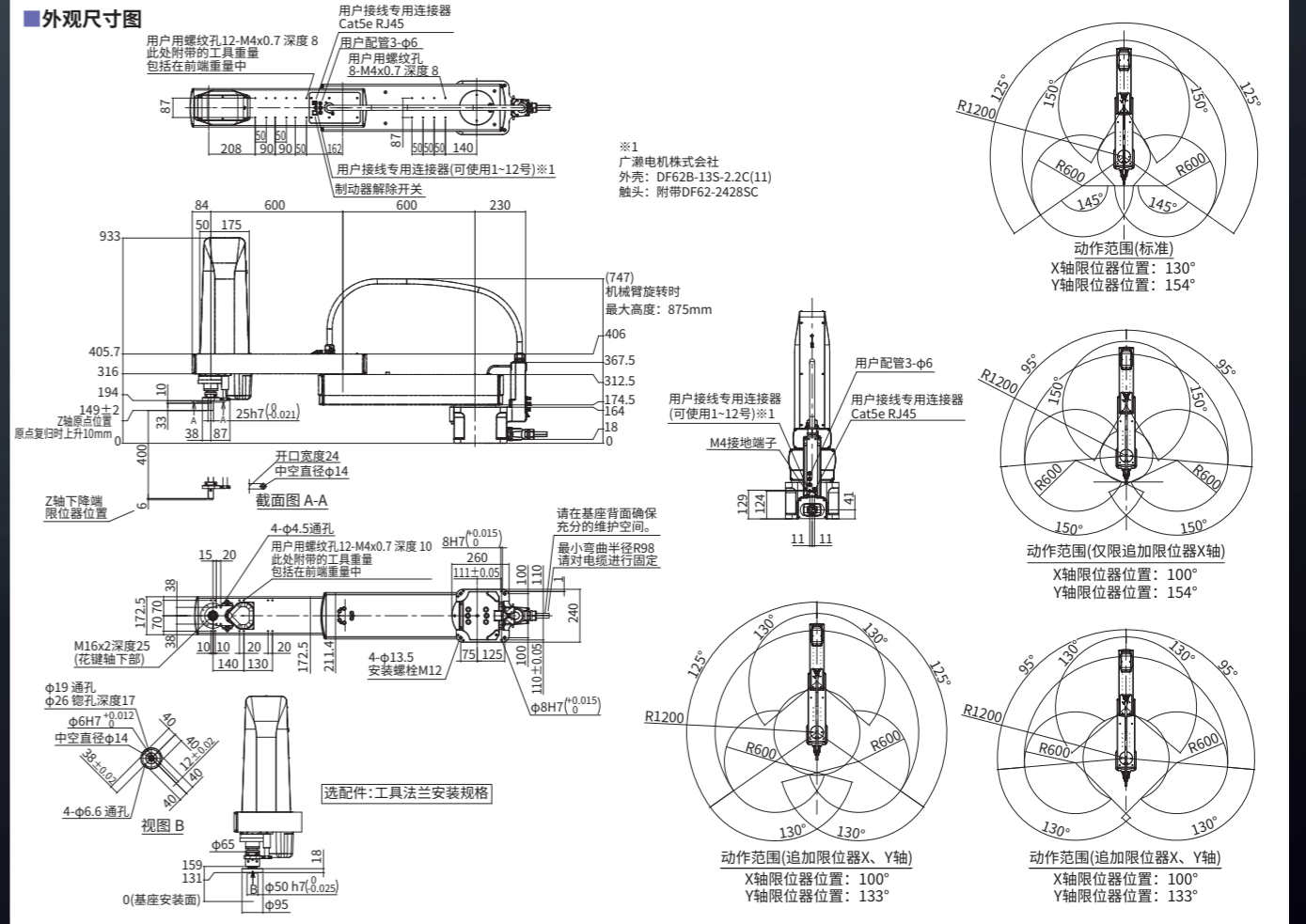
基本规格

YK1200XG			
轴规格	X轴	机械臂长度	600mm
		旋转范围	±125°
	Y轴	机械臂长度	600mm
		旋转范围	±150°
马达	Z轴	行程	400mm
	R轴	旋转范围	±360°
	X轴	功率	950W
	Y轴	功率	400W
最高速度	Z轴	速度	7.7m/s
	X、Y轴合成	速度	1.6m/s
	Z轴	速度	1.6m/s
	R轴	速度	660°/s

YK1200XG		
重复定位精度(※1)	X、Y轴	±0.05mm
	Z轴	±0.02mm
	R轴	±0.005°
最大可搬运重量	标准规格	50kg
R轴容许惯性力矩(※2)	工具法兰规格	48kg
用户接线	规格	0.2sqx12根+RJ45 Cat5e PoE支持
用户配管	规格	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	3.5m、选配件: 5m、10m
主体重量		96kg

※1: 环境温度固定时的数值。(X、Y轴) ※2: 加速度系数的设置存在限制。

外观尺寸图



兼容的控制器

RCX341

以多轴控制器“RCX340”(特点: 优异的功能性可实现高水平的设备构建)为基础, 外装散发控制器内部热量的再生装置。采用与RCX340同等的小巧设计的同时, 增大了最大输出电流。



基本规格

RCX341	
电池容量	2500VA
外观尺寸	W355×H195×D130mm (仅本体)
重量	5.8kg(仅主体)
使用电源电压	单相 AC200V ~ 230V+10%以内、50/60Hz
接地系统的种类	TN

外观尺寸图

