

YK-X Series

製品ラインナップ

YK-TW	全方位モデル
YK-XG/YK-X	完全ベルトレスモデル*
YK-XR	ハイコストパフォーマンスモデル
YK-XGS	壁取付け・インバースモデル
YK-XGP	防塵・防滴モデル

*YK1200Xは除く

スカラロボット

アーム長120mm～1200mm、業界トップクラスの豊富なラインナップ！
完全ベルトレス構造でスカラロボットの特長を極限まで追求！



ハイコストパフォーマンスモデル
YK400XR

30年以上の実績

ヤマハロボットはスカラから始まりました。1979年、最初に製造したスカラロボット「CAME」以来、30年間一貫してスカラの開発を続けています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績がヤマハスカラロボットのバックボーンです。



1979年
(YK7000)

豊富なラインナップを誇るヤマハスカラロボット

全方位タイプ

P.372

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 4kg



大型タイプ

P.395

- アーム長 700mm ~ 1200mm
- 最大可搬質量 20kg ~ 50kg



タイニータイプ 超小型スカラモデル

P.376

- アーム長 120mm ~ 220mm
- 最大可搬質量 1kg



小型タイプ

P.381

- アーム長 250mm ~ 400mm
- 最大可搬質量 5kg

ハイコストパフォーマンスモデル YK400XR



壁取付け・インバースモデル

P.401

YK300XGS ~ YK1000XGS



- 壁取付けタイプ
ロボット本体を壁面に取り付けるタイプ
- インバースタイプ
壁取付けタイプを天地逆にしたタイプ

中型タイプ

P.388

- アーム長 500mm ~ 600mm
- 最大可搬質量 5kg ~ 20kg



防塵・防滴モデル

P.411



- 水、粉塵の多い作業環境に最適な防塵防滴タイプ(保護等級IP65相当)
- 水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK-TW 全方位タイプ

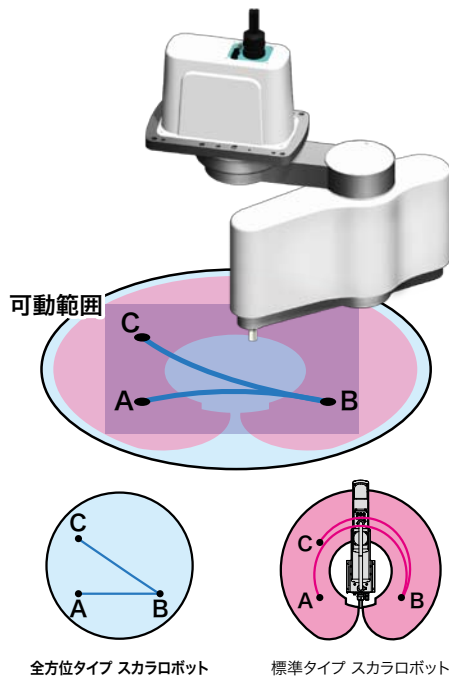
YK-TW POINT 1

自由なレイアウト設計

設備を小型化したい！

ロボットの下方φ 1000mm^{※2} 全範囲動作可能

YK-TW は天吊り構造と広いアーム回転角度により、ロボットの下方φ 1000mm の全領域にアクセス可能です。パレットやコンベアの設置に制約を与えず、設備の小型化に大きく貢献します。



全方位タイプ スカラロボット

標準タイプ スカラロボット

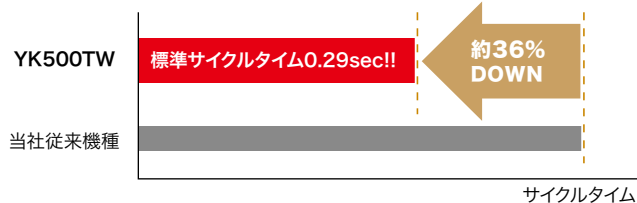
YK-TW POINT 2

生産性の向上

タクトタイムを短縮したい！

標準サイクルタイム 0.29sec^{※2}

Y軸（第2アーム）がX軸（第1アーム）の下を通過する水平多関節構造により、ポイント間を最適経路で動作可能。また、内部重量のバランスを最適化したことで、当社従来機種と比較し、サイクルタイムを36%ダウンしました。



負荷 1kg で水平 300mm、上下 25mm の往復動作をさせた場合の標準サイクルタイムは、当社従来機種に比べ約 36% 短縮しました。

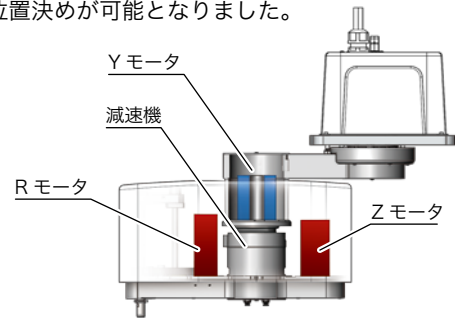
YK-TW POINT 3

より優れた品質の達成

高精度な組み立て作業がしたい！

繰り返し位置決め精度：XY軸 ±0.01mm^{※1}

平行リンクロボットに比べ、格段に高い繰り返し位置決め精度を誇ります。ロボット内部構造を徹底的に見直し、重量バランスの最適化を図りました。さらに、軽量で剛性の高いアームに最適にチューニングされたモータを搭載することで、高精度な位置決めが可能となりました。



中空構造

Yモータと減速機を中空構造とすることで、ハーネスのアーム内部収納を可能にしました。

360度旋回を可能に!!

回転重心モーメントを最適化

RモータとZモータを左右に配置することで、重量のバランスを最適化しました。

イナーシャを低減し、高速動作が可能に!!

YK-TW POINT 4

様々な用途に

重いワークも高速で搬送したい！

可搬質量：5kg

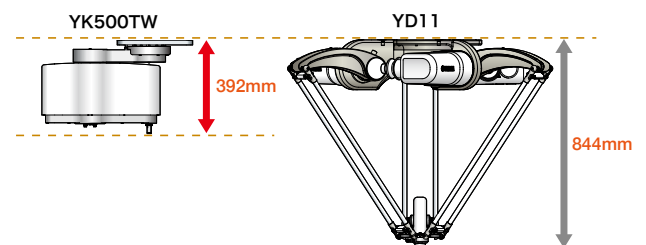
同等機種比較最大 5kg の可搬質量を達成しました。重くなりがちな先端ツールにも対応でき、装置の多能化に寄与します。

YK-TW POINT 5

設備の省スペース化

設備の高さを抑えたい！

平行リンクロボットよりも全高が低く省スペース
YK-TW は全高が 392mm。設備をコンパクト化できるうえ、装置のレイアウトの自由度も広がります。



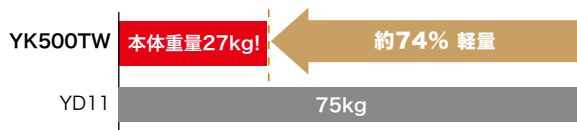
※ 1. YK350TW の場合 ※ 2. YK500TW の場合

YK-TW POINT 6

設置がラク

パラレルリンクロボットは
大掛かりな架台が必要で設置が大変・・・

全高 392mm / 本体質量 27kg
イナーシャが小さく、頑丈なフレームは不要

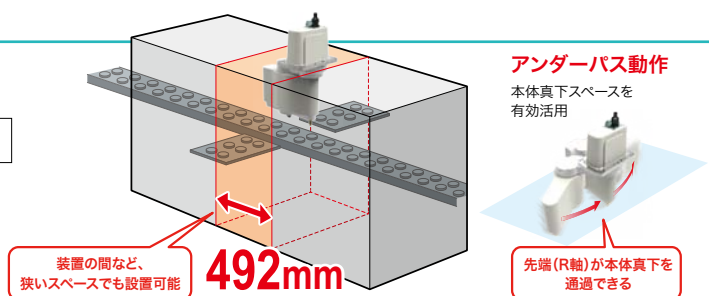


YK-TW POINT 8

狭小スペースに最適

装置の間など、狭いスペースに設置したい！

設置幅 **492mm**※1



YK-XG 完全ベルトレスタイプ

こだわり満載の内部構造

※ YK500XG の例です。



YK-TW POINT 7

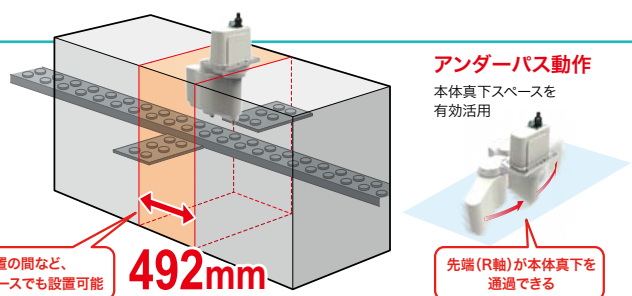
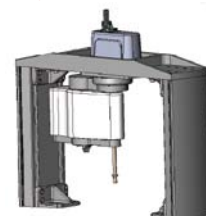
工数削減

取付架台の準備が面倒・・・

オプションとして YK-TW 専用の取付架台をご用意しています。

強度計算などの煩わしさが無く、立ち上げ工数を削減できます。

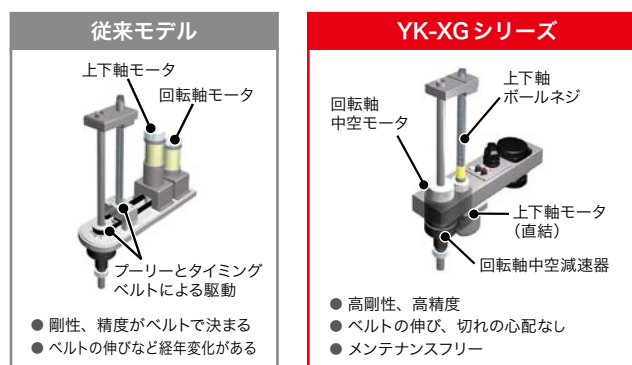
※ 外形寸法、価格などの詳細は弊社までお問合せください。



YK-XG POINT 1

完全ベルトレス構造

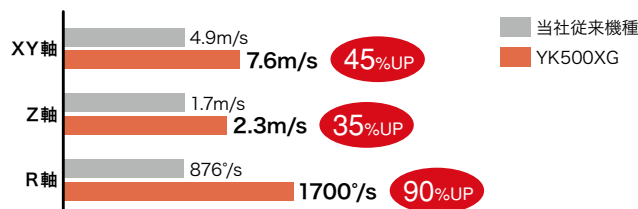
ZR 軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます（全方位タイプ、大型タイプは除く）。



YK-XG POINT 2

高速性

標準サイクルタイムが速いのももちろんですが、ヤマハは実用域のタクトタイムも重視しています。減速比やモータ最高回転数の見直しにより最高速を大幅に向上。タクトタイム向上に寄与します。



YK-XG POINT 3

位置検出器にレゾルバを採用



電子部品や光学素子のないシンプルで堅牢な構造のため、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。光学式エンコーダのように電子部品の故障、ディスクの結露、油分付着などによる検出不良は構造上ありません。また、**アブソ仕様 / インクリ仕様ともにメカの仕様は同一、コントローラも共通**のため、パラメータの設定だけでどちらの仕様にも変更可能。さらに、アブソバッテリーが完全に消耗してもインクリ仕様として動作させることが可能なため、万が一の場合でもライン停止させることなく安心です。バックアップ回路を全面改良し、バッテリーバックアップ期間も無通電で1年間です。

※レゾルバとは、電子部品を一切使用しないシンプルな構造。低温、高温、衝撃、電気ノイズ、粉塵、油などに強く、特に信頼性が求められる自動車、電車、航空機などにも採用されています。

光学式エンコーダ



- 光学式
- 電子部品が必要で構造が複雑
- 電子部品の故障やディスクの結露、油分付着などが起きやすい

▼

検出不良の恐れ

レゾルバ



- 磁気式
- 鉄芯と巻線だけのシンプルな構造で潜在的故障要素が少ない
- 衝撃、電気ノイズに強い

▼

高信頼性

YK-XG POINT 4

優れたメンテナンス性

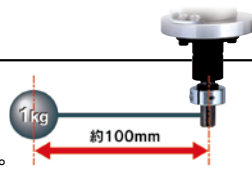
ヤマハスカラロボット YK-XG シリーズはカバーが前にも上にもはずせません。カバーはケーブルと独立しているので、メンテナンスが容易です。また、ハーモニックギヤのグリス交換は、ギヤの分解が必要で工数がかかる上、位置ズレが起きる可能性もありますが、ヤマハスカラロボットのハーモニックギヤは長寿命グリスを採用しているため、グリス交換は不要です。

YK-XG POINT 5

驚きのR軸許容慣性モーメント

スカラロボットの性能は、標準サイクルタイムだけでは語れません。実際の使用環境では、重いワークやオフセットの大きなワークも多々あります。その際、R軸許容慣性モーメントが低いロボットでは動作時の速度を下げる必要があるため、サイクルタイムが大幅に低下してしまいます。ヤマハスカラロボット YK-XG タイプは、全て先端回転軸が減速器直結。一般的な減速後にベルトで伝達される構造に比べ、R軸許容慣性モーメントが圧倒的に高いため、オフセットされたワークでも高速動作が可能です。

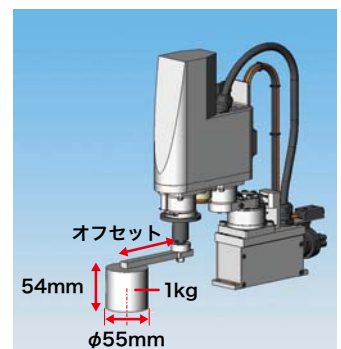
YK120XG
(R軸許容慣性モーメント: 0.1kgfcm²)



先端負荷質量 1kg の場合、**約100mm** のオフセットで動作可能です。

R軸許容慣性モーメント：YK120XG と他社との比較

R軸から負荷重心までのオフセットが大きいとイナーシャが大きくなり、動作時の加速度が制約されます。ヤマハXGシリーズは、他社同等クラスのスカラに比べてR軸の許容慣性モーメントが圧倒的に大きいため、オフセット状態でも高速動作が可能です。



負荷質量1kgの場合 (右上図参照)

オフセット (mm)	イナーシャ (kgfcm ²)	動作	
		YK120XG	A社
0	0.0039	○	○
45	0.025	○	×
97	0.1	○	×

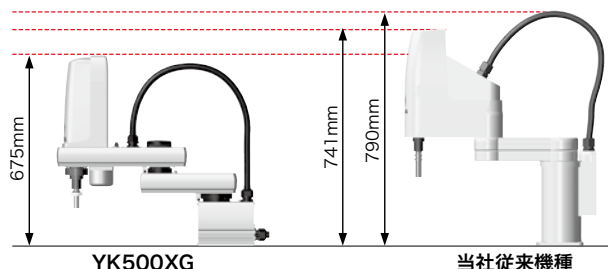
○：動作可能 ×：カタログ値許容範囲外

◆ R軸許容慣性モーメント： YK120XG ……0.1kgfcm²
A社 ……0.0039kgfcm²

YK-XG POINT 6

コンパクト

ケーブルレイアウトの変更により、ケーブル高が本体カバーより低くなりました。また、押し出し材ベースと全高の低いモータ採用により、同クラスで最も低い全高を実現しました。



YK500XG

当社従来機種

YK-XG POINT 7

中空通しシャフト&ツールフランジオプションが選択可能

先端ツールへの配線が容易となる中空通しシャフト、ツール取付けのためのツールフランジをそれぞれオプションでご用意いたしました。



エアや配線の取り回しに便利な中空通しシャフトオプション

※YK250XG-YK400XG
YK500XGL/YK600XGL



先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプション

※YK250XG-YK1000XG

YK-XG POINT 8

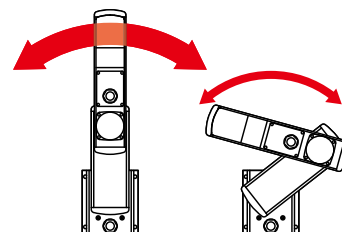
ゾーン制御 (=最適加減速自動設定) 機能

スカラロボットはアームを畳んだ状態と伸ばした状態ではモータ、減速器にかかる負荷が大きく異なります。ヤマハスカラロボットは、動作開始時のアーム姿勢と動作終了時のアーム姿勢から、最適な加速度、減速度を自動で選択します。そのため、最初に搬送質量を入力するだけで、モータピークトルクや減速器許容ピークトルクの許容値を超えることはありません。どんなときもモータのパワーをフルに引き出し、高い加減速度を維持します。

YK500XG の X 軸の場合

アームを折り畳んだ状態と伸ばした状態では、トルクで5倍以上違う。

寿命、動作時の振動、制御性に大きく影響

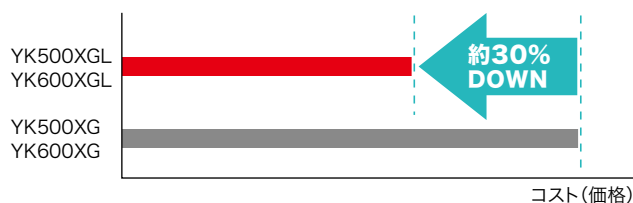


モータトルクがピーク値を超えると → 制御性に悪影響、機械振動など
減速器の許容ピークトルク値を超えると → 早期破壊、寿命の大幅な低下

YK-XG POINT 9

アーム長 500mm/600mm 仕様には低価格モデルもラインナップ

もっと手ごろな価格でスカラロボットを使いたい。こうしたご要望にお応えして開発されたモデルがYK500XGL/YK600XGLです。従来モデルYK500XG/600XGと比較して約30%コストダウンを達成しました。



YK-XR ハイコストパフォーマンスモデル YK400XR

YK-XR POINT 1

クラス最速のサイクルタイム

ロボットの性能を最大限に引き出すことにより、標準サイクルタイム0.45secを実現しました。

YK-XR POINT 2

優れたコストパフォーマンス

従来機能はそのままに、当社クラス最安の価格設定でご提供いたします。

YK-XR POINT 3

新型コントローラ「RCX340」との組み合わせで多彩で高機能な制御が可能

最大16軸まで制御可能なリンク機能や各種フィールドネットワークとの接続性向上などの特徴を持つ新型コントローラとの接続で、多彩な高機能な制御が可能になります。

YK-XGS 壁取付け・インバースモデル

天吊りタイプからリニューアル 完全ベルトレスで高剛性

従来の天吊りタイプから壁取付けにしたことにより、システム設計の自由度が向上。生産設備のダウンサイズを可能にします。また、上向き操作が可能なインバースタイプもラインナップされているため、作業方向の自由度が広がります。また、完全ベルトレス構造になったことで、最大可搬質量20kg、R軸許容慣性モーメントはクラス最大1kgm²*を実現。大型ハンドも取付け可能で重荷重作業に最適です。

※ YK700XGS～YK1000XGS



インバースタイプ

YK-XGP 防塵・防滴モデル

上下ジャバラ構造で防塵・防滴性能がアップ

水や粉塵が飛散する作業環境でも使用可能な防塵・防滴タイプが完全ベルトレス構造にリニューアル。ベルトの劣化が無く悪環境に強くなったうえ、上下ジャバラ構造となり、防塵防滴性能がアップしました。

※ YK250XGP～YK600XGLP



保護等級 IP65 (IEC60529) 相当

関節部にシールを追加し、エアバージなしでも防塵防滴性を確保。保護等級 IP65 (IEC60529) 相当に対応しています。

IP65 水の侵入に対する保護の度合い：5
任意の角度から噴射した水が有害な影響を及ぼさない。規格上の噴射水の圧力は30kPa(30kN/m²、0.3kgf/cm²)、噴射速度は12.5リットル/分、時間は3分間となっています。
※これ以上の圧力では水が侵入する場合があります。
固形異物に対する保護の度合い：6
粉塵の侵入がない。

ユーザー配線用防塵防滴コネクタ標準装備



YK250XGP～600XGLP (アーム部)



YK250XGP～600XGLP (ベース部)

モデル/タイプ		型式	アーム長(mm)	最大可搬質量(kg)	標準サイクルタイム(sec)	ページ	
全方位モデル		YK350TW	350	5.0	0.32 (RCX340) 0.38 (RCX240)	P.372	
		YK500TW	500	4.0(3.0) ^{※2}	0.29	P.374	
完全 ベルトレス モデル	超小型タイプ (タイニー)	YK120XG	120	1.0	0.33	P.376	
		YK150XG	150			P.377	
		YK180XG	180			P.378	
		YK180X	180			P.379	
		YK220X	220			P.380	
	小型タイプ	YK250XG	250	5.0 (4.0) ^{※2}	0.49	P.381	
		YK350XG	350			P.383	
		YK400XG	400			P.385	
	ハイコスト パフォーマンス モデル		YK400XR	400	3.0(2.0) ^{※2}	0.45	P.387
	完全 ベルトレス モデル	中型タイプ	YK500XGL	500	5.0 (4.0) ^{※2}	0.59	P.388
YK500XG			500	10.0	0.45	P.390	
YK600XGL			600	5.0 (4.0) ^{※2}	0.63	P.391	
YK600XG			600	10.0	0.46	P.393	
大型タイプ		YK600XGH	600	20.0 (19.0)	0.47	P.394	
		YK700XGL	700	10.0 (9.0)	0.50	P.395	
		YK700XG	700	20.0 (19.0)	0.42	P.396	
		YK800XG	800		0.48	P.397	
		YK900XG	900		0.49	P.398	
		YK1000XG	1000		0.49	P.399	
—		YK1200X	1200	50	0.91	P.400	
壁取付け・インバースモデル		YK300XGS ^{※1}	300	5.0 (4.0) ^{※2}	0.49	P.401	
		YK400XGS ^{※1}	400			P.403	
		YK500XGS	500	10.0	0.45	P.405	
		YK600XGS	600		0.46	P.406	
		YK700XGS	700	20.0	0.42	P.407	
		YK800XGS	800		0.48	P.408	
		YK900XGS	900		0.49	P.409	
		YK1000XGS	1000		0.6	P.410	
防塵・防滴モデル		YK250XGP	250	5.0	0.49	P.411	
		YK350XGP	350			P.413	
		YK400XGP	400			P.415	
		YK500XGLP	500	4.0	0.74	P.417	
		YK500XGP	500	8.0	0.55	P.419	
		YK600XGLP	600	4.0	0.74	P.420	
		YK600XGP	600	8.0	0.56	P.422	
		YK600XGHP	600	18.0	0.57	P.423	
		YK700XGP	700		0.52	P.424	
		YK800XGP	800		0.58	P.425	
		YK900XGP	900		0.59	P.426	
		YK1000XGP	1000			P.427	

※ 1. YK300XGS、YK400XGS は受注生産となりますので、納期は弊社までお問い合わせください。

※ 2. オプション仕様 (ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スライン中出し仕様など) の場合は () 内の最大可搬質量となります。



スカラ型ロボット

YK-X

SERIES

- 垂直多関節ロボット
YA
- ユニファインアーム
LCM100
- 小型単軸ロボット
TRANSERVO
- 単軸ロボット
FLIP-X
- ユニファイン単軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スカラロボット
YK-X
- ヒック&フィンクス
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION
- 全方位/
タイニー
- 小型/中型
- 大型
- 壁取付け/
インバース
- 防塵・防滴

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表370	YK700XG 396
■ 注文型式説明.....371	YK800XG 397
■ 注文型式用語説明371	YK900XG 398
全方位	YK1000XG 399
YK350TW 372	YK1200X 400
YK500TW 374	壁取付け・天吊り・インバース
タイニー (超小型)	YK300XGS 401
YK120XG 376	YK400XGS 403
YK150XG 377	YK500XGS 405
YK180XG 378	YK600XGS 406
YK180X 379	YK700XGS 407
YK220X 380	YK800XGS 408
小型	YK900XGS 409
YK250XG 381	YK1000XGS 410
YK350XG 383	防塵・防滴
YK400XG 385	YK250XGP 411
YK400XR 387	YK350XGP 413
中型	YK400XGP 415
YK500XGL 388	YK500XGLP 417
YK500XG 390	YK500XGP 419
YK600XGL 391	YK600XGLP 420
YK600XG 393	YK600XGP 422
YK600XGH 394	YK600XGHP 423
大型	YK700XGP 424
YK700XGL 395	YK800XGP 425
	YK900XGP 426
	YK1000XGP 427

YK-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	アーム長 (mm) と XY 軸合成最高速度 (m/s)												標準 サイクルタイム (sec) ^{*1}	最大可搬質量 (kg)	R軸 許容慣性 モーメント (kgm ²)	完全ベルトレス 構造 ^{*2}	R軸 ハーモニック ドライブ搭載 ^{*3}	掲載ページ			
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800							900	1000	1200
全方位	YK350TW	5.6														0.32 (RCX340) 0.38 (RCX240)	5	0.005 (定格) 0.05 (最大)			P.372	
	YK500TW	6.8															0.29	5 (RCX340) 4 (RCX240)	0.005 (定格) 0.05 (最大)			P.374
標準 タイニー 超小型	YK120XG	3.3														0.33	1	0.01	●	●	P.376	
	YK150XG	3.4														0.33	1	0.01	●	●	P.377	
	YK180XG	3.3														0.33	1	0.01	●	●	P.378	
	YK180X	3.3														0.39	1	0.01	●	●	P.379	
	YK220X	3.4														0.42	1	0.01	●	●	P.380	
標準 小型	YK250XG	4.5														0.49	5	0.05	●	●	P.381	
	YK350XG	5.6															0.49	5	0.05	●	●	P.383
	YK400XG	6.1															0.49	5	0.05	●	●	P.385
	YK400XR	6															0.45	3	0.05			P.387
標準 中型	YK500XGL	5.1															0.59	5	0.05	●	●	P.388
	YK500XG	7.6															0.45	10	0.30	●	●	P.390
	YK600XGL	4.9															0.63	5	0.05	●	●	P.391
	YK600XG	8.4															0.46	10	0.30	●	●	P.393
標準 大型	YK600XGH	7.7															0.47	20	1.0	●	●	P.394
	YK700XGL	9.2															0.50	10	0.30	●	●	P.395
	YK700XG	8.4															0.42	20	1.0	●	●	P.396
	YK800XG	9.2															0.48	20	1.0	●	●	P.397
標準 大型	YK900XG	9.9															0.49	20	1.0	●	●	P.398
	YK1000XG	10.6															0.49	20	1.0	●	●	P.399
	YK1200X	7.4															0.91	50	2.45		●	P.400
壁掛け 天吊り インパス	YK300XGS	4.4														0.49	5	0.05	●	●	P.401	
	YK400XGS	6.1														0.49	5	0.05	●	●	P.403	
	YK500XGS	7.6														0.45	10	0.3	●	●	P.405	
	YK600XGS	8.4														0.46	10	0.3	●	●	P.406	
	YK700XGS	8.4														0.42	20	1.0	●	●	P.407	
	YK800XGS	9.2														0.48	20	1.0	●	●	P.408	
	YK900XGS	9.9														0.49	20	1.0	●	●	P.409	
	YK1000XGS	10.6														0.49	20	1.0	●	●	P.410	
防塵 防滴	YK250XGP	4.5														0.57	4	0.05	●	●	P.411	
	YK350XGP	5.6														0.57	4	0.05	●	●	P.413	
	YK400XGP	6.1														0.57	4	0.05	●	●	P.415	
	YK500XGLP	5.1														0.74	4	0.05	●	●	P.417	
	YK500XGP	7.6														0.55	8	0.3	●	●	P.419	
	YK600XGLP	4.9														0.74	4	0.05	●	●	P.420	
	YK600XGP	8.4														0.56	8	0.3	●	●	P.422	
	YK600XGHP	7.7														0.57	18	1.0	●	●	P.423	
	YK700XGP	8.4														0.52	18	1.0	●	●	P.424	
	YK800XGP	9.2														0.58	18	1.0	●	●	P.425	
	YK900XGP	9.9														0.59	18	1.0	●	●	P.426	
YK1000XGP	10.6														0.59	18	1.0	●	●	P.427		

※1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。

- ・垂直方向 25mm・水平方向100mmの往復動作時(タイニー)
- ・垂直方向 25mm・水平方向 300mmの往復動作時(小型・中型・大型)

※2. ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減できるため、長期間高精度を維持できます。

また、ベルトの破断、伸び、経年変化の心配をすることなく、長期間メンテナンスフリーで快適にお使いいただけます。

※3. ハーモニックドライブは、株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

注文型式説明

ヤマハスカラロボット YK-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

- **メカ ▶ YK250XG**
- **コントローラ ▶ RCX240S**

- ・ Z軸ストローク ▶ 150mm
- ・ ツールフランジ ▶ あり
- ・ 中通しシャフト ▶ あり
- ・ ケーブル長 ▶ 3.5m

● **注文型式**

YK250XG-150-F-S-3L-RCX240S

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。 **RCX240 ▶ P.534**、**RCX340 ▶ P.544**

①ロボット本体	②Z軸ストローク	③ツールフランジ	④中通しシャフト	⑤ケーブル長	⑥適用コントローラ
YK***	50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 300 300mm 400 400mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	2L 2m 3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX240 RCX240S RCX340

※1. マスターのみで対応可能です。

注文型式用語説明

① ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
② Z軸ストローク	Z軸ストロークを選択してください。 機種により選択できるストロークが異なるため、各機種ページでご確認ください。
③ ツールフランジ	先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプションです。 無記入：なし F：あり
④ 中通しシャフト	エアーや配線の取り回しに便利な中空中通しオプションです。 無記入：なし S：あり
⑤ ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 2L：2m ^(※1) 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m ※1. YK120XG、YK150XG、YK180XGのみ選択できます。
⑥ 適用コントローラ	RCX240 (RCX240S) もしくはRCX340をご選択ください。

垂直多関節ロボット
YA
ユニファインスマートツール
LCM100
小型単軸ロボット
TRANSEVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スリクス
YP-X
クリーン
クレーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付/
インポート
防塵・防滴

YK350TW

全方位タイプ



●アーム長 350mm ●最大可搬質量 5kg

注文型式

YK350TW-130

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中出し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アポンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	175 mm	175 mm	130 mm	—
回転範囲	± 225°	± 225°	—	± 720°
モータ出力 AC	750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト
減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度*1	± 0.01 mm		± 0.01 mm	± 0.01°
最高速度	5.6 m/sec		1.5 m/sec	3000°/sec
最大可搬質量*2	5 kg			
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3	0.32 sec (RCX340) / 0.38 sec (RCX240)			
R軸許容慣性モーメント*4	定格	0.005 kgm ²		
	最大	0.05 kgm ²		
ユーザ配線	0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	26 kg			

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

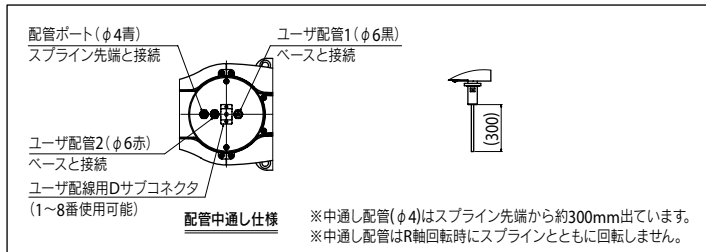
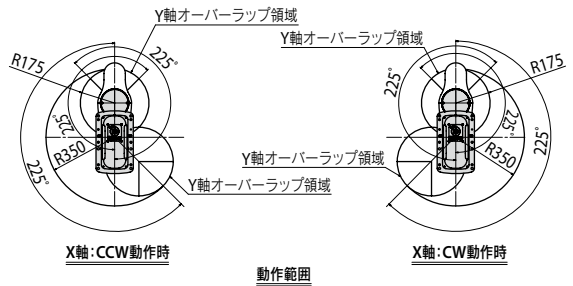
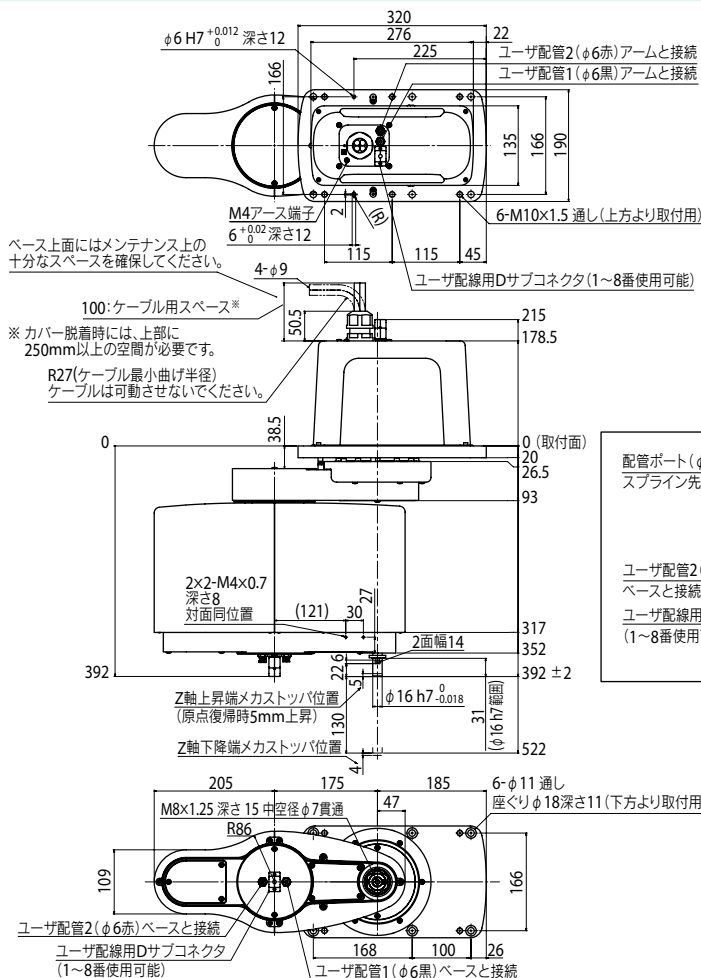
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行います。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

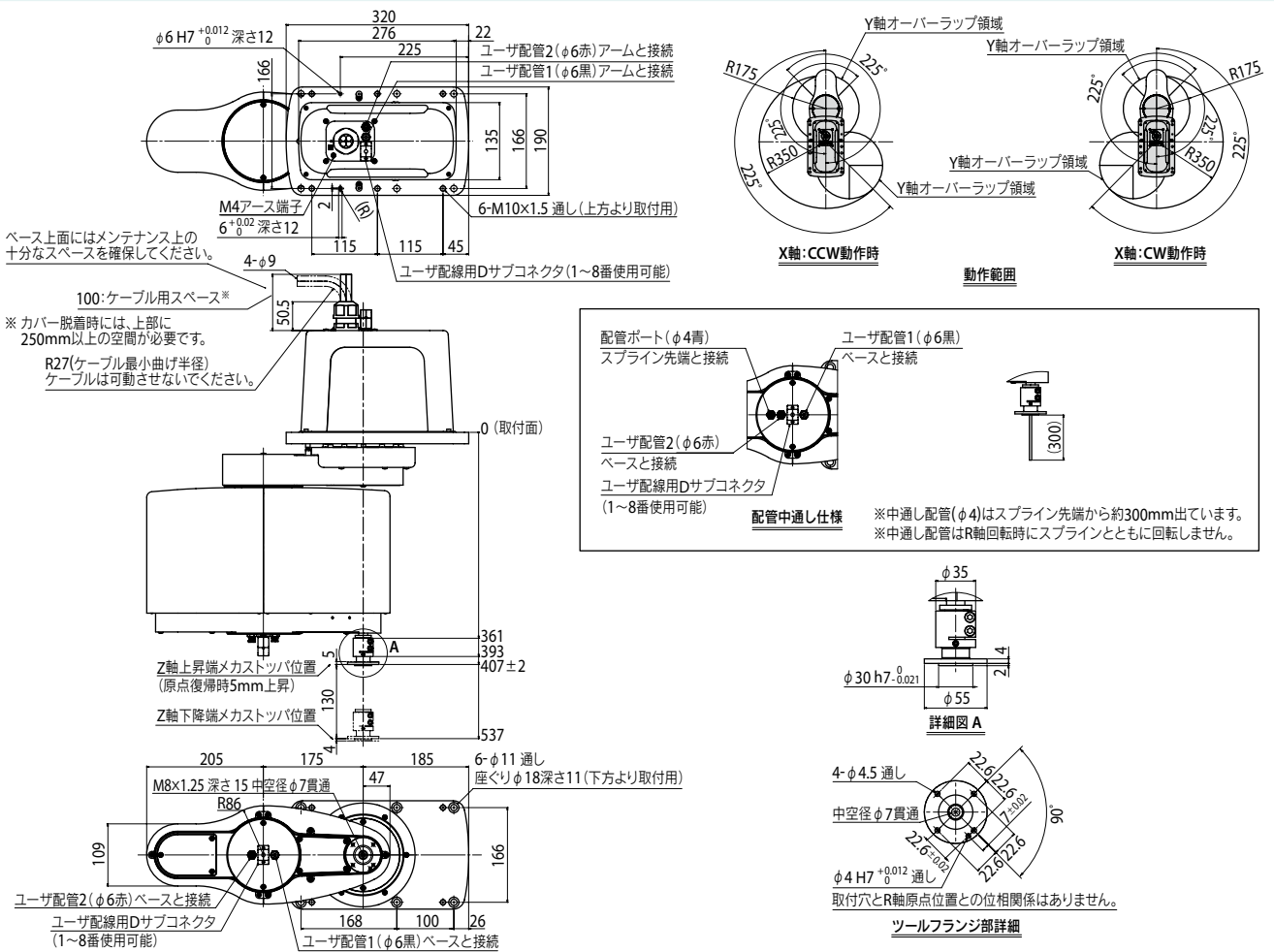
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

- ※1. 周囲温度一定時の値です。
- ※2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
- ※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
- ※4. 慣性モーメントに応じ、加速度などのパラメータを制限する必要があります。P.608をご参照ください。

YK350TW



YK350TW ツールフランジ取付仕様



YK500TW

全方位タイプ



● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 5kg

注文型式

YK500TW-130

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アバンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	iVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

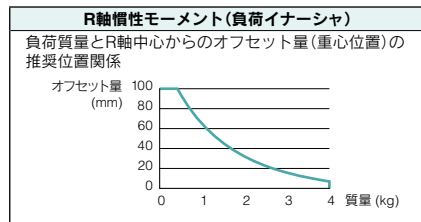
基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	130 mm	—
回転範囲	± 225°	± 225°	—	± 720°
モータ出力 AC	750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト
減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	タイミングベルト
繰返し位置決め精度*1	± 0.015 mm		± 0.01 mm	± 0.01°
最高速度	6.8 m/sec		1.5 m/sec	3000°/sec
最大可搬質量*2	5 kg (RCX340)、4 kg (RCX240)			
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3	0.29 sec			
R軸許容慣性モーメント*4	定格	0.005 kgm ²		
	最大	0.05 kgm ²		
ユーザ配線	0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット		2.メカストップ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	27 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です。
*2. ツールフランジ仕様は4 kg (RCX340)、3 kg (RCX240) となります。
*3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
*4. 慣性モーメントに応じ、加速度などのパラメータを制限する必要があります。P.608をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

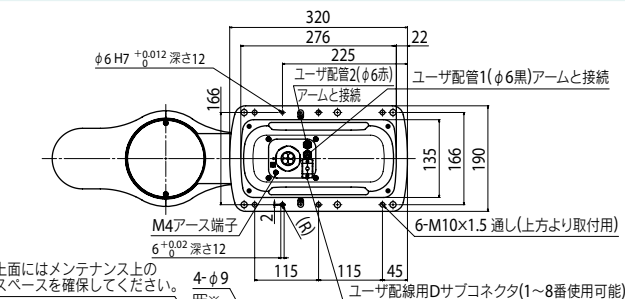


*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

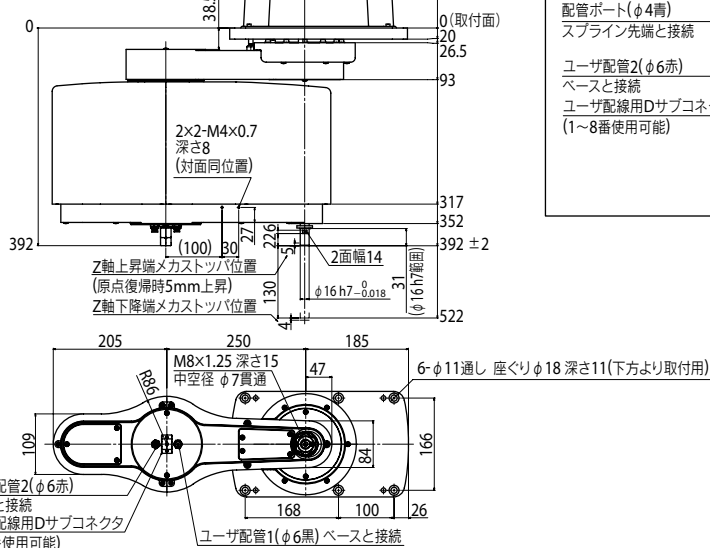
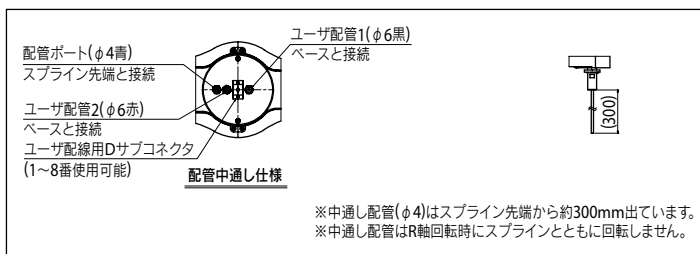
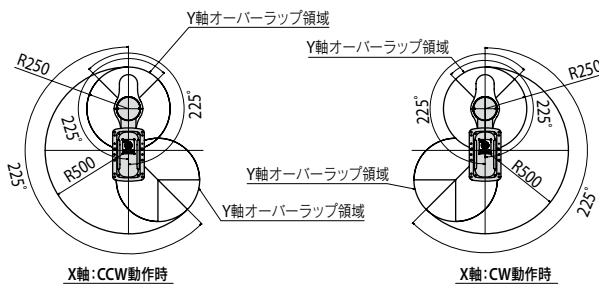
*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500TW

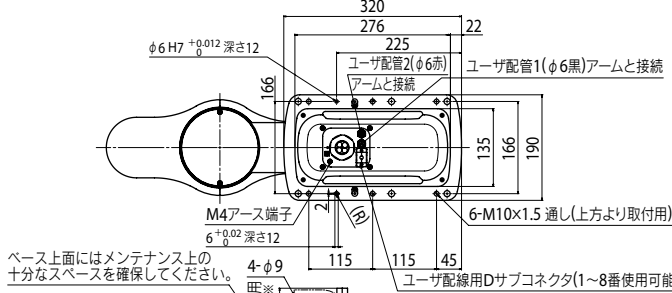


ベース上面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。
※カバー脱着時には、上部に250mm以上の空間が必要です。
R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

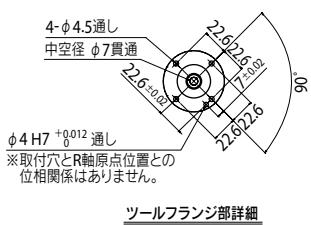
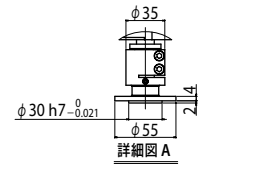
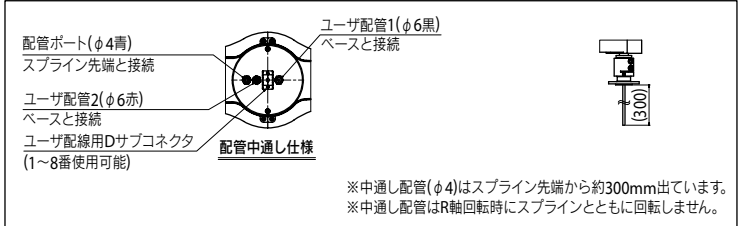
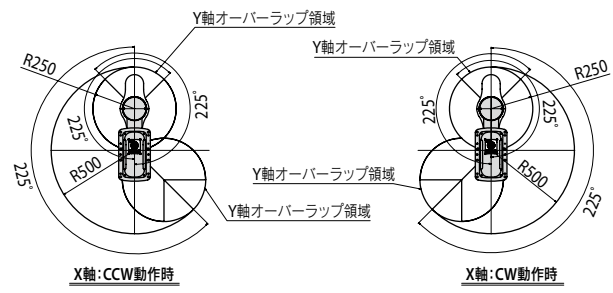
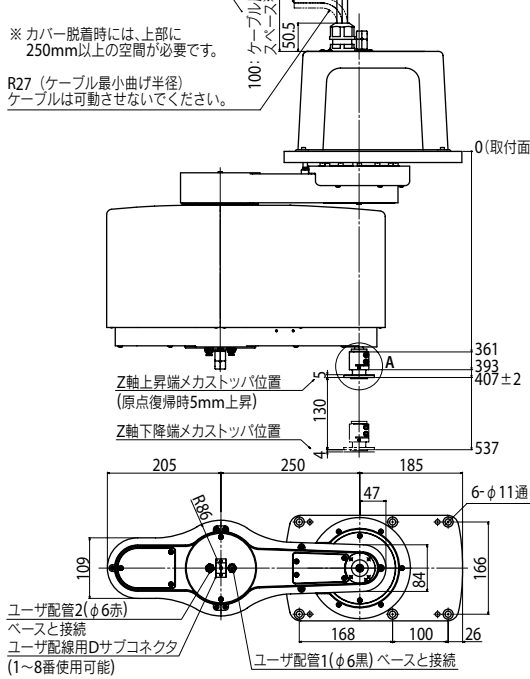


垂直多関節ロボット
YA
ユニファインズモジュール
LCM100
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファインズ単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
パワフルシリーズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位
小型/中型
大型
壁取付タイプ
防塵・防滴

YK500TW ツールフランジ取付仕様



ベース上面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。
 ※カバー脱着時には、上部に250mm以上の空間が必要です。
 R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。



YK120XG

標準仕様: タイニー (超小型)

- アーム長 120mm
- 最大可搬質量 1kg

■ 注文型式

YK120XG - 50

ロボット本体
Z軸ストローク
50:50mm

ケーブル長
2L:2m
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | オプションC (OP.C) | オプションD (OP.D) | オプションE (OP.E) | アップバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ | CE対応 | 拡張I/O | ネットワークオプション | iVYシステム | グリッパ | バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	45 mm	75 mm	50 mm	—
回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	減速器 ~ 出力	直結
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700° /sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット (X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	3.9 kg			
ロボットケーブル質量	0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- *1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- *2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.608をご参照ください。
- *4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

■ 適用コントローラ

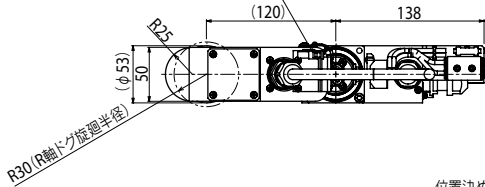
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- * ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

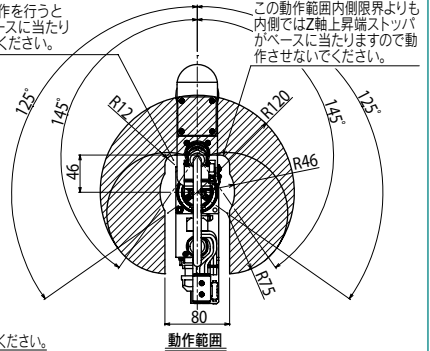
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK120XG

ユーザ配線用コネクタ (1~8番使用可能)
日本圧着端子製造(株)
SMコネクタ:SMR-8V-B
ピン:SYM-001T-P0.6付属
圧着機はYC12を使用してください



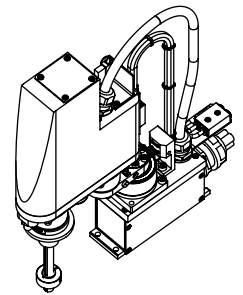
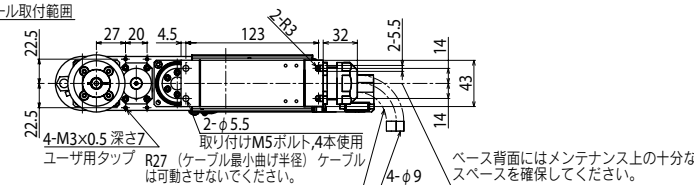
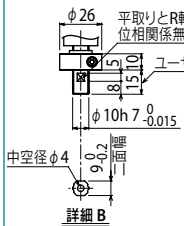
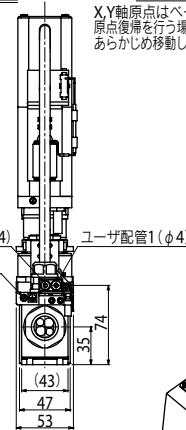
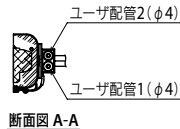
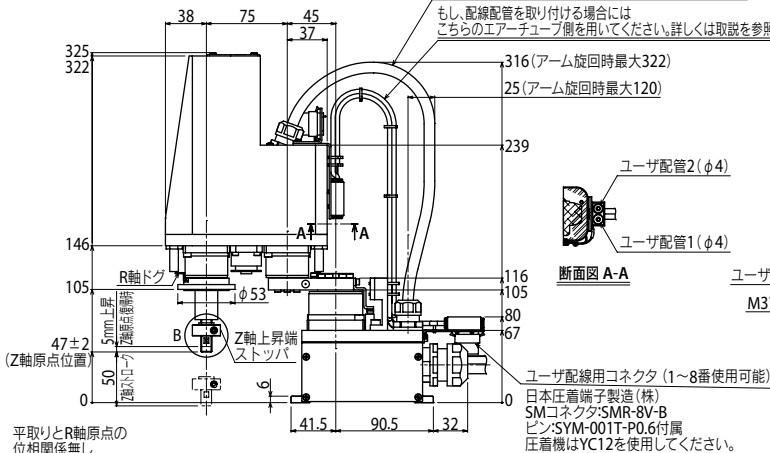
R12内側領域をまく動作を行うとZ軸上昇端ストップがベースに当たりますので動作させないでください。



この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸上昇ストップがベースに当たりますので動作させないでください。

位置決め精度が悪くなりますので、自立ケーブルに配線配管を取り付けしないでください。もし、配線配管を取り付ける場合にはごちらのエアチューブ側を用いください。詳しくは取説を参照してください。

X,Y軸原点はベース正面±5° 原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください



YK150XG

標準仕様: タイニー (超小型)

●アーム長 150mm ●最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK150XG - 50

ロボット本体	Z軸ストローク 50:50mm	ケーブル長 2L:2m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	--------------------	-----------------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御精度	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	75 mm	75 mm	50 mm	—
回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec	—	0.9 m/sec	1700° /sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	4.0 kg			
ロボットケーブル質量	0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm, 水平移動100mmの往復動作時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.608をご参照ください。
 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したことになります。

■適用コントローラ

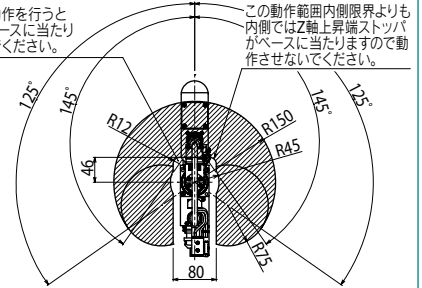
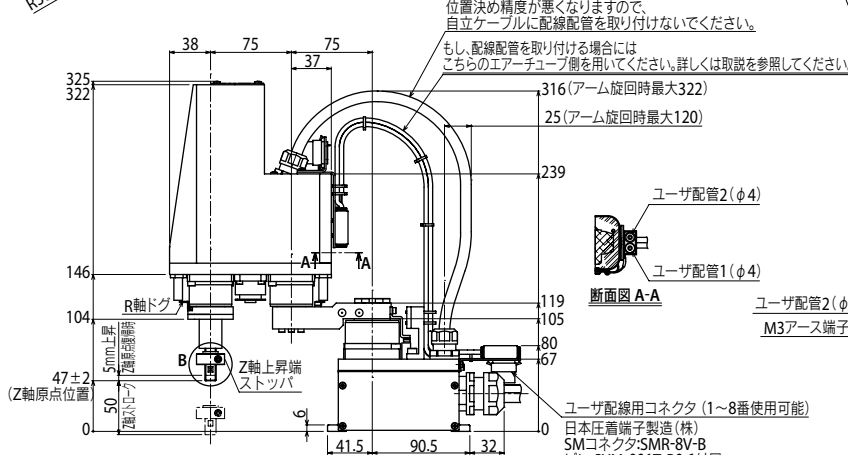
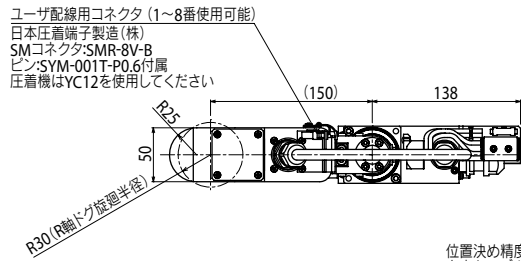
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

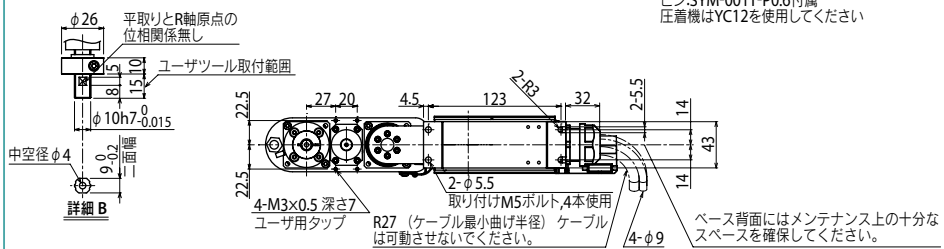
※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK150XG



動作範囲
 X, Y軸原点はベース正面±5°
 原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください

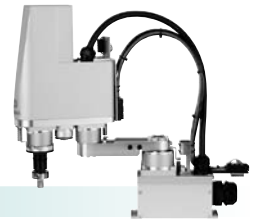


適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK180XG

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

■ 注文型式

YK180XG - 50

ロボット本体	Z軸ストローク 50:50mm
ケーブル長	2L:2m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	105 mm	75 mm	50 mm	—
回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機	直結			
伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec	0.9 m/sec	1700°/sec	—
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット (X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	4.1 kg			
ロボットケーブル質量	0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- *1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- *2. 上下移動25mm, 水平移動100mmの往復動作時。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.608をご参照ください。
- *4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

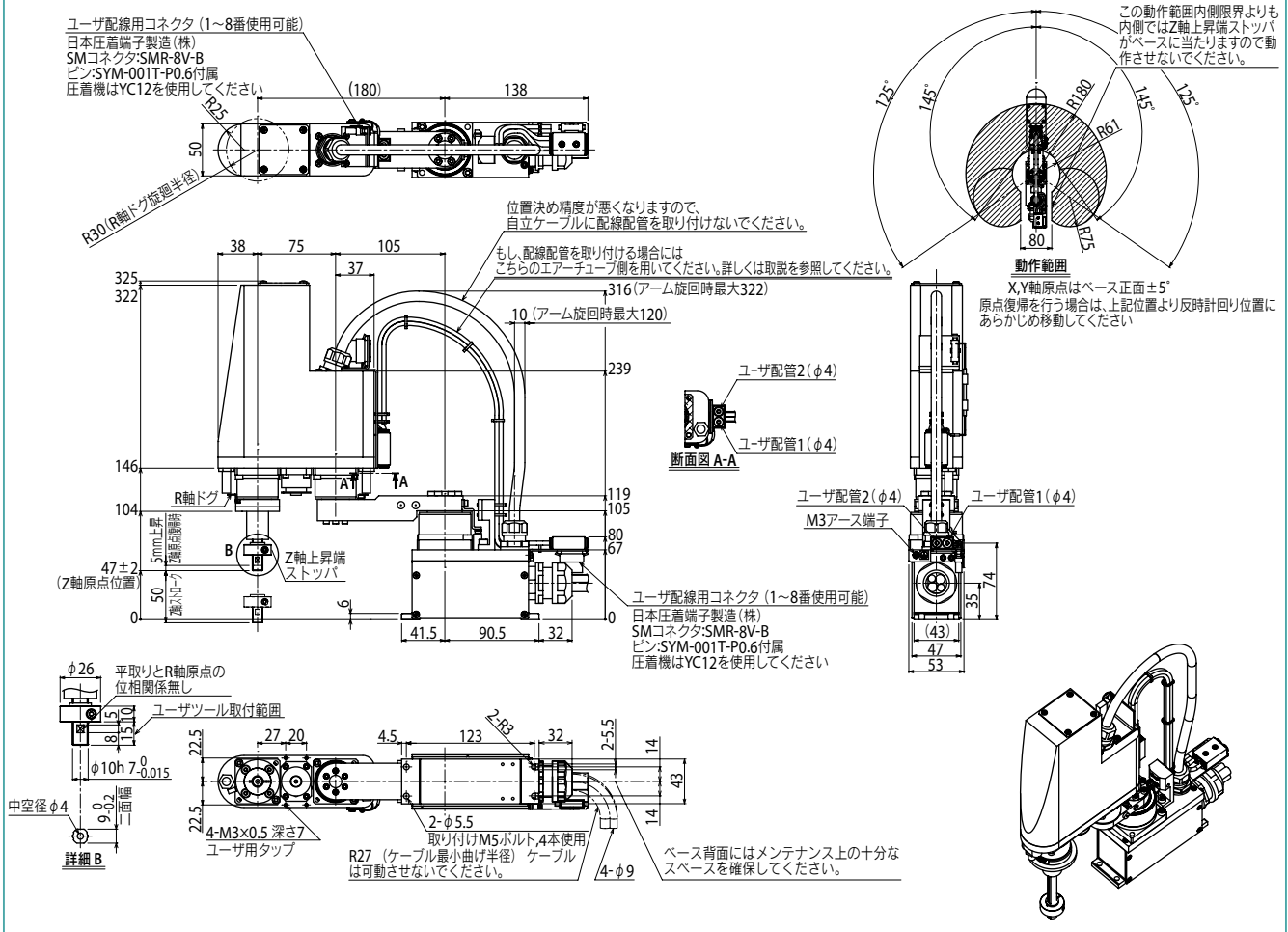
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S	—	—

- * ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK180XG



YK180X

標準仕様: タイニー (超小型)



●アーム長 180mm ●最大可搬質量 1kg

注文型式

YK180X-100

ロボット本体 Z軸ストローク
100:100mm ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御精度 安全規格 オプションA (OP.A) オプションB (OP.B) オプションC (OP.C) オプションD (OP.D) オプションE (OP.E) アプソバッテリー

RCX240S

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション iVYシステム グリップ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	71 mm	109 mm	100 mm	—
アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)		5.5 kg	
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
 ※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したことになります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

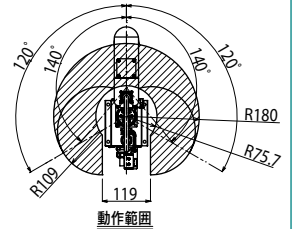
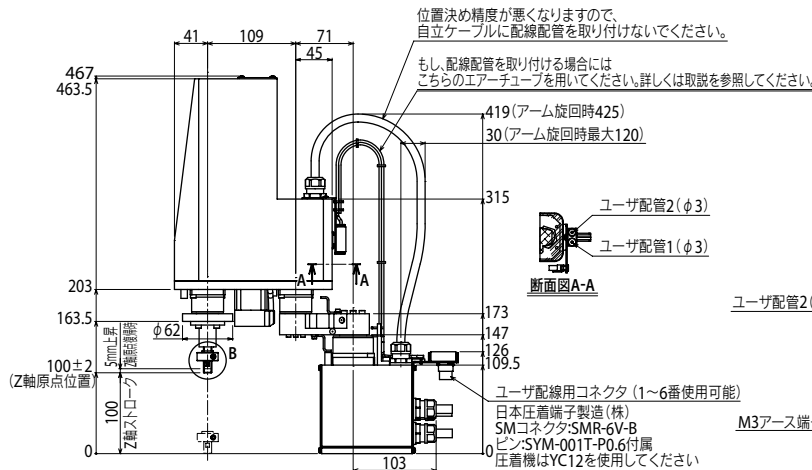
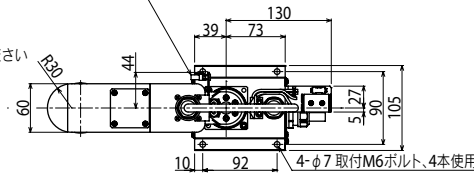
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

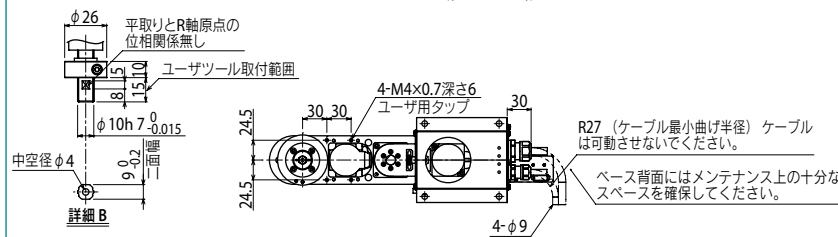
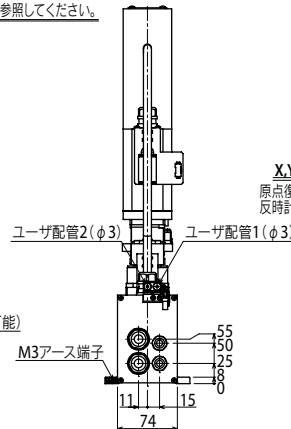
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK180X

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)
 日本圧着端子製造(株)
 SMコネクタ: SMR-6V-B
 ピン: SYM-001T-P0.6付属
 圧着機はYC12を使用してください



X, Y軸原点位置
 原点復帰を行う場合は上記位置より反時計回り位置にあらがじ移動してください



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK220X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 220mm
- 最大可搬質量 1kg

注文型式

YK220X-100

ロボット本体
Z軸ストローク
100:100mm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ

CE対応

拡張I/O

ネットワークオプション

iVYシステム

グリップ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結
減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec	0.7 m/sec	1700°/sec	—
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	5.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	

- *1. 周囲温度一定時の値です。
- *2. 水平方向100mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
- *4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

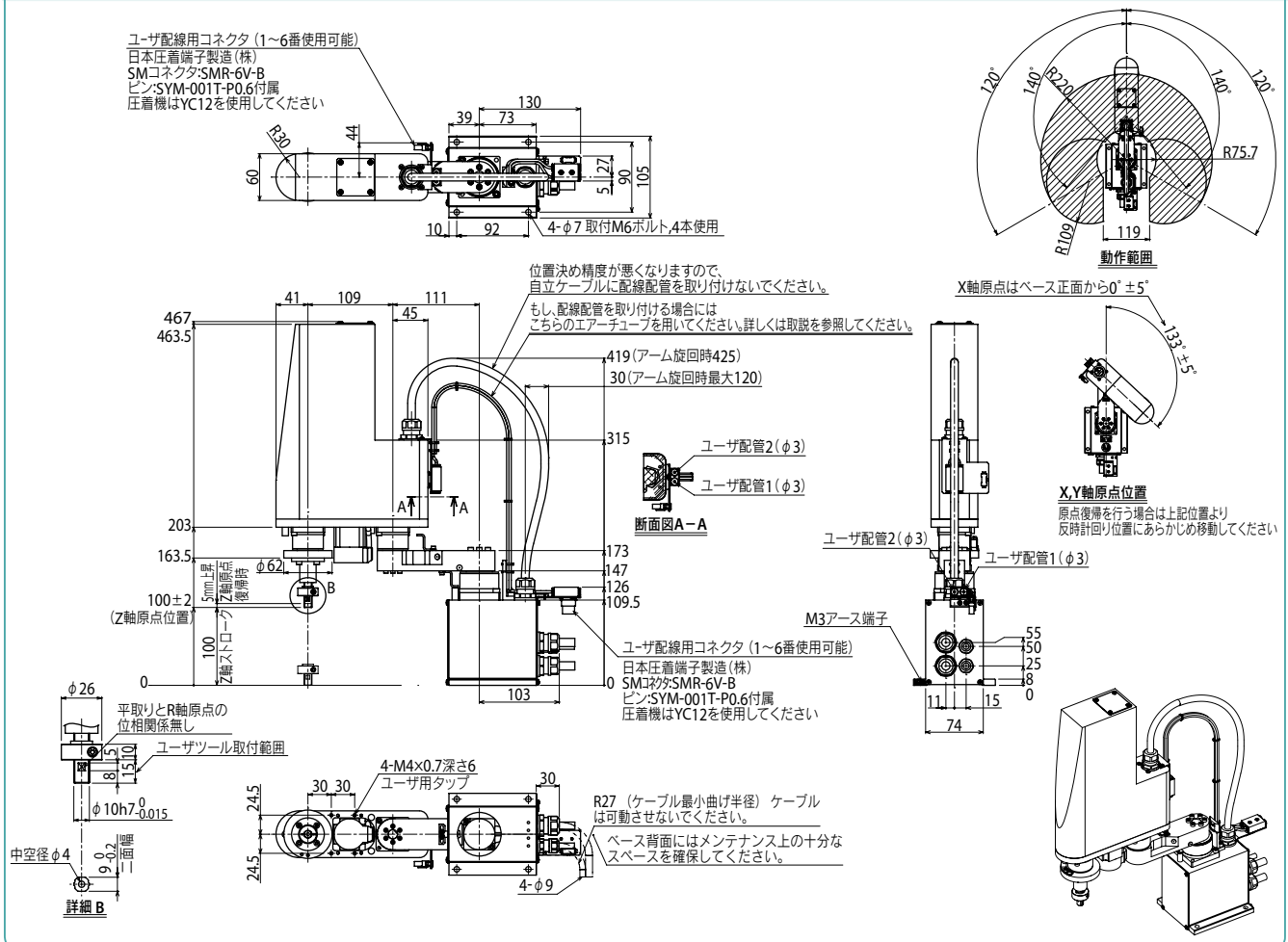
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- * ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK220X



YK250XG

標準仕様: 小型

●アーム長 250mm ●最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK250XG - 150

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプリ/バッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	100 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	18.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
 ※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

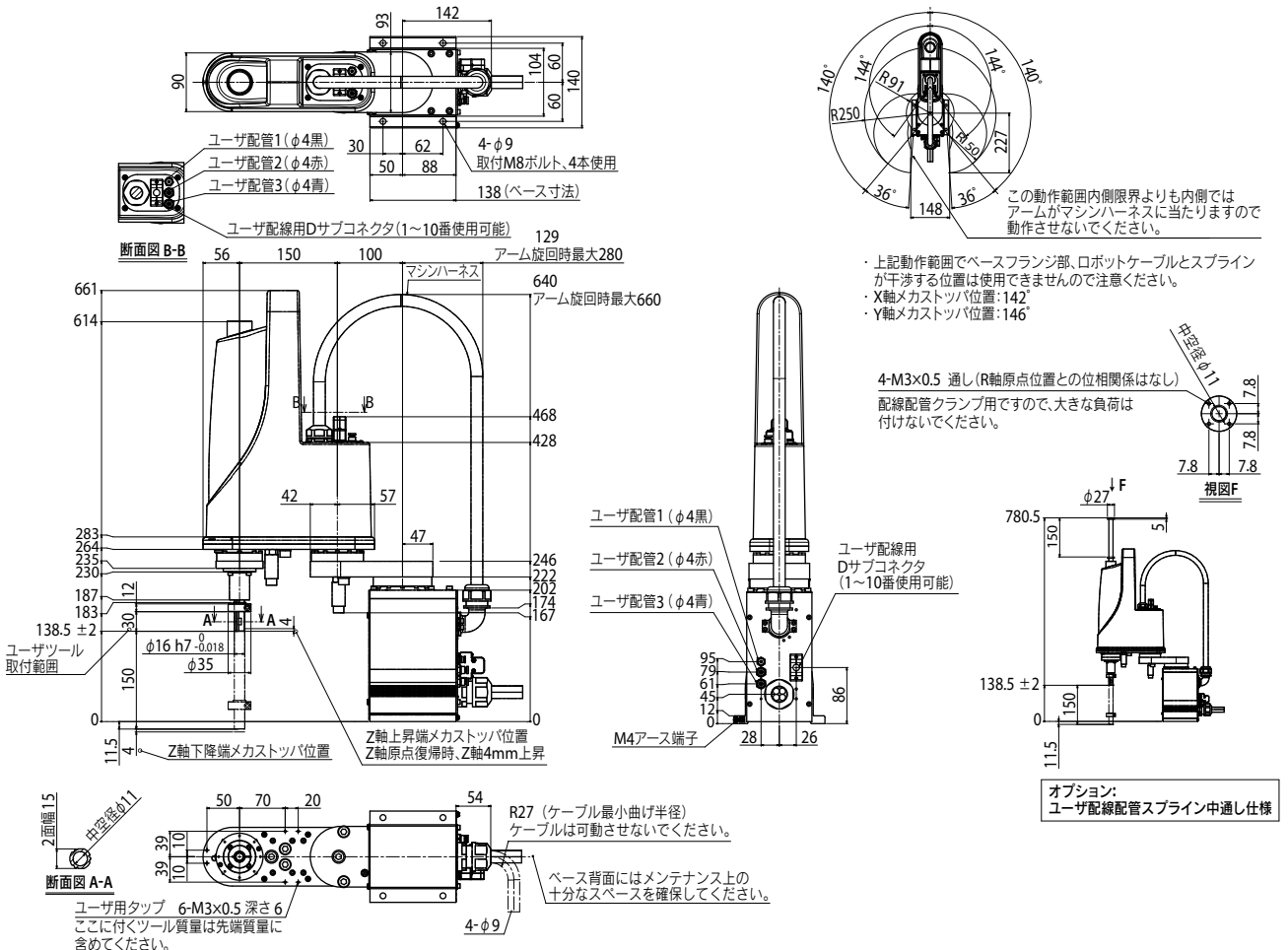
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

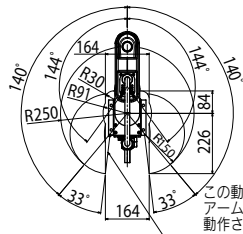
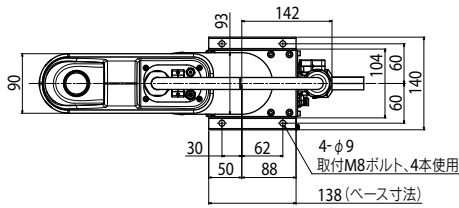
YK250XG



適用コントローラ

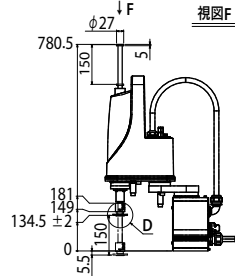
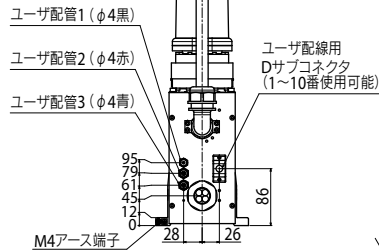
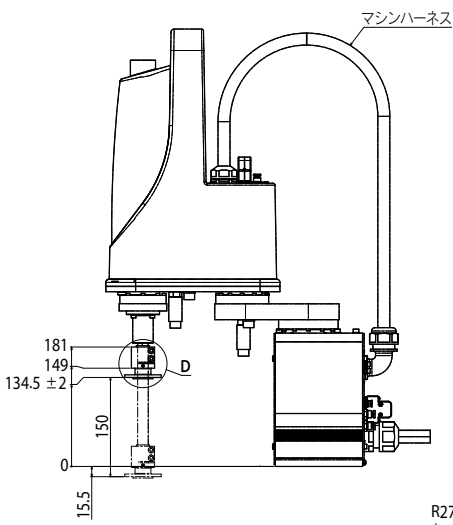
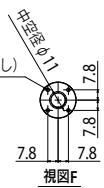
RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK250XG ツールフランジ取付仕様

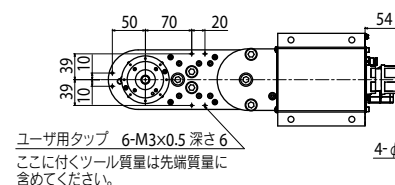


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

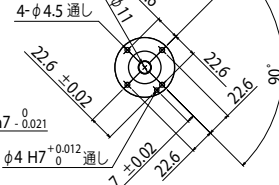
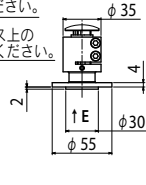
4-M3×0.5 通し (R軸原点位置との位相関係はなし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は
付けないでください



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



R27 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。
ベース背面にはメンテナンス上の
十分なスペースを確保してください。



YK350XG

標準仕様: 小型

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 5kg

注文型式

YK350XG - 150

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバ(バッテリー)
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	-------------

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	—
最高速度	5.6 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	19 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
 ※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

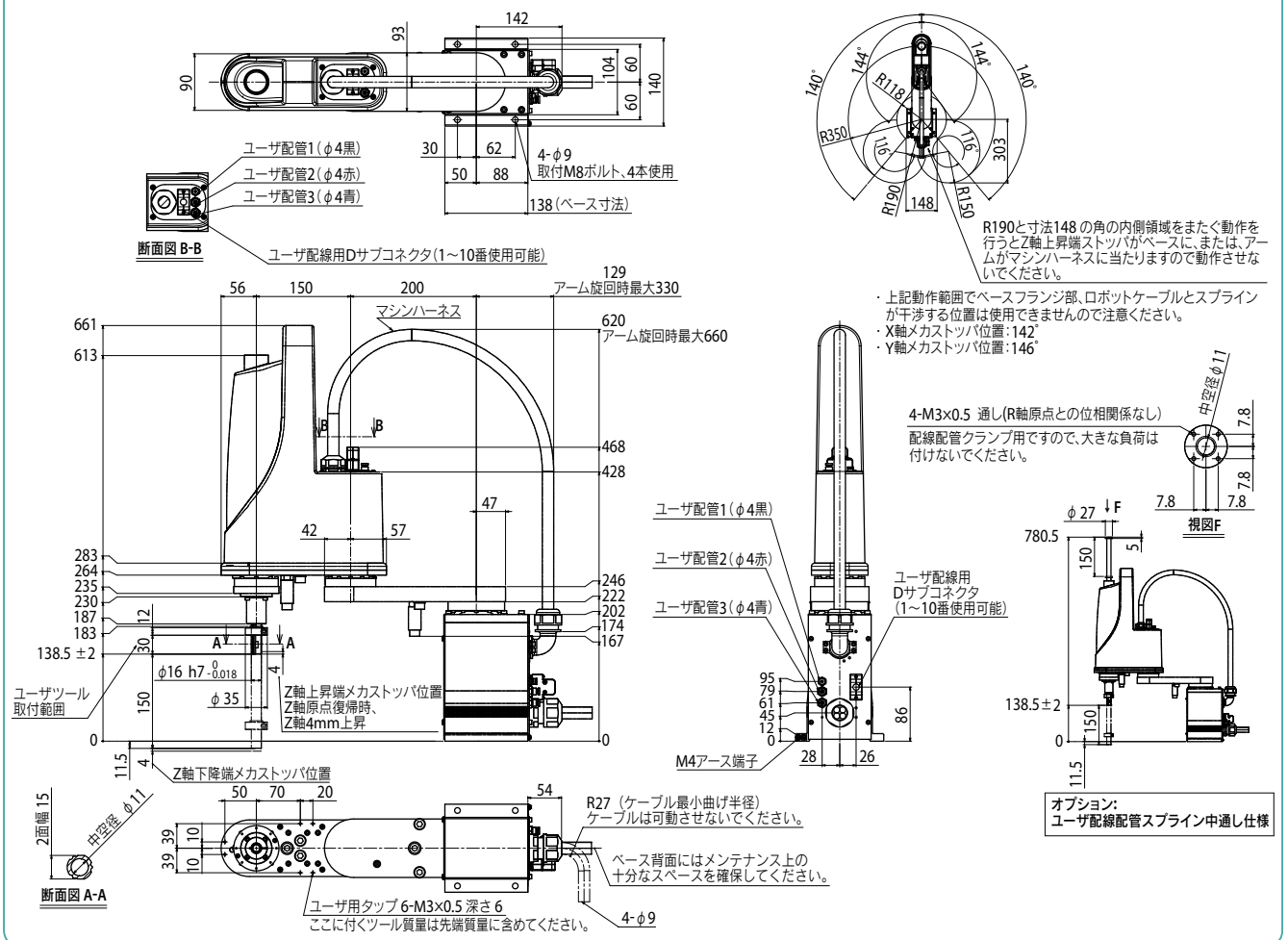
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

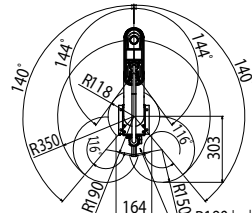
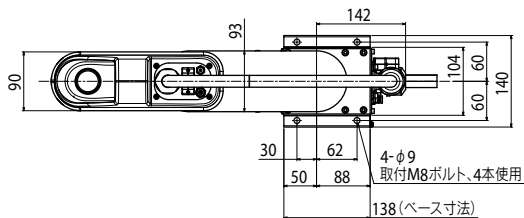
YK350XG



適用コントローラ

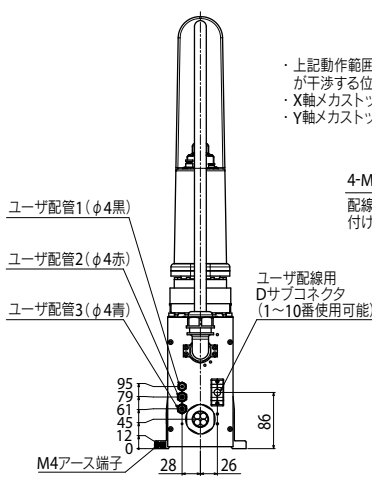
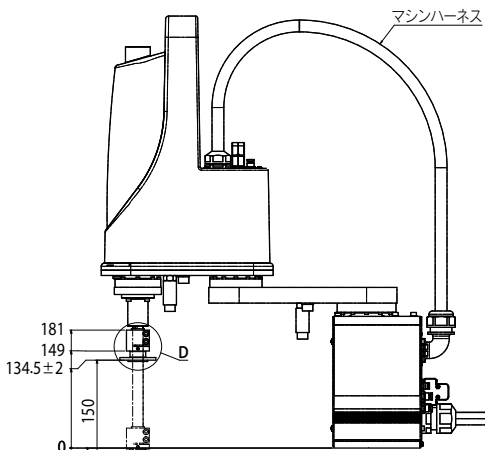
RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK350XG ツールフランジ取付仕様

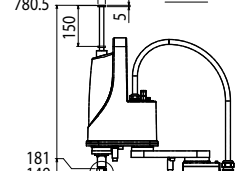
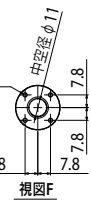


R190と寸法164の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

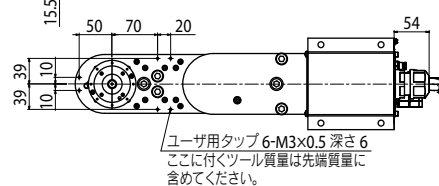
- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストツバ位置:142°
- ・Y軸メカストツバ位置:146°



4-M3×0.5 通し(R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けしないでください。



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



R27 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

ベース背面には
メンテナンス上の
十分なスペースを
確保してください。

詳細図D

視図E

YK400XG

標準仕様：小型

●アーム長 400mm ●最大可搬質量 5kg

■注文型式

YK400XG - 150

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプリバッテリー
-------------------	----------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器 直結 減速器 ~ 出力 直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様※4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
 ※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

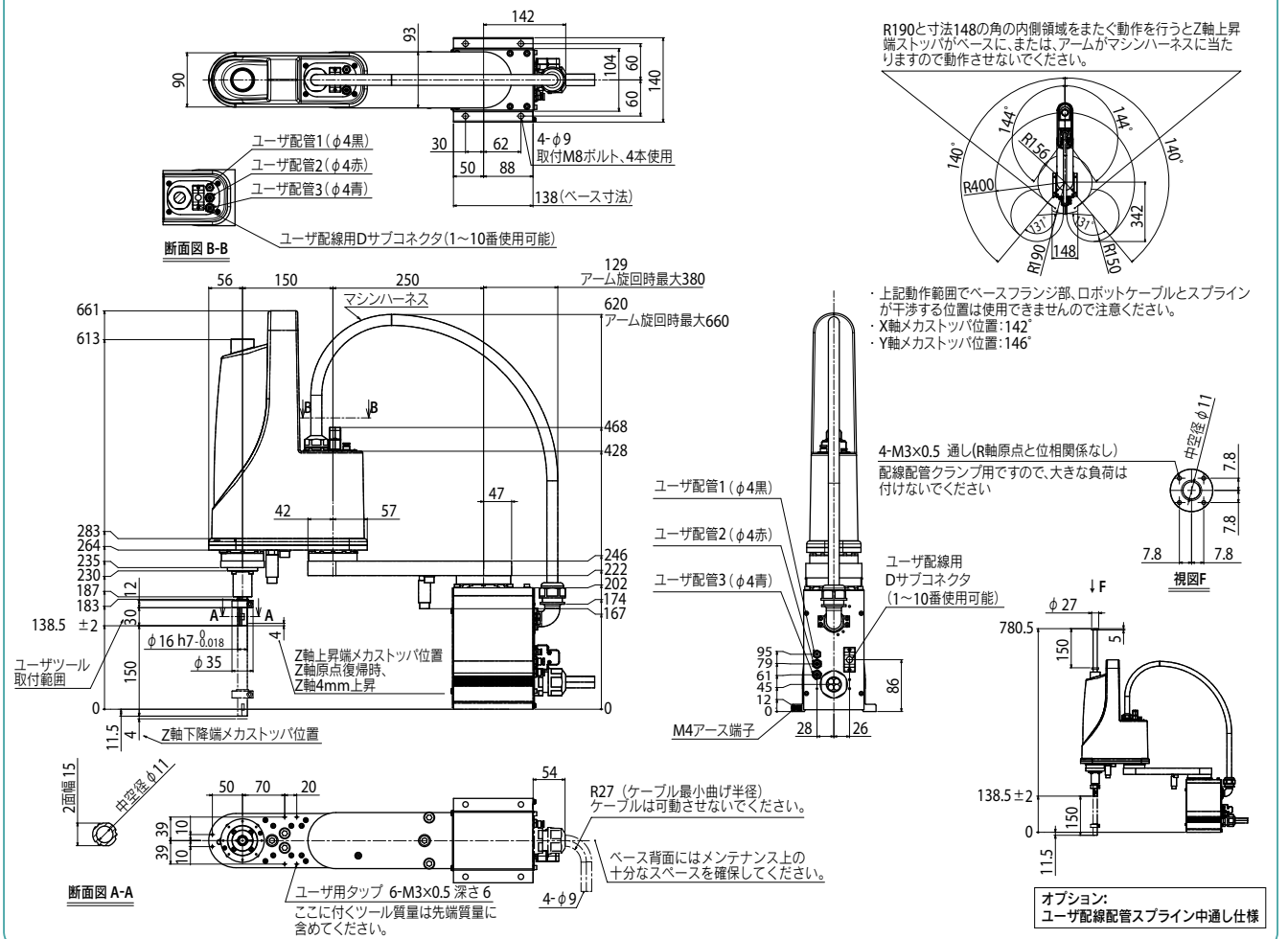
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XG



垂直多関節ロボット
YA
LCM100
小型多関節ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイド単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ロボティックシステム
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
INFORMATION
各機種情報
全方位/
タワニー
小型
大型
壁取付カ
ンバー
防塵防滴

垂直多関節ロボット
YA

ユニファイドアームモジュール
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSEVO

直軸ロボット
FLIP-X

ユニファイド直軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒール&ソール
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

全方位/
タビナー

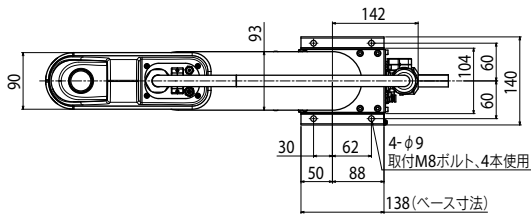
小型

大型

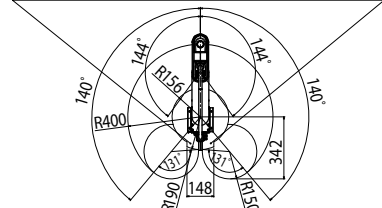
取り付け
インパース

防塵防滴

YK400XG ツールフランジ取付仕様

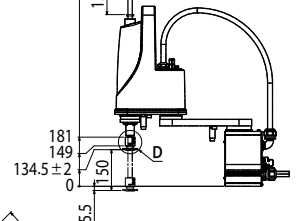
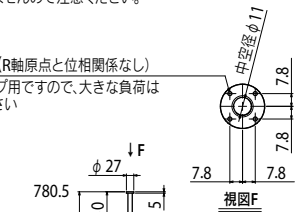
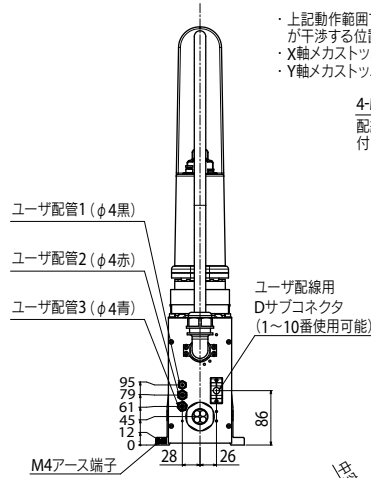
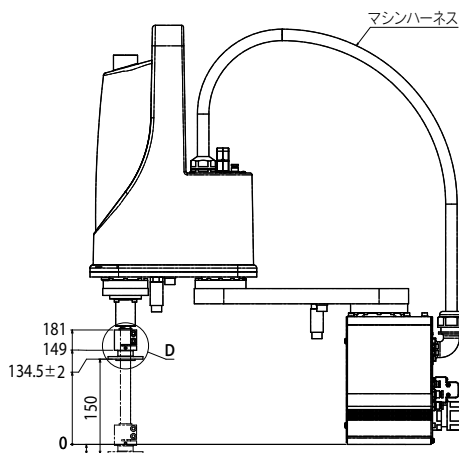


R190と寸法148の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

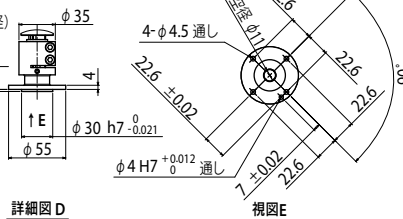
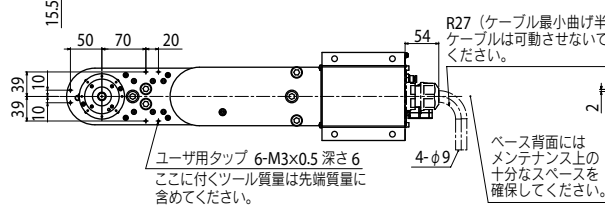


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は
付けしないでください



オプション:
ユーザ配線配管スライン中通し仕様



詳細図 D

視図 E

YK400XR

標準仕様: 小型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 3kg



注文型式

YK400XR	150				RCX340-4										
ロボット本体	原点復帰方法 S: センサー仕様 I: 突当て仕様	Z軸ストローク	中通しシャフト 無記入: なし S: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー	4: 4個 3: 3個 2: 2個 1: 1個 0: 0個		

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長 225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲 ±132°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	タイミングベルト
	減速機 ~ 出力	直結	直結	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度	6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量	3 kg (標準仕様)、2 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	17 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。*3. 実際の使用環境での慣性モーメントを入力して頂く必要があります。*4. オプション仕様(ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は2kgとなります。

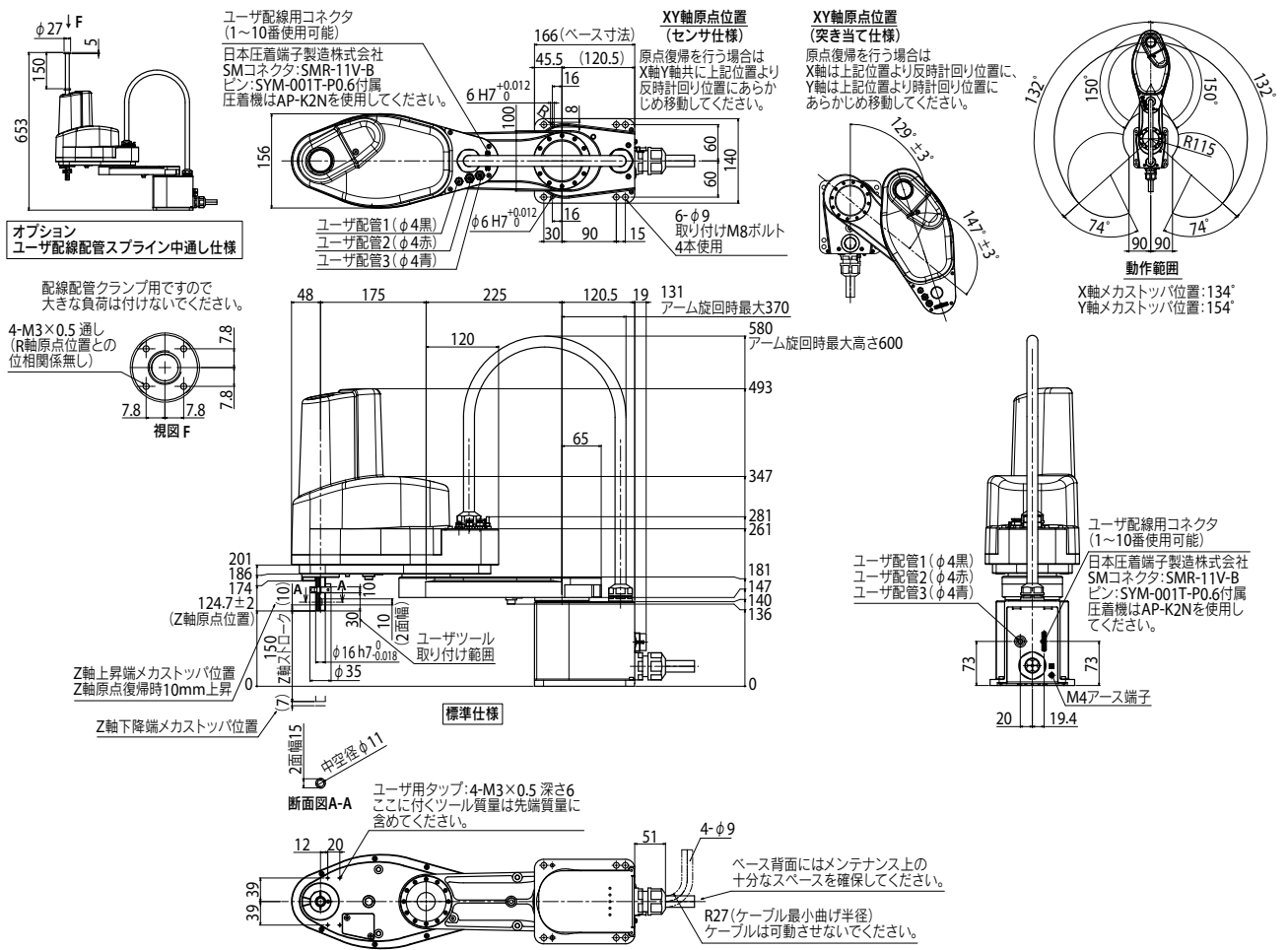
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

* ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XR



YK500XGL

標準仕様：中型



●アーム長 500mm ●最大可搬質量 5kg

注文型式

YK500XGL - 150

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速器	直結			
伝達方式	直結			
減速器～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	5.1 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.59 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S	—	—

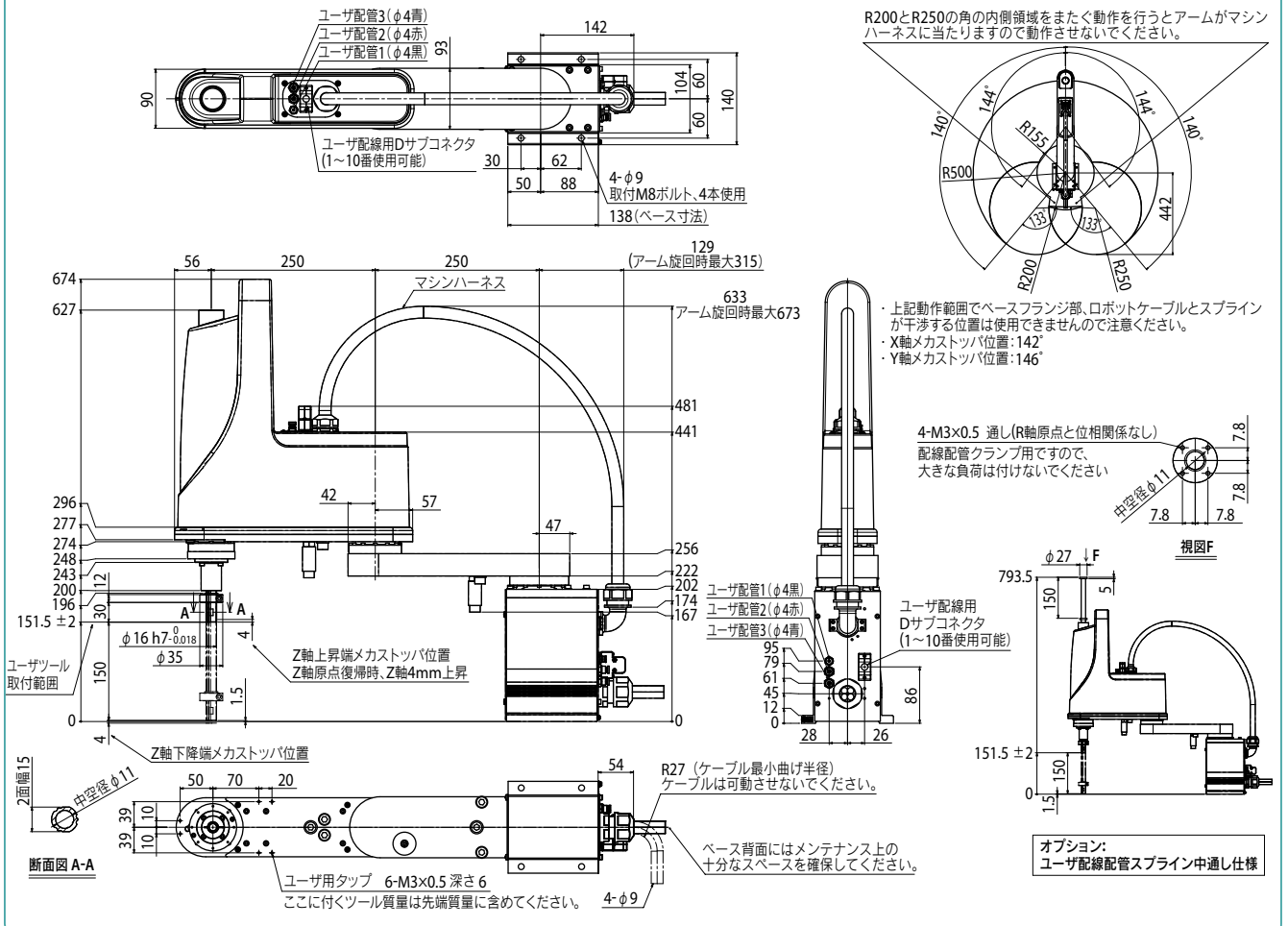
* ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

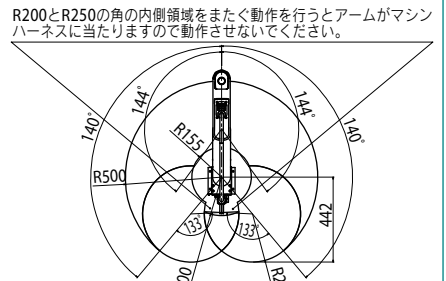
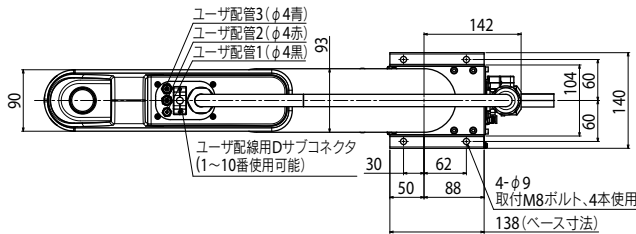
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGL

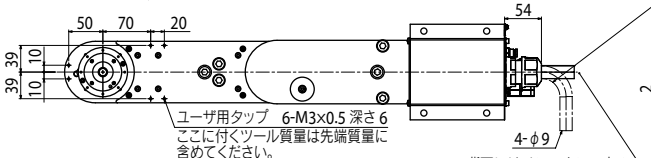
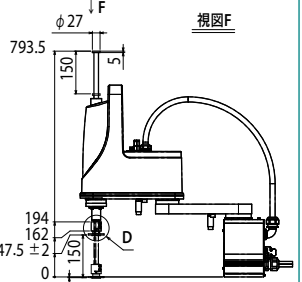
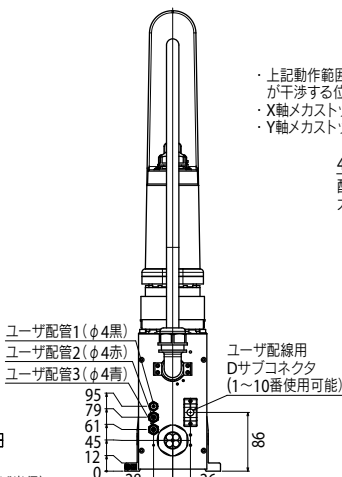
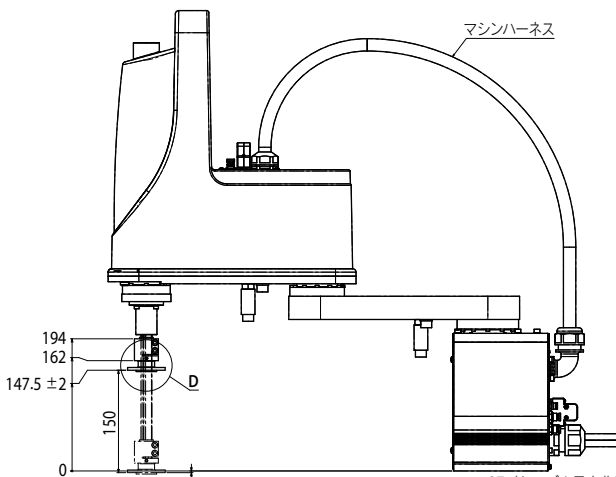
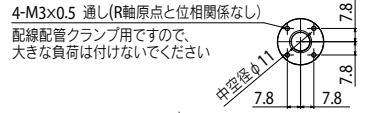


垂直多関節ロボット
YA
ユニファインアズモカール
LCM100
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&チンズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
中型
大型
壁取付カ-
イン/ベース
防塵・防滴

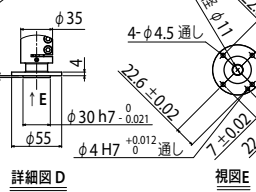
YK500XGL ツールフランジ取付仕様



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°



ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。



YK500XG

標準仕様：中型



●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

R3

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速器	直結			
伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	10 kg (標準仕様), 9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.30 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	30 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。

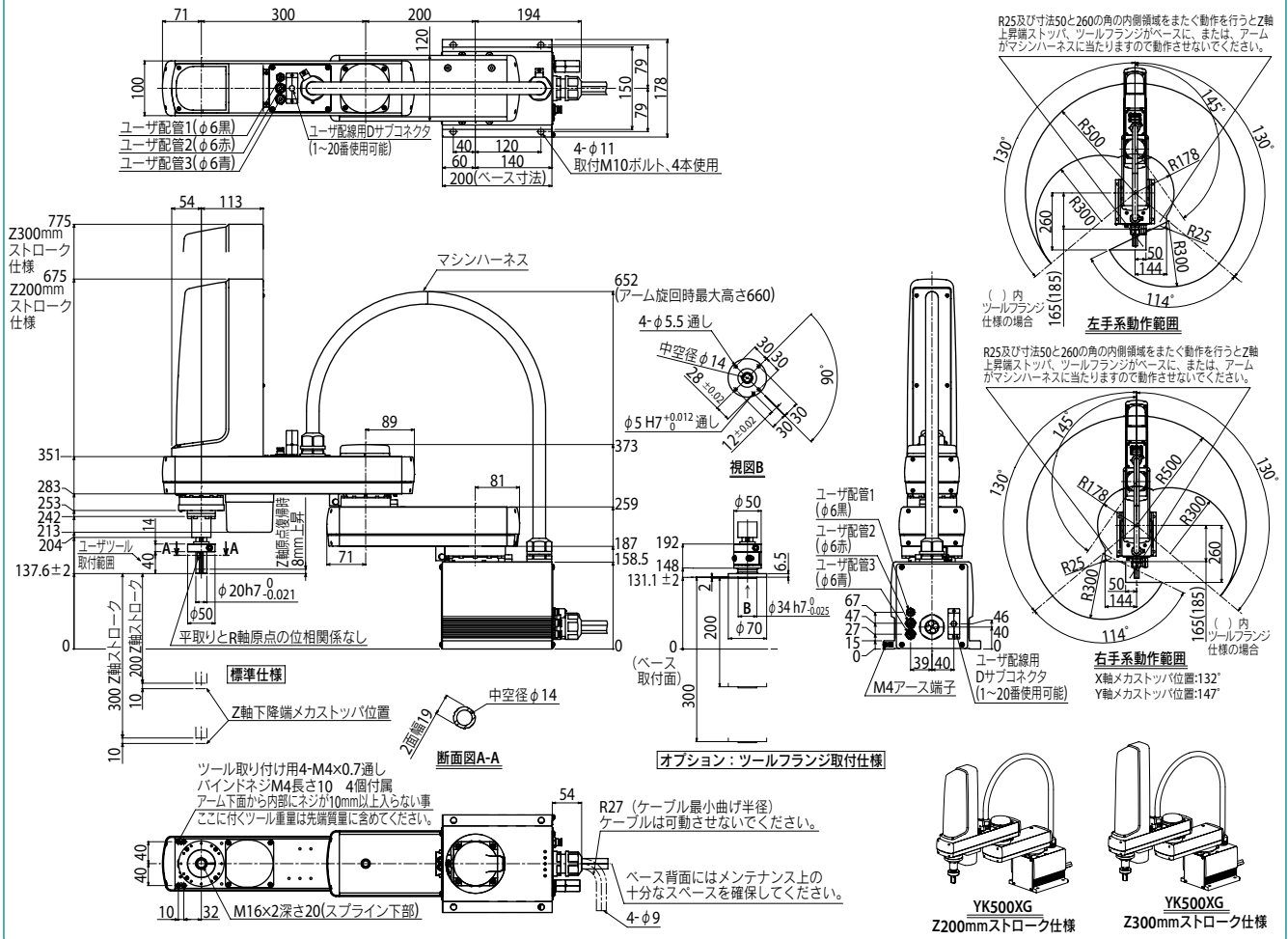
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
*可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XG



YK600XGL

標準仕様：中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 5kg



注文型式

YK600XGL - 150

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御種別	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	—
最高速度	4.9 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.63 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
 *4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

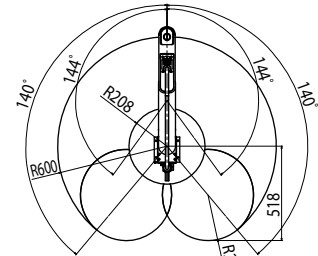
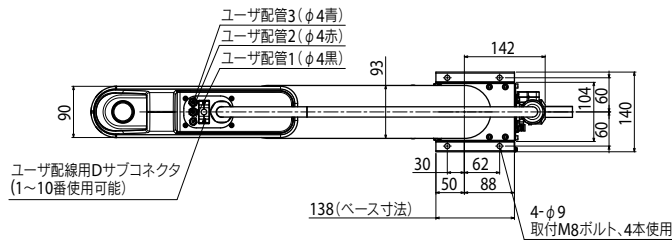
*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

*可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGL

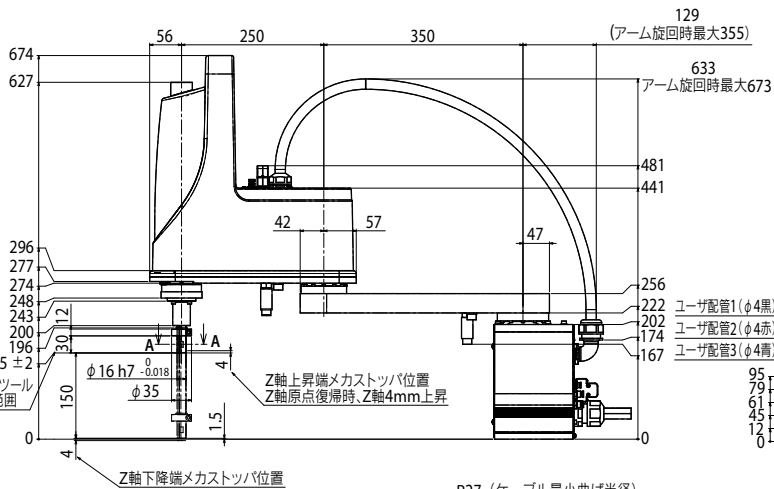
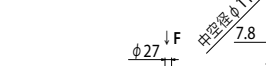


・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプラインが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

・X軸メカストッパ位置: 142°

・Y軸メカストッパ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)
 配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください



オプション:
 ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

垂直多関節ロボット
YA

ユニファイドアームモーター
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSEVO

直軸ロボット
FLIP-X

ユニファイド直軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒッチ&スライダ
YP-X

クリーン
クローブ

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

全方位/
タイナー

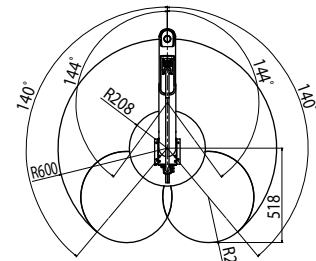
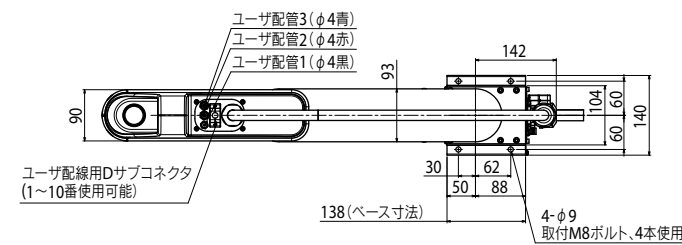
中型

大型

超取付ホ
ンパース

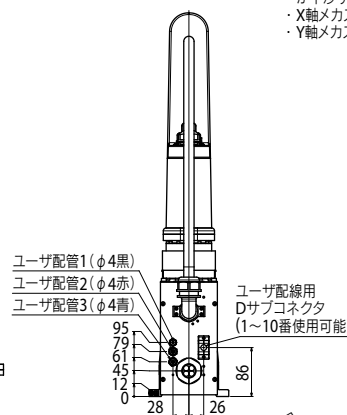
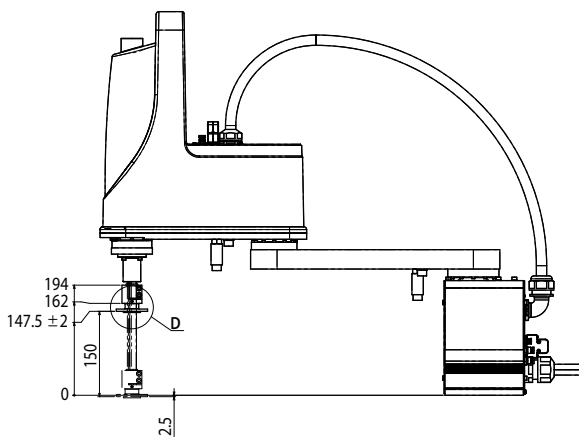
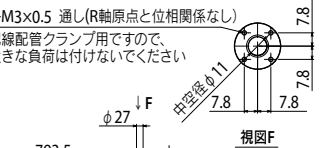
防護防滴

YK600XGL ツールフランジ取付仕様

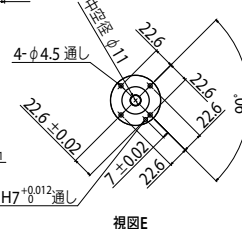
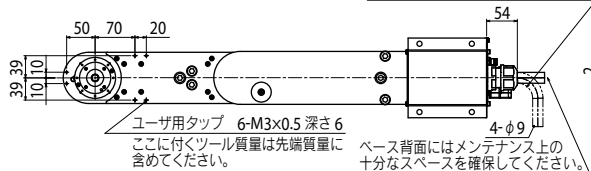


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルと「ツールフランジ」が干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので、
大きな負荷は付けしないでください



R27 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。



オプション:
ユーザ配線配管スライダ中通し仕様

YK600XG

標準仕様：中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg



注文型式

YK600XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
減速機構	直結			
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	8.4 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	10 kg (標準仕様), 9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.46 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.30 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	31 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。
*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

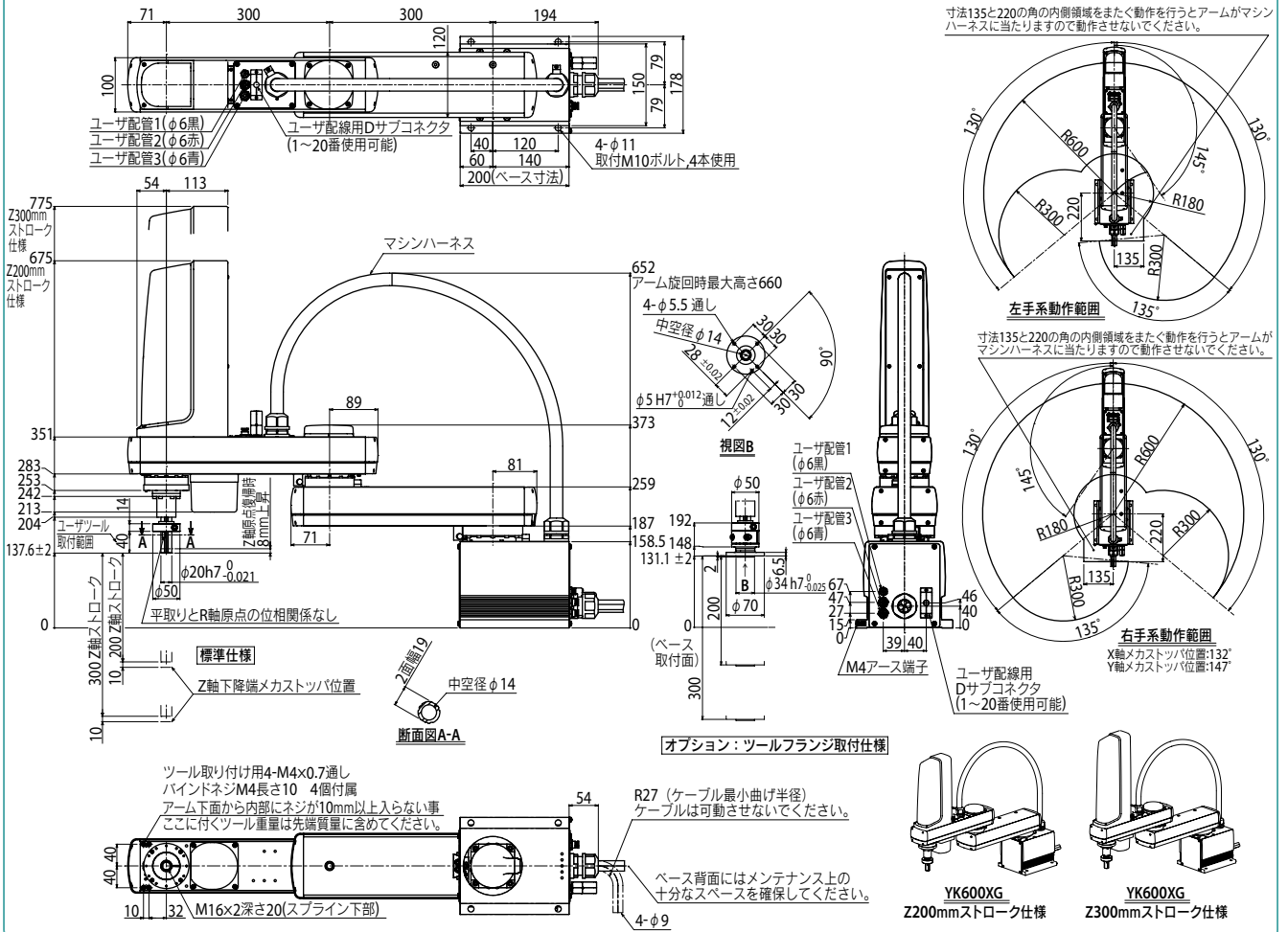
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK600XGH

標準仕様：中型



- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK600XGH [] [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm ツールフランジ 無記入:なし F:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA (OP.A) オプションB (OP.B) オプションC (OP.C) オプションD (OP.D) オプションE (OP.E) アフソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.544

RCX240 [] **R3** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

適用コントローラ CE対応 回生装置 拡張I/O ネットワークオプション IVシステム グリッパ バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	減速器 ~ 出力	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	—
最高速度	7.7 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920° /sec
最大可搬質量	20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.47 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 48 kg Z軸 400 mm: 50 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

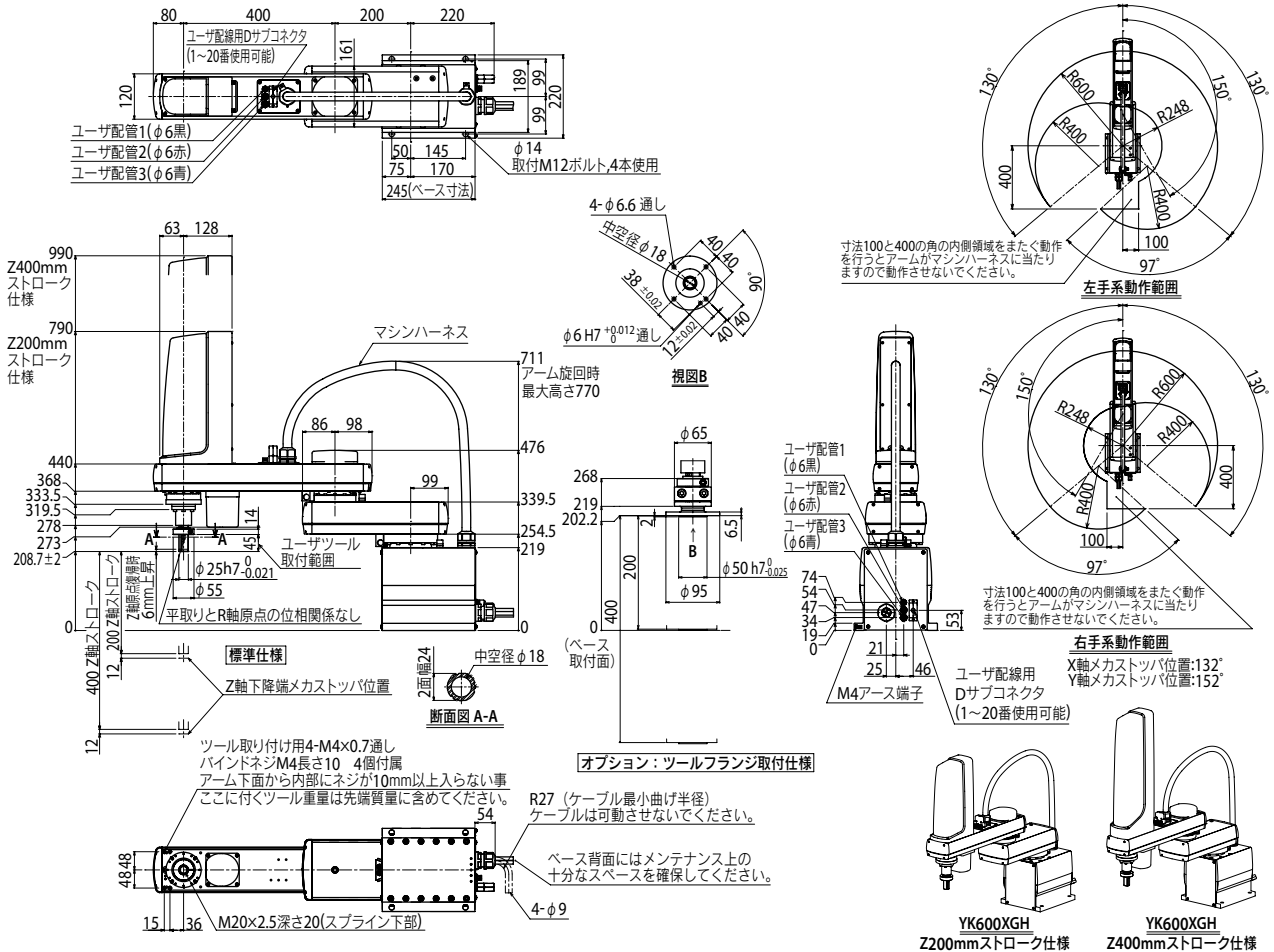
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGH



YK700XGL

標準仕様：大型

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 10kg ※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

注文型式

YK700XGL				RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アッソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	300 mm	200 mm	300 mm
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器 減速器 ~ 出力	直結		
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		32 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3. 加速度係数の設定に制限があります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

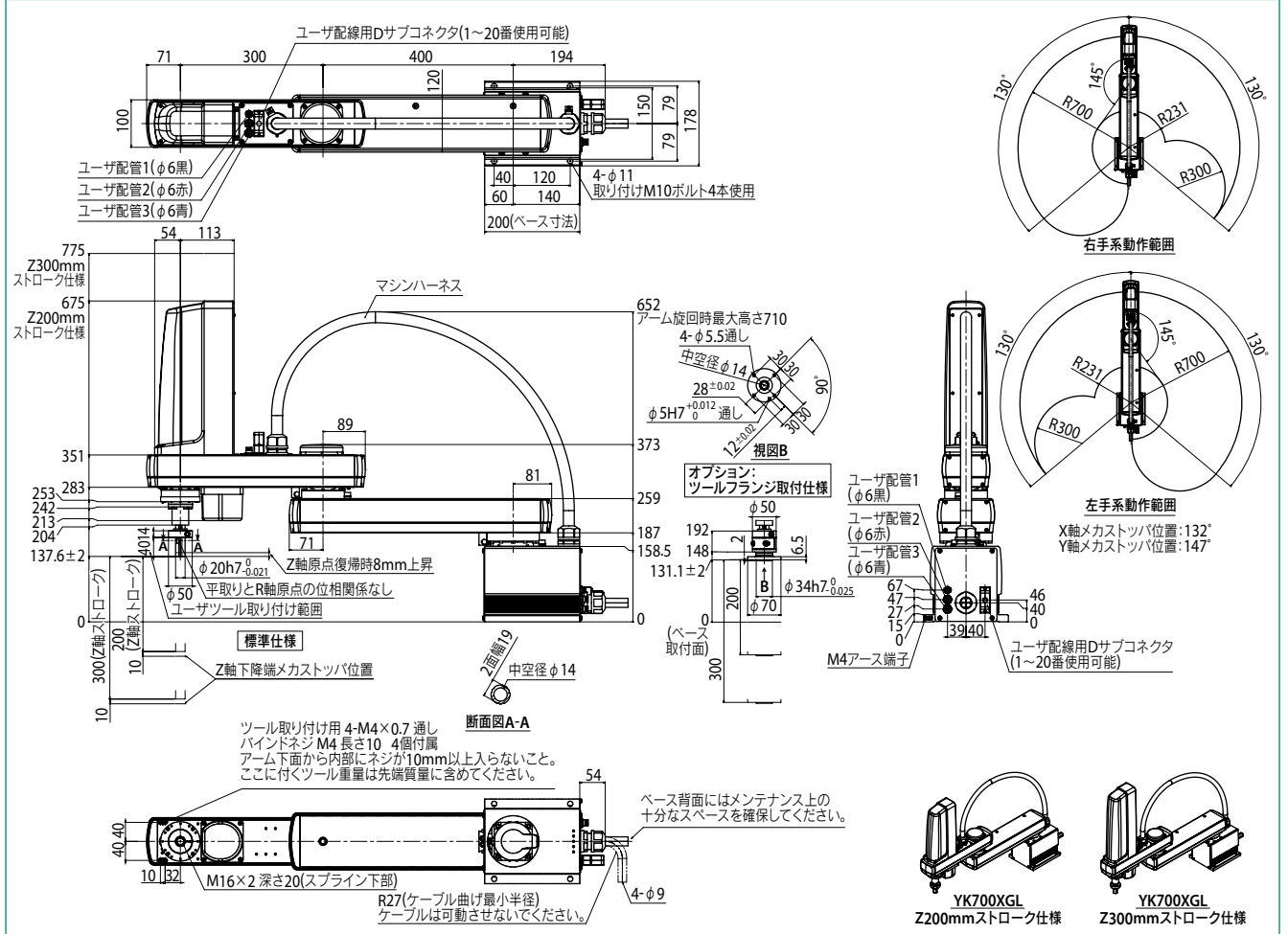
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGL



YK700XG

標準仕様：大型



●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg

注文型式

YK700XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

R3

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	8.4 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec	—
最大可搬質量	20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 50 kg Z軸 400 mm : 52 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントレース リモートコマンド オンライン命令

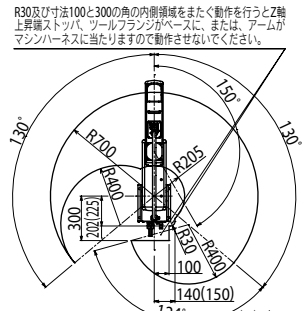
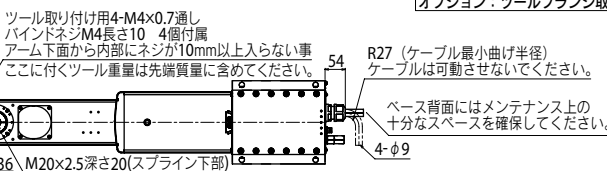
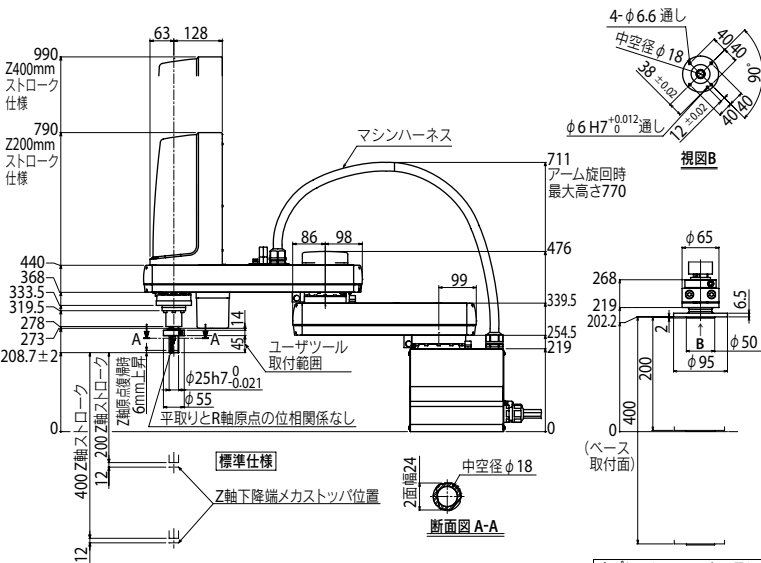
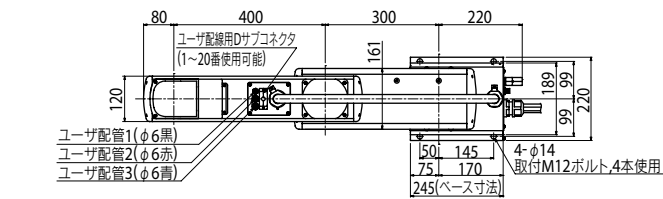
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

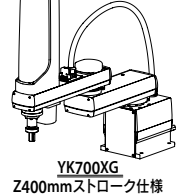
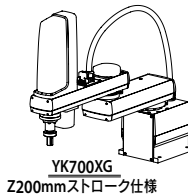
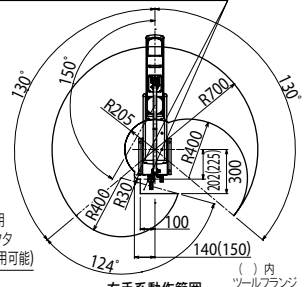
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XG



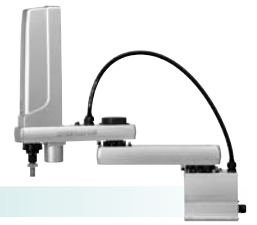
R30及び寸法100と300の角の内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸上昇端ストップ、ツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



YK800XG

標準仕様：大型

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK800XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	RVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
減速器 ~ 出力					
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 52 kg		Z軸 400 mm : 54 kg	

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

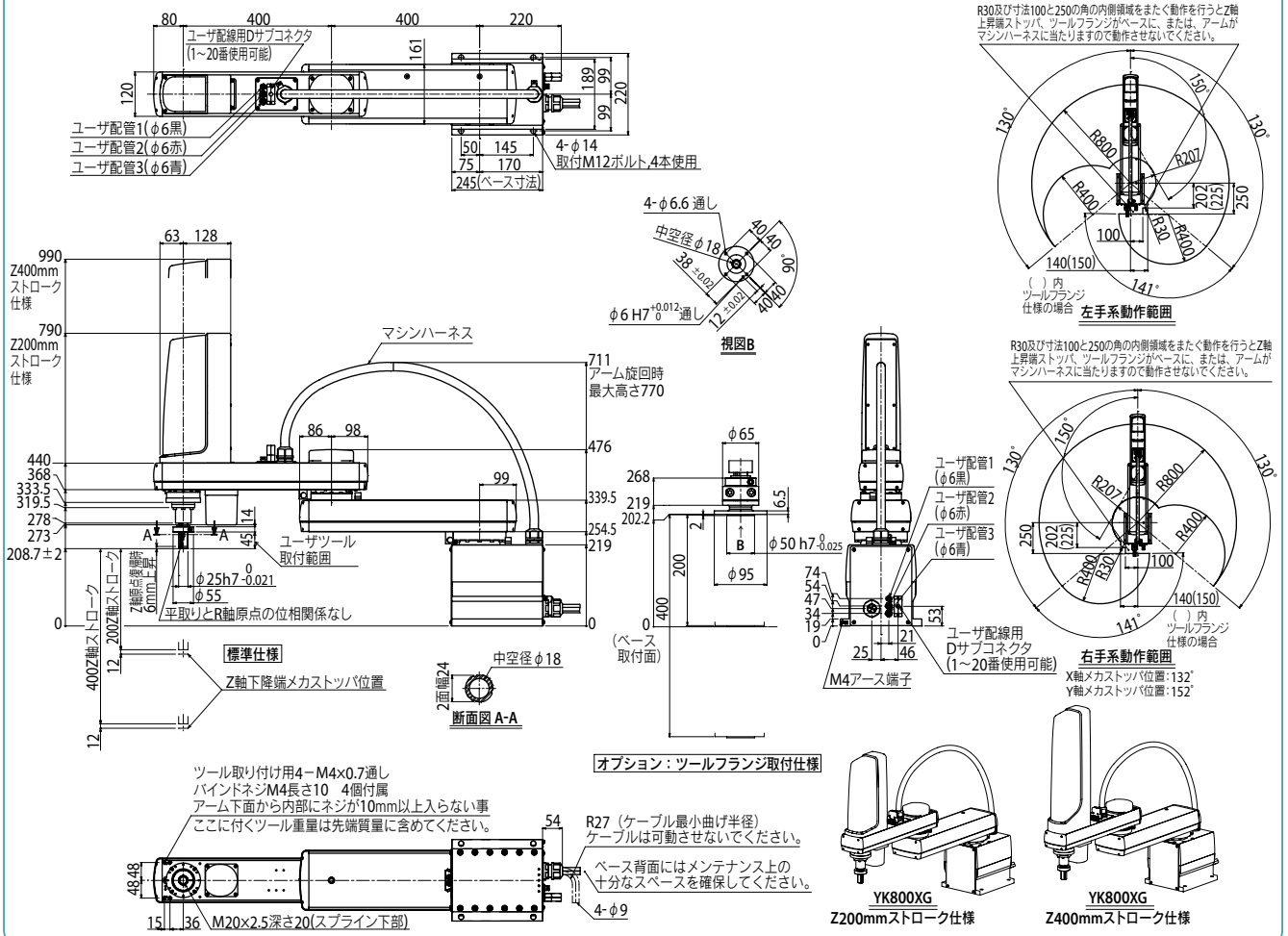
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XG



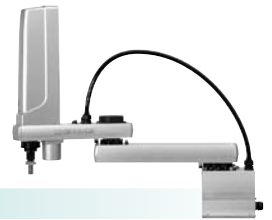
適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK900XG

標準仕様：大型

● アーム長 900mm ● 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK900XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

R3

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	500 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	9.9 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量	20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 54 kg Z軸 400 mm : 56 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。*3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

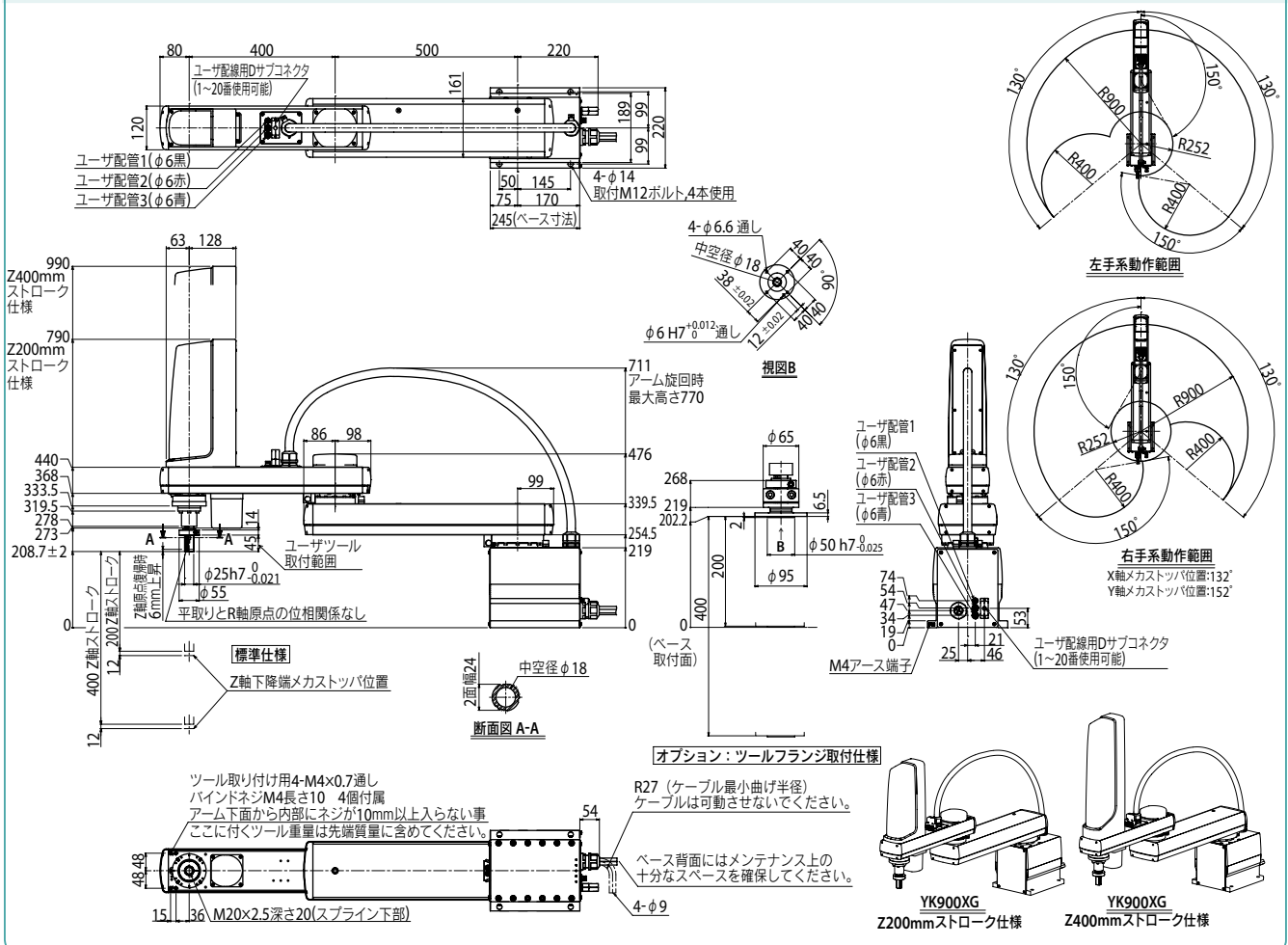
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK900XG



YK900XG
Z200mmストローク仕様

YK900XG
Z400mmストローク仕様

YK1000XG

標準仕様：大型

- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK1000XG

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アパノバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速器				
減速器 ~ 出力				
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	10.6 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量	20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 56 kg Z軸 400 mm : 58 kg			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
- * 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

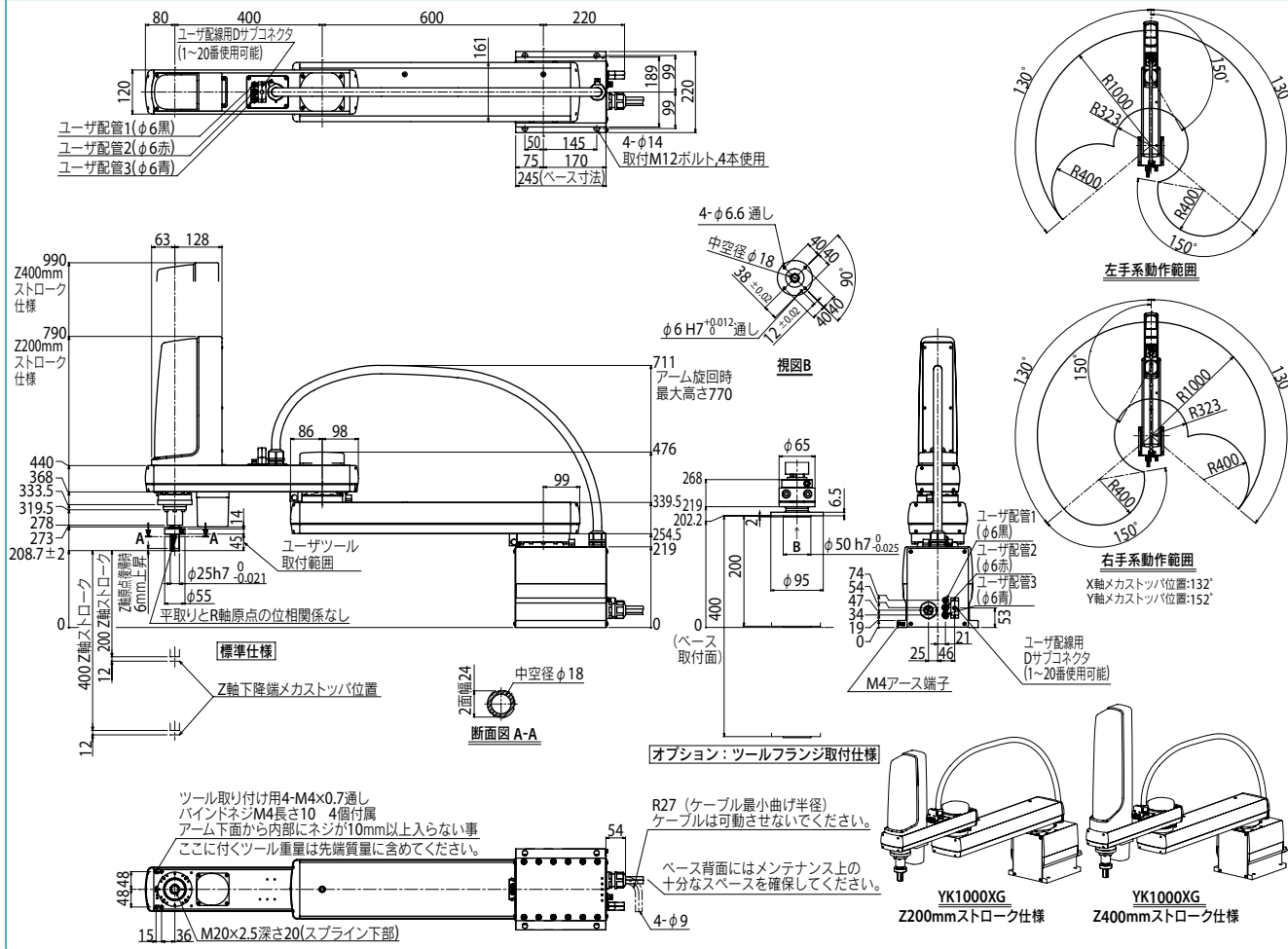
* ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XG

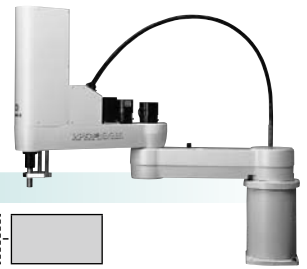


適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK1200X

標準仕様：大型



- アーム長 1200mm
- 最大可搬質量 50kg

注文型式

YK1200X-400

ロボット本体 - Z軸ストローク - ケーブル長
 3L: 3.5m
 5L: 5m
 10L: 10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アノソバッテリー

RCX240

R

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

IVYシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	600 mm	600 mm	400 mm	—
回転範囲	±125°	±150°	—	±180°
モータ出力 AC	900 W	800 W	600 W	400 W
減速機構	減速器	遊星歯車	遊星歯車	ボールネジ
	伝達方式	直結	直結	タイミングベルト伝達
繰返し位置決め精度*1	±0.05 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
最高速度	7.4 m/sec	—	0.75 m/sec	600° /sec
最大可搬質量	50 kg			
標準サイクルタイム: 5kg 可搬時*2	0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	2.45 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	124 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.612をご参照ください。

適用コントローラ

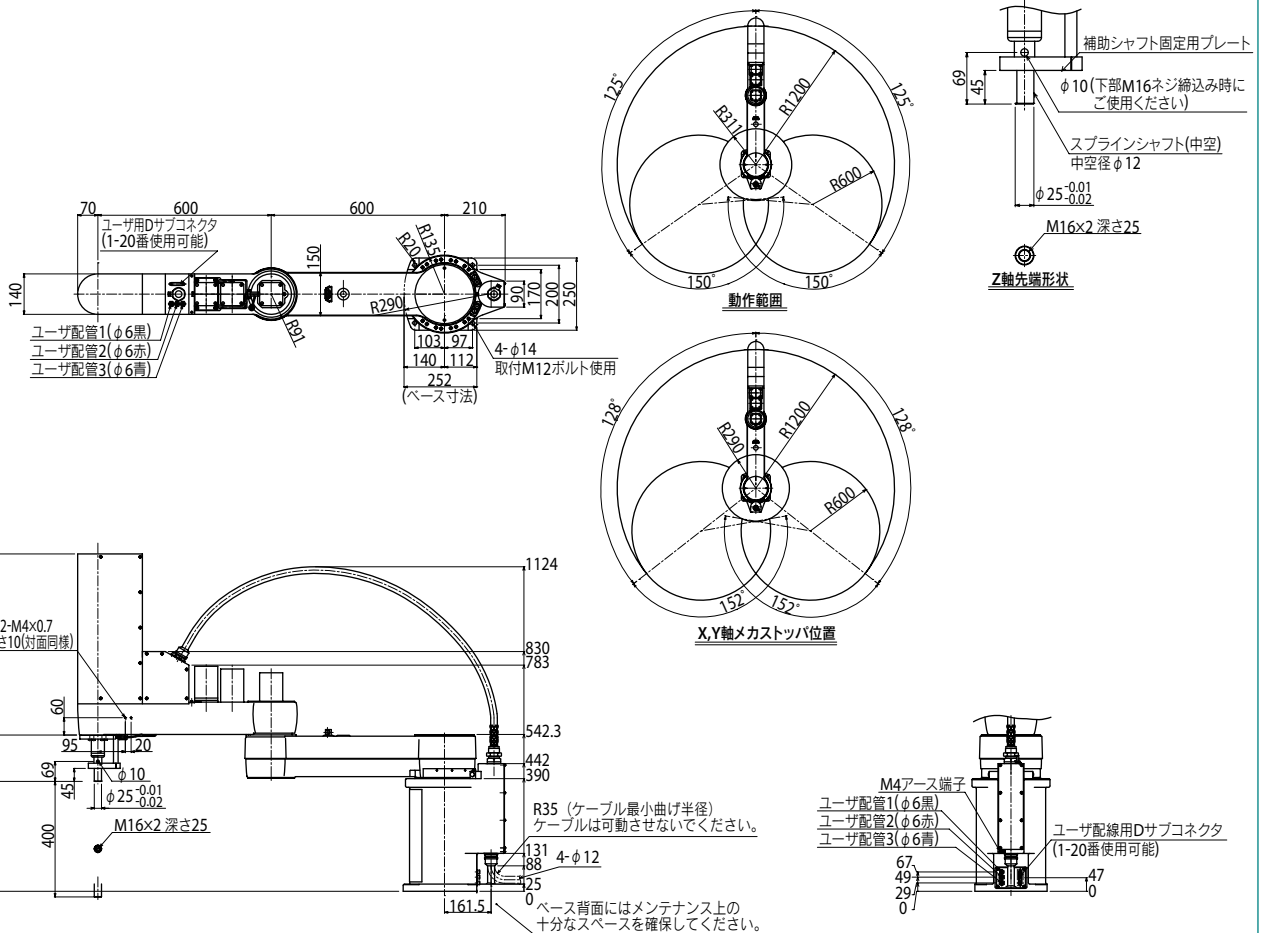
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1200X



YK300XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 300mm ●最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK300XGS

150

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	--------------------------------------------------------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ (バッテリー)
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	-------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	振動	ネットワークオプション	IVシステム	クリップ	バッテリー
----------	------	----	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	150 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±120°	±130°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ～減速器	直結	直結
減速器～出力	直結	直結	直結	直結
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	4.4 m/sec	1.0 m/sec	1020°/sec (壁取付け) 720°/sec (インバース)	—
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 ^{※4})			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

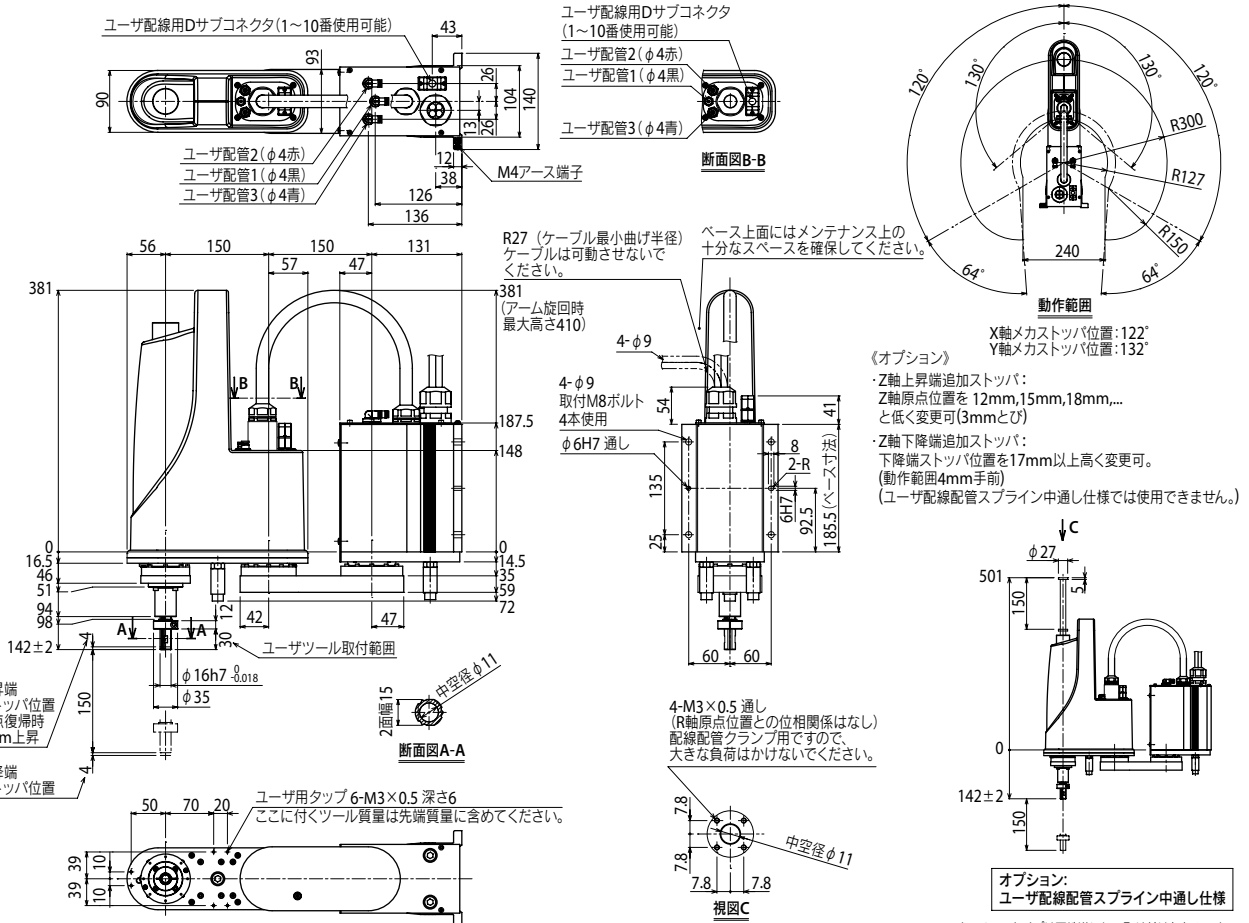
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK300XGS

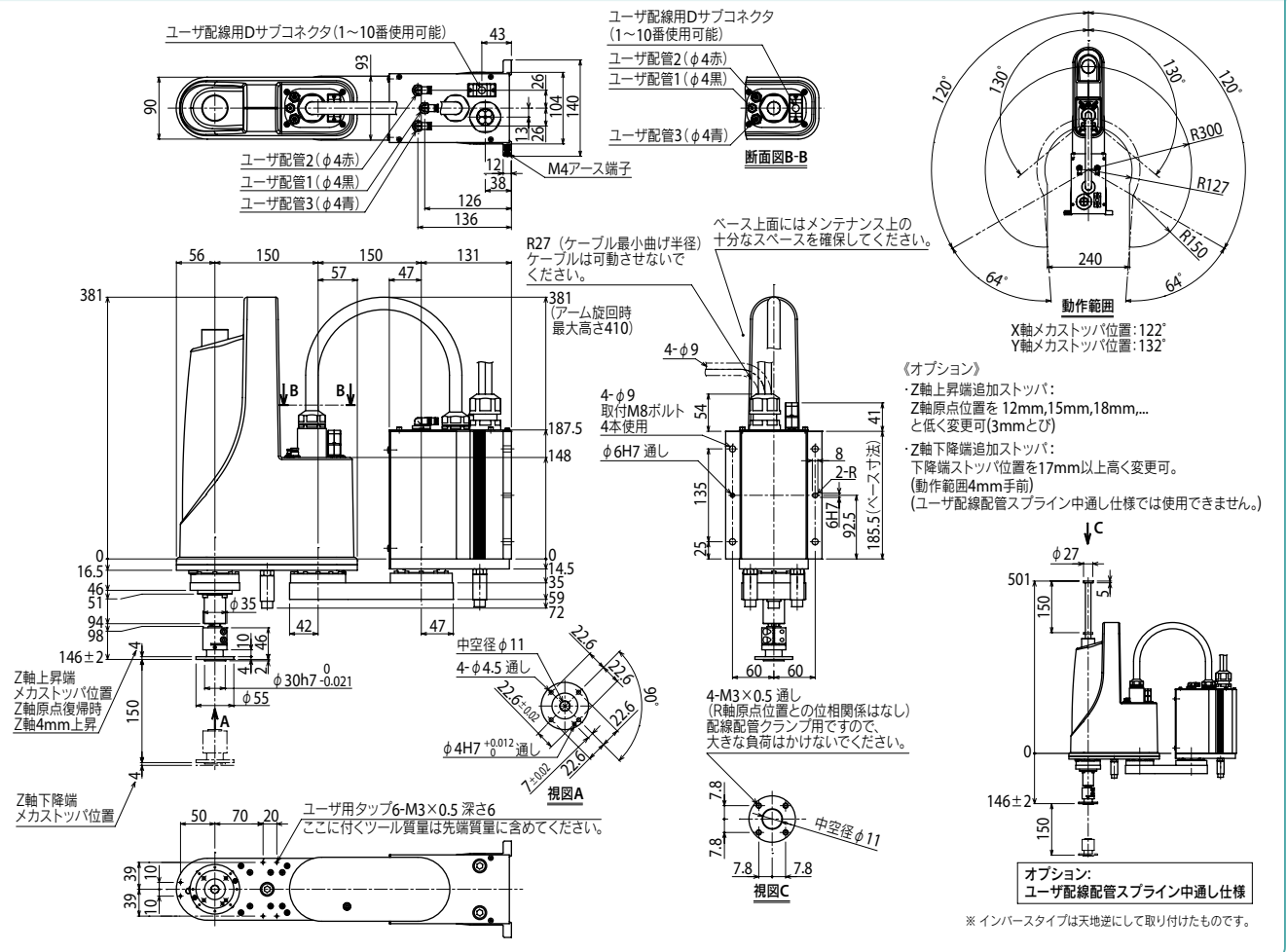


適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

- 垂直多関節ロボット
- YA
- ユニファイドフレーム
- LCM100
- 小型直軸ロボット
- TRANSEVO
- 直軸ロボット
- FLIP-X
- ユニファイド直軸ロボット
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スカラロボット
- YK-X
- ヒンジ型ロボット
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- 全方位/
- タイナー
- 小型/中型
- 大型
- 取り付け
- インバース
- 防塵・防滴

YK300XGS ツールフランジ取付仕様



YK400XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 400mm

●最大可搬質量 5kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK400XGS

150

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150・150mm	ソールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	--------------------------------------------------------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ バッテリー
-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張	ネットワークオプション	IVシステム	クラブパ	バッテリー
----------	------	----	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±125°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	ハーモニックドライブ			
	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
伝達方式	直結			
減速器 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec(壁取付け) 720°/sec(インバース)
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 ^{※4})			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	20 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
※4. オプション仕様(ソールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

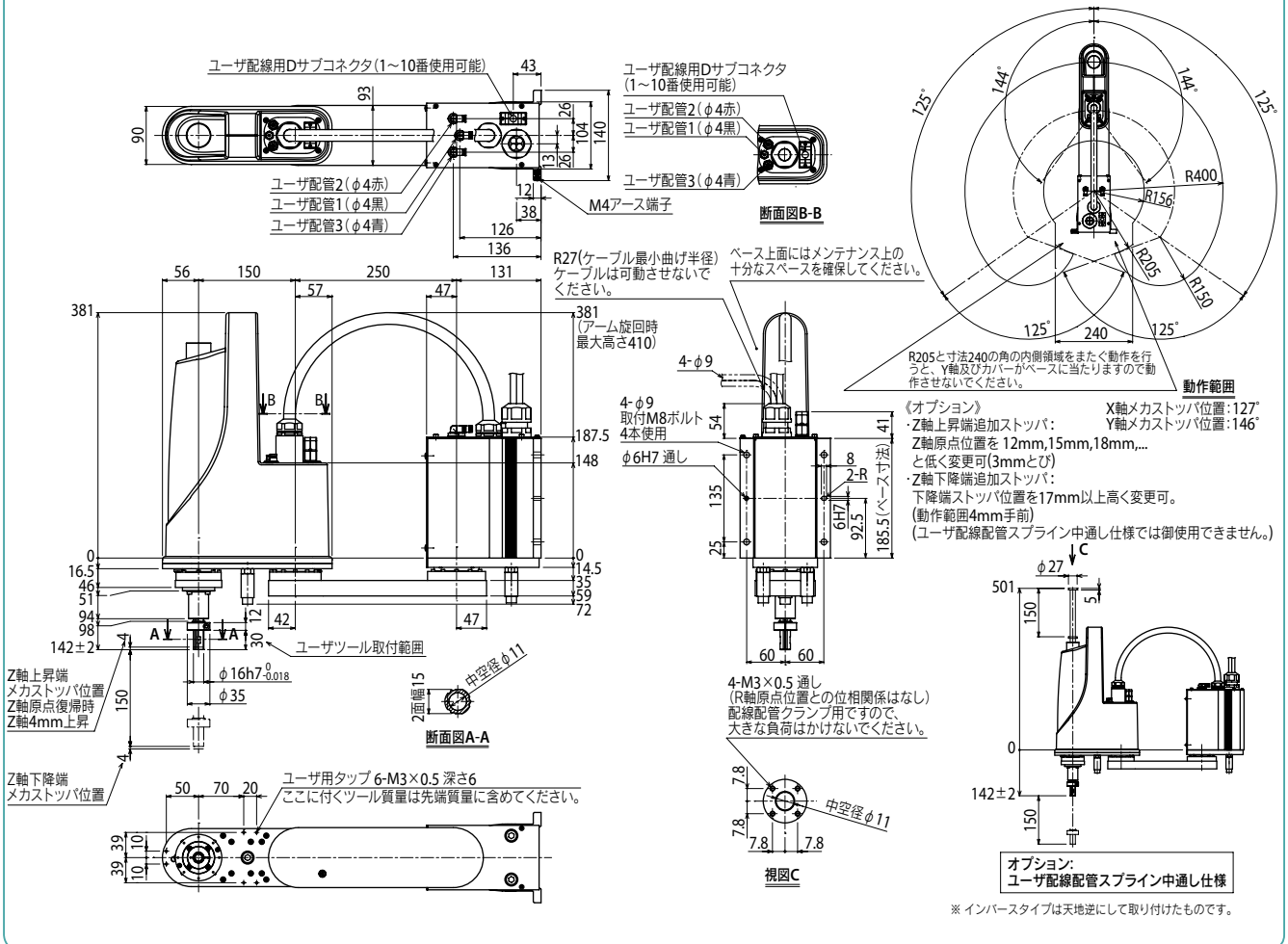
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※可動範囲は、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XGS

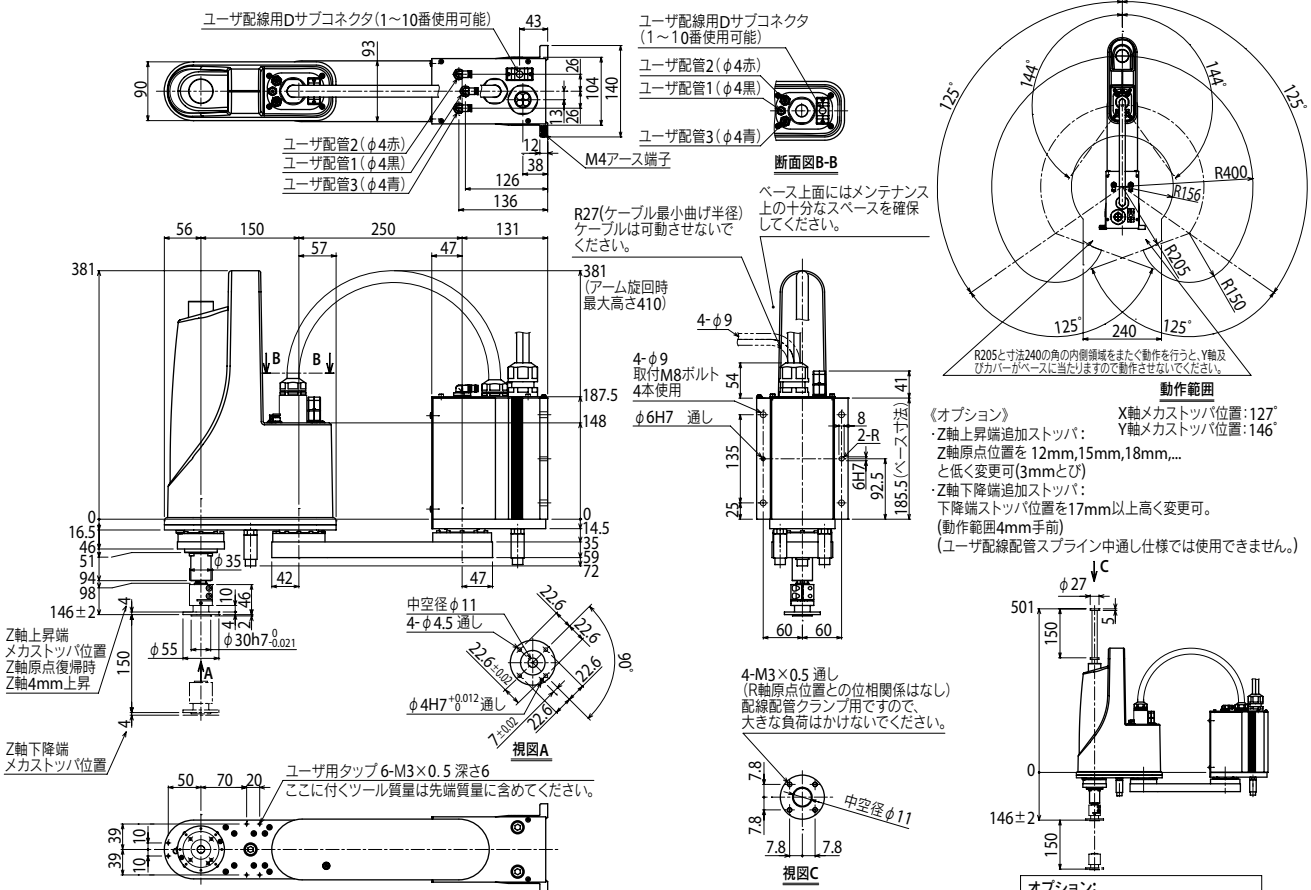


適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

- 垂直多関節ロボット
- YA
- ユニファインズモーター
- LCM100
- 小型歯車ロボット
- TRANSEVO
- 歯車ロボット
- FLIP-X
- ユニファインズモーター
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スクラボット
- YK-X
- ヒールズモーター
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- 全方位/
- タイニー
- 小型/中型
- 大型
- 取り付け
- インバース
- 防塵・防滴

YK400XGS ツールフランジ取付仕様



YK500XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg



注文型式

YK500XGS

ロボット本体	取付け方法 ¹⁾ W:壁取付け (外観隠通り) J:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 ²⁾ 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	----------------------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	再生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け・壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
回転範囲	±105°	±125°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結
減速器 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 ^{※1)}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700°/sec (壁取付け) 800°/sec (インバース)
最大可搬質量	10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2)}	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3)}	0.30 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	30 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

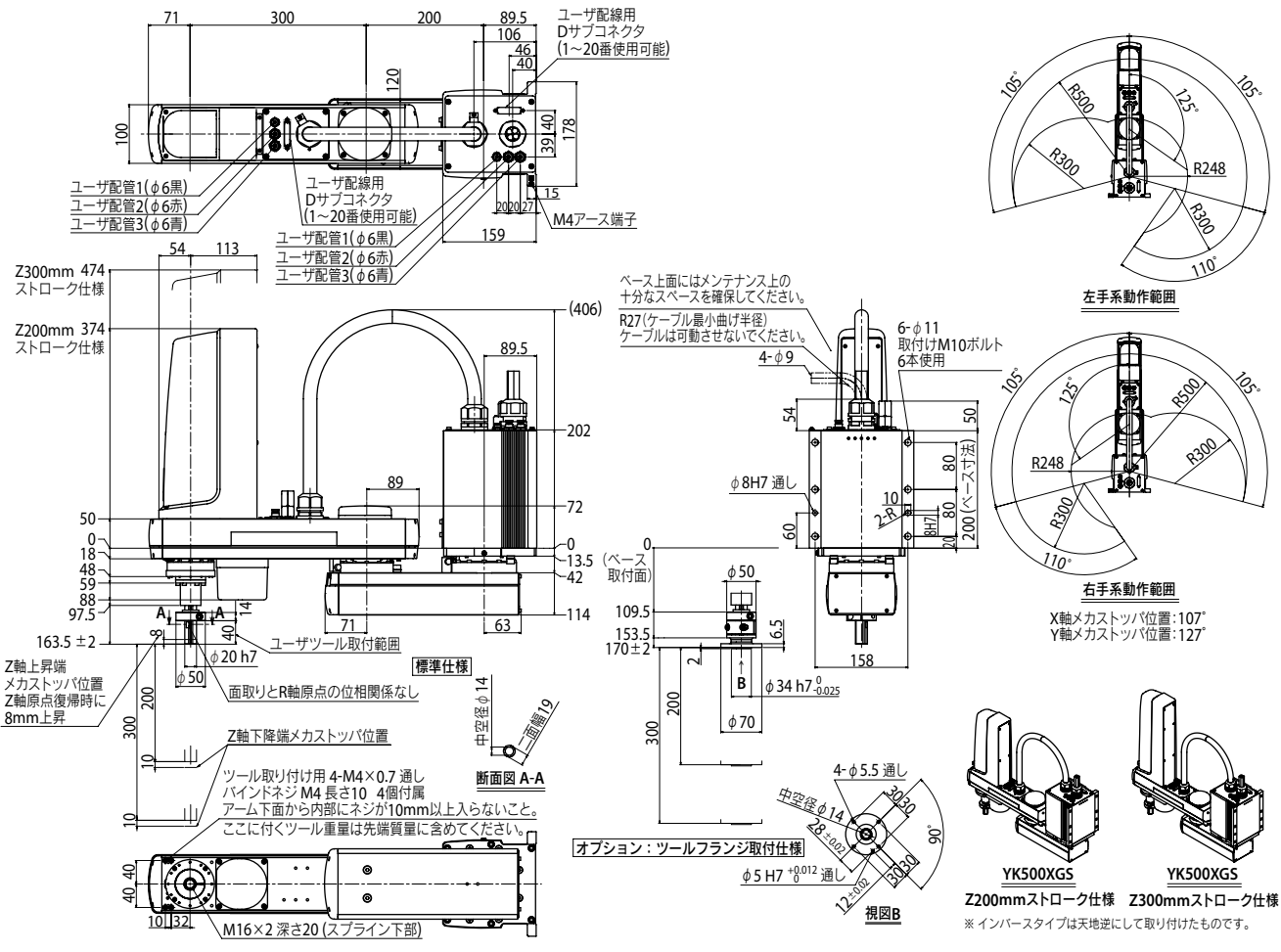
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGS



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK700XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg

注文型式

YK700XGS

ロボット本体	取付け方法 ^{※1} W:壁取付け (外観面通り) J:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	オプション バッテリー
------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
軸仕様	回転範囲	±130°	±130°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
繰返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec 1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)	
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 50 kg	Z軸 400 mm: 52 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

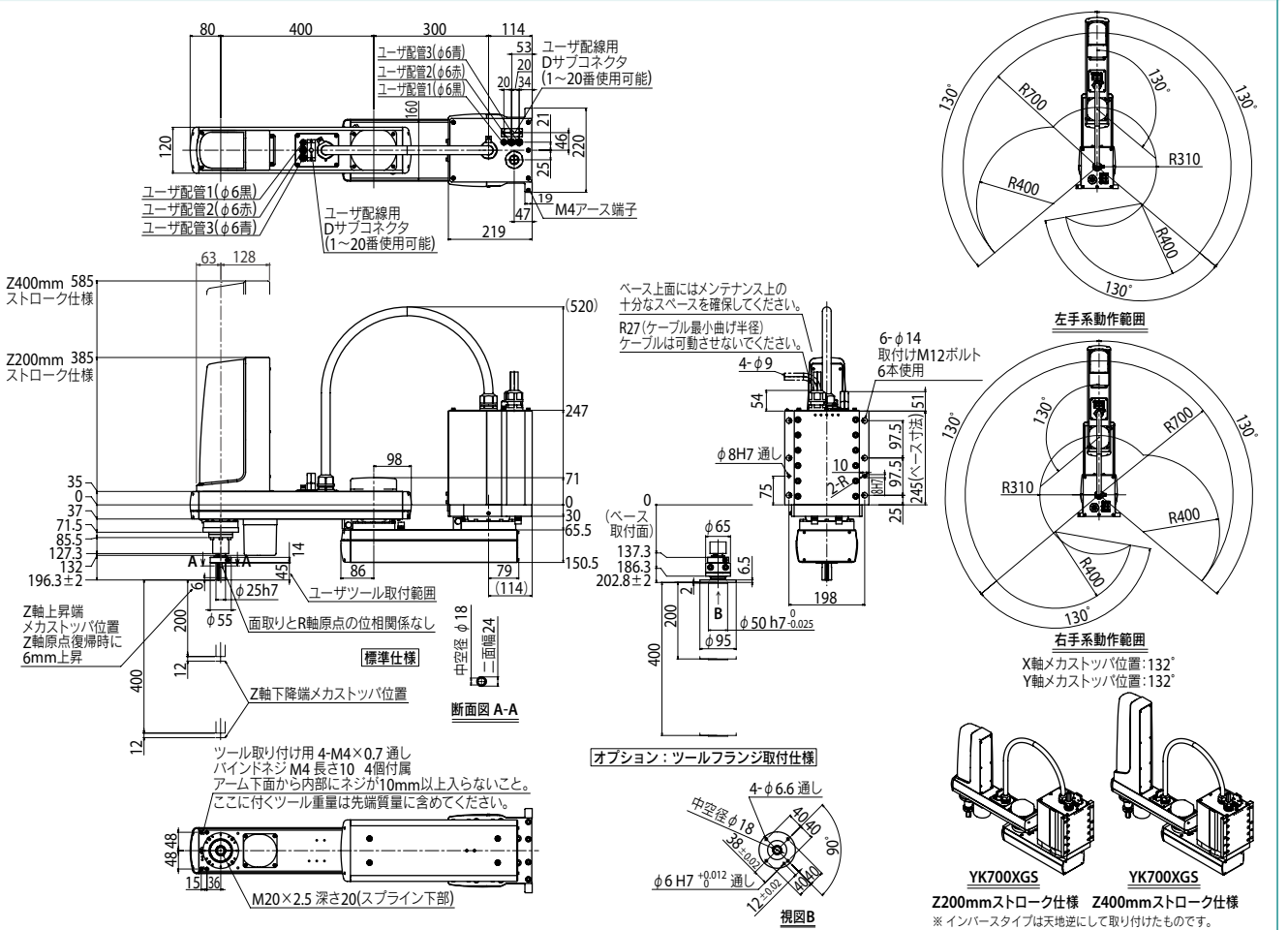
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGS



YK800XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XGS

ロボット本体	取付け方法 ^{※1} W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	—
最高速度		9.2 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 52 kg	Z軸 400 mm: 54 kg	—	

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

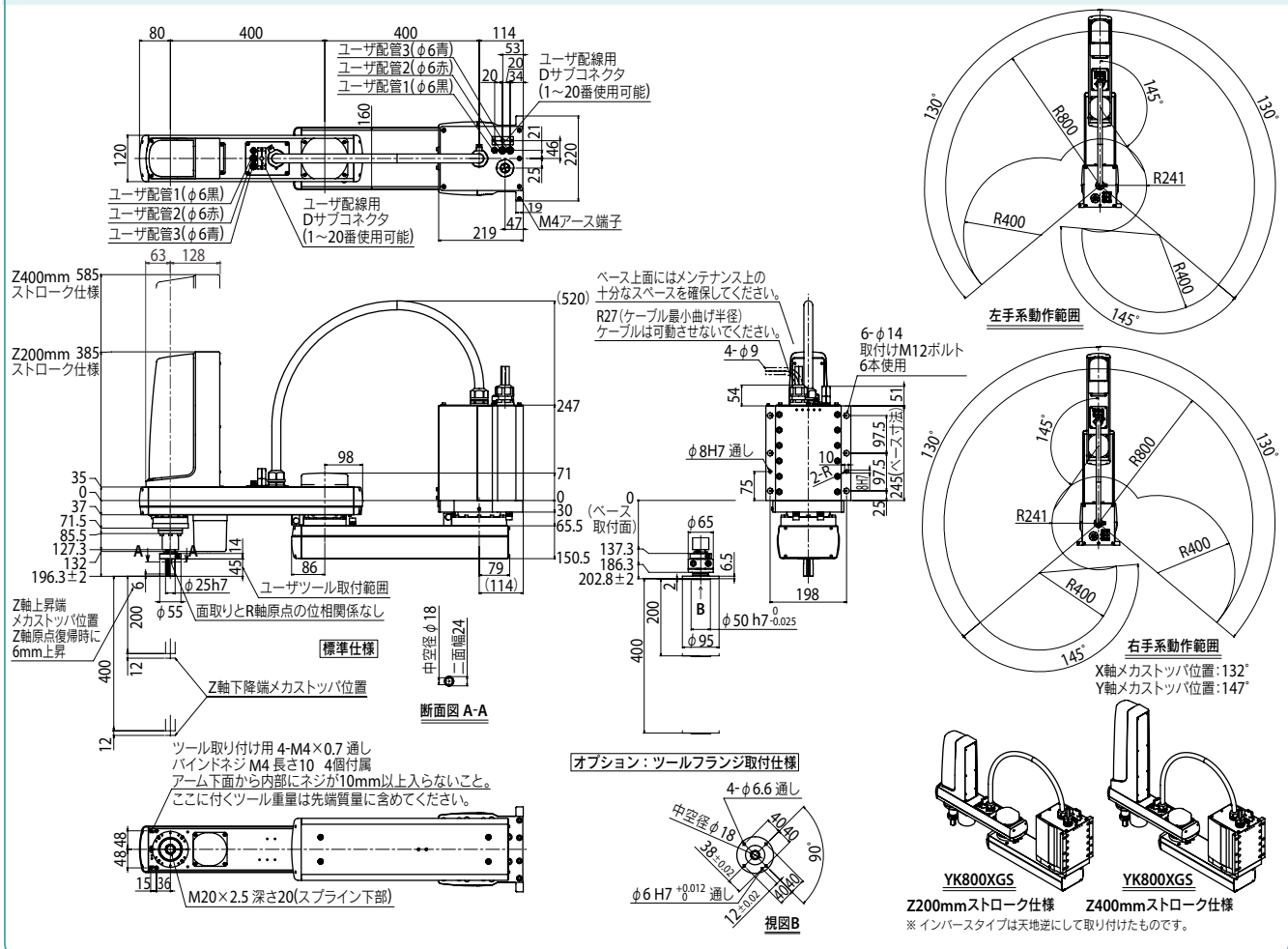
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XGS



YK900XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK900XGS

ロボット本体	取付け方法 ^{※1} W:壁取付け (外観面通り) J:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプ ン パ ッ テ リ
-------------------	----------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	再生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリ
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け・壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	500 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.9 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)・19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 54 kg		Z軸 400 mm : 56 kg	

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

■適用コントローラ

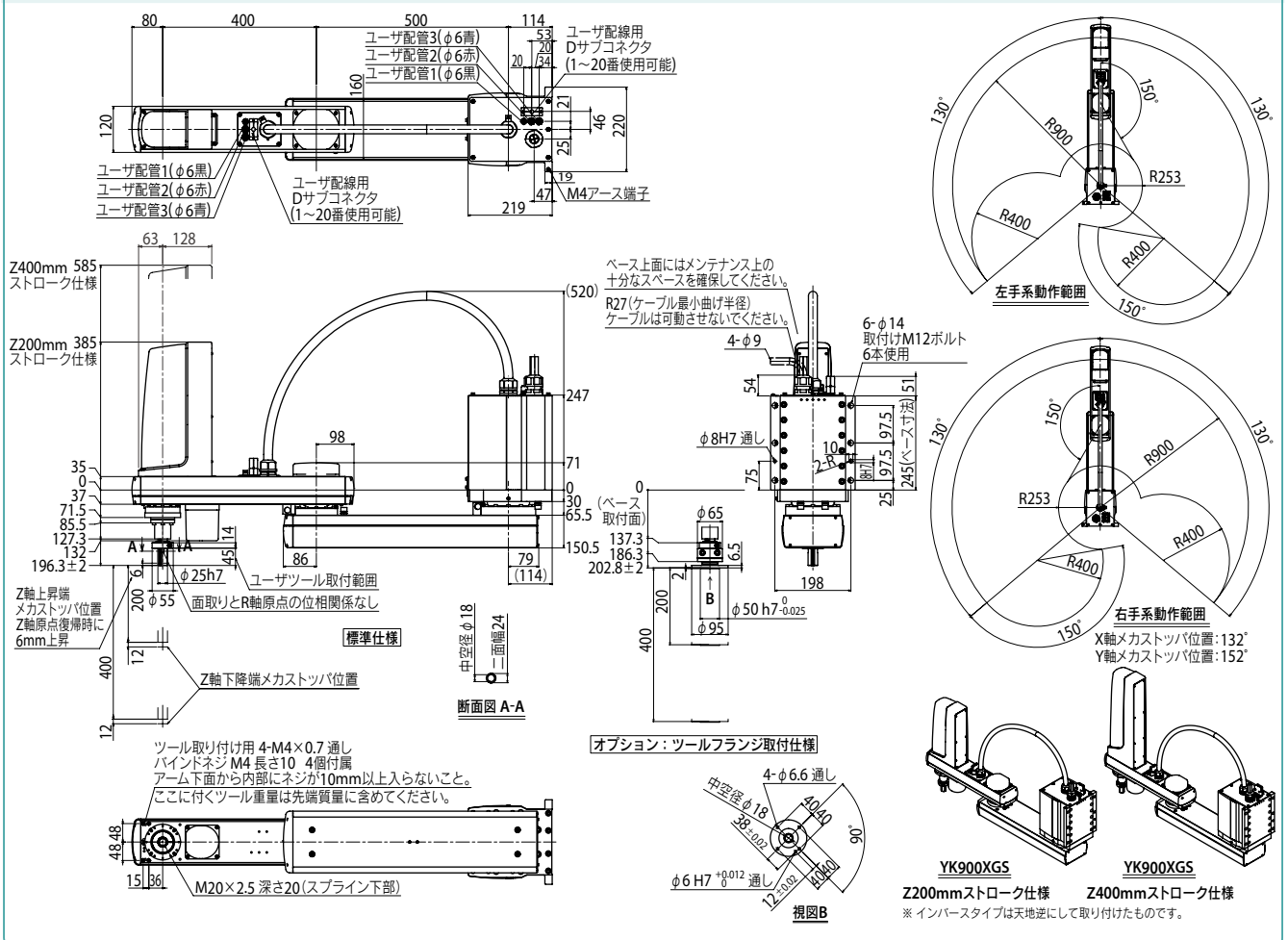
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK900XGS



適用コントローラ RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK1000XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 1000mm ● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK1000XGS

ロボット本体	取付け方法 ^{※1} W:壁取付け (外観隠通) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	---------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ (バッテリー)
-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッドパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	-------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度		10.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 56 kg Z軸 400 mm : 58 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

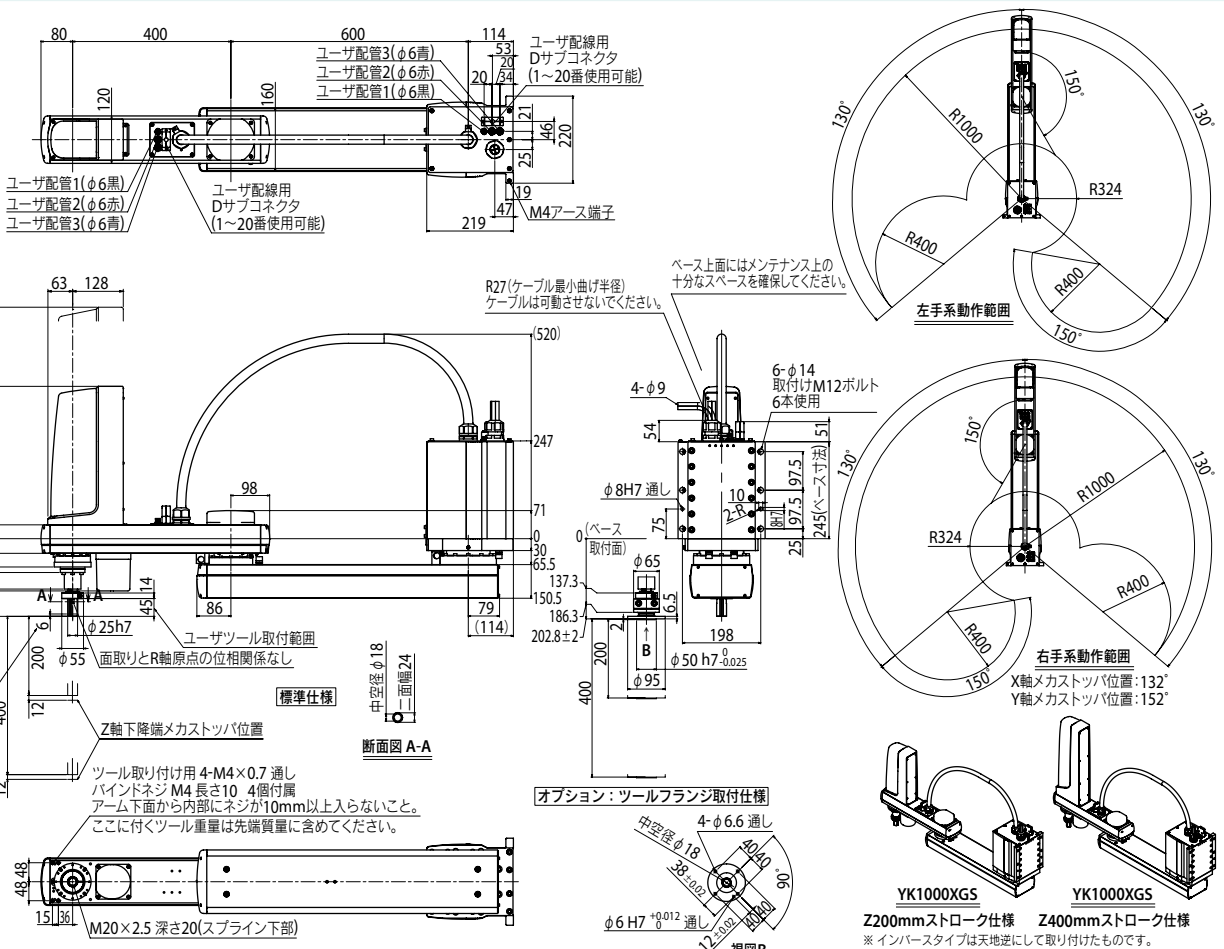
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XGS



YK250XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 250mm ●最大可搬質量 4kg

注文型式

YK250XGP-150

S

RCX340-4

ロボット本体 Z軸ストローク 150:150mm ツールフランジ 無記入:なし F:あり 中道しシャフト S:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OP.A) オプションB(OP.B) オプションC(OP.C) オプションD(OP.D) オプションE(OP.E) アプリバッテリー

RCX240S

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション VVシステム グリップ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		21.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
 ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

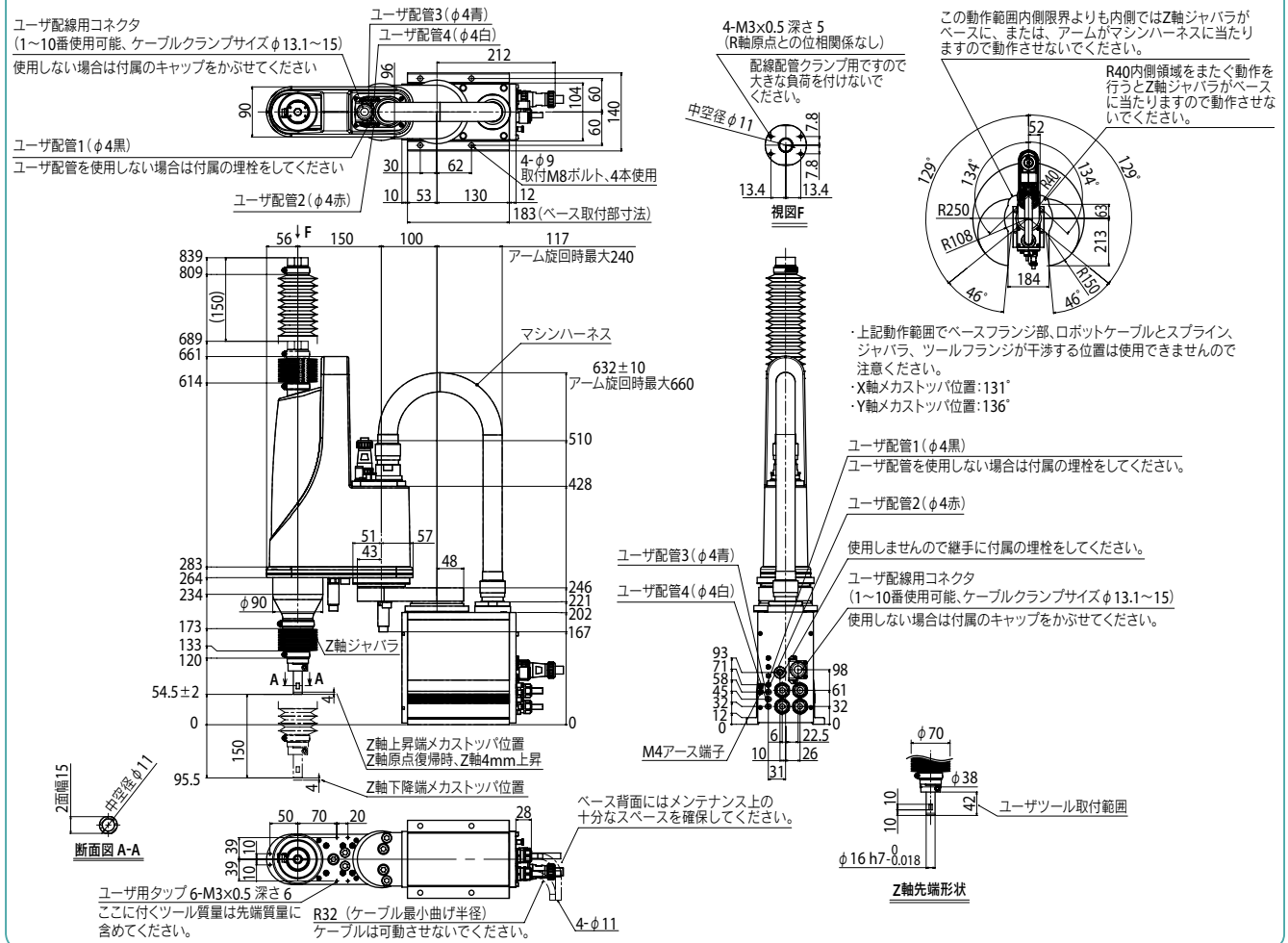
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
 ※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK250XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

垂直多関節ロボット
YA

ユニファイドアームモジュール
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSERVO

直軸ロボット
FLIP-X

ユニファイド直軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒンジ&スライダ
YP-X

クリーン
クリーン

コントローラ
CONTROLLER

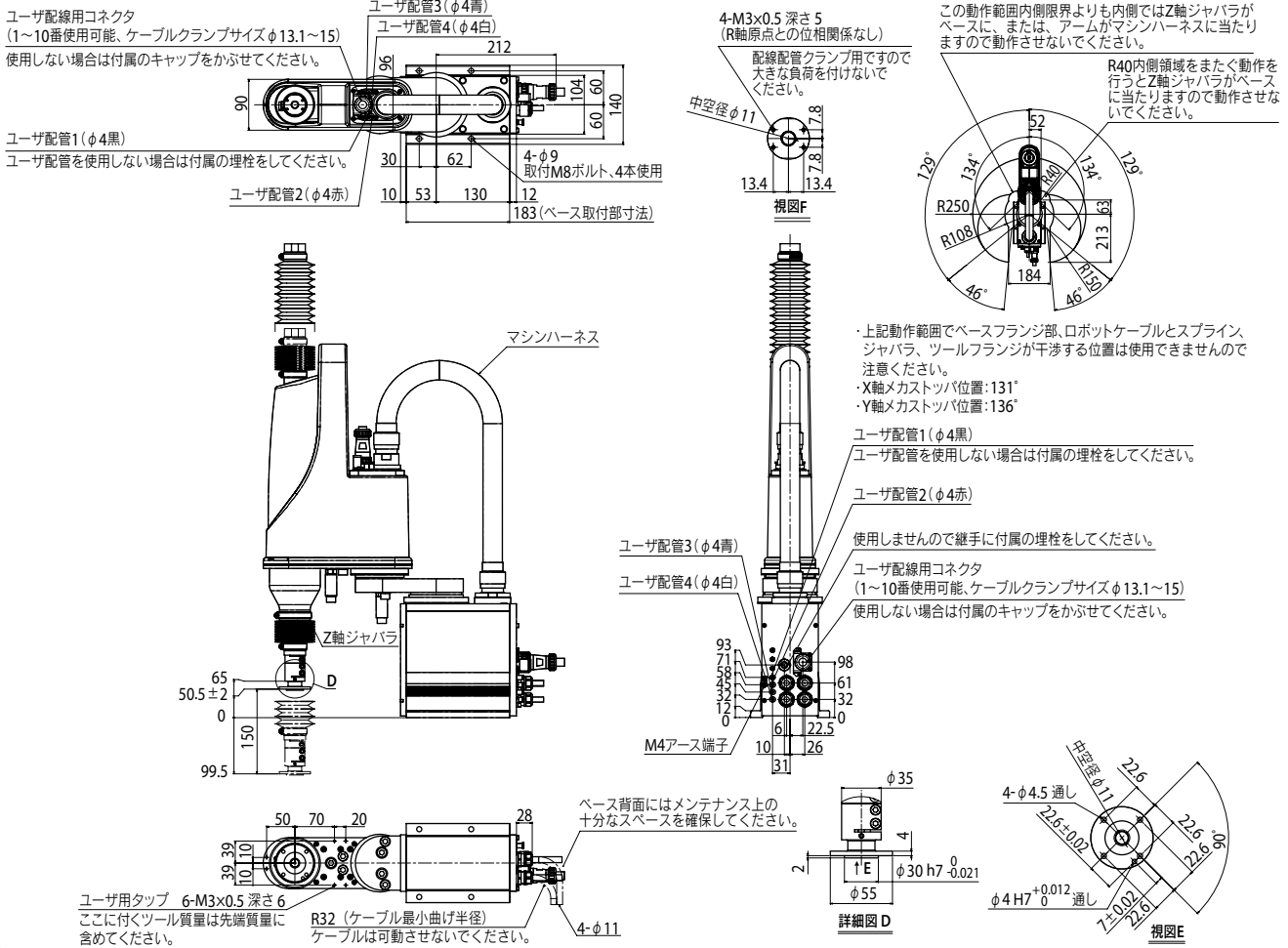
各種情報
INFORMATION

全方位/
タイナー

小型/中型
大型

取り付け
メンテナンス
防護 防滴

YK250XGP ツールフランジ取付仕様



YK350XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK350XGP-150

S

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
保護等級*4	IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22 kg			

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

*可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

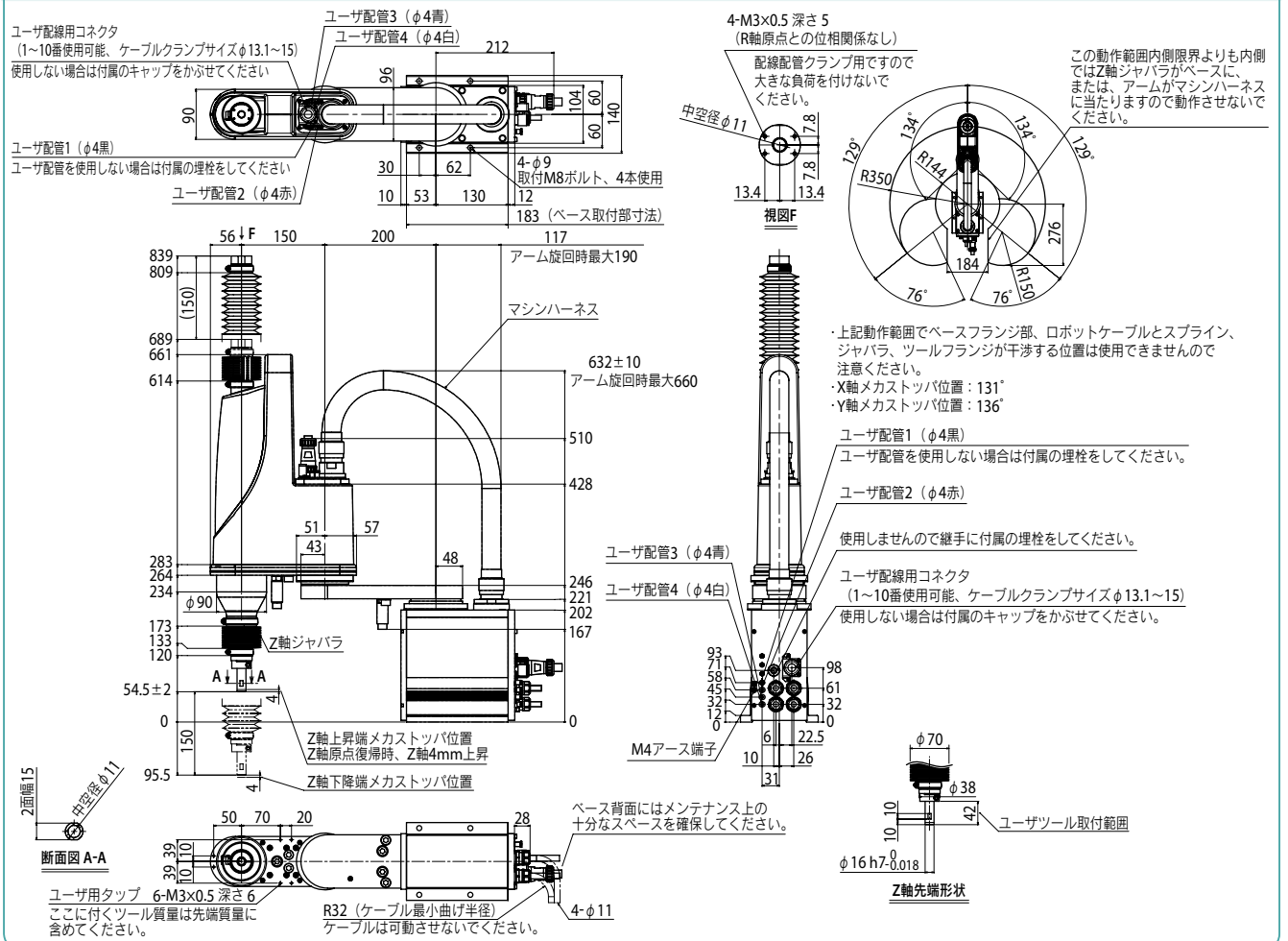
※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。

※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。

※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK350XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

垂直多関節ロボット
YA

ユニファイドモーター
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSEVO

直軸ロボット
FLIP-X

ユニファイド直軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒッチ&トルク
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

全方位/
タイナー

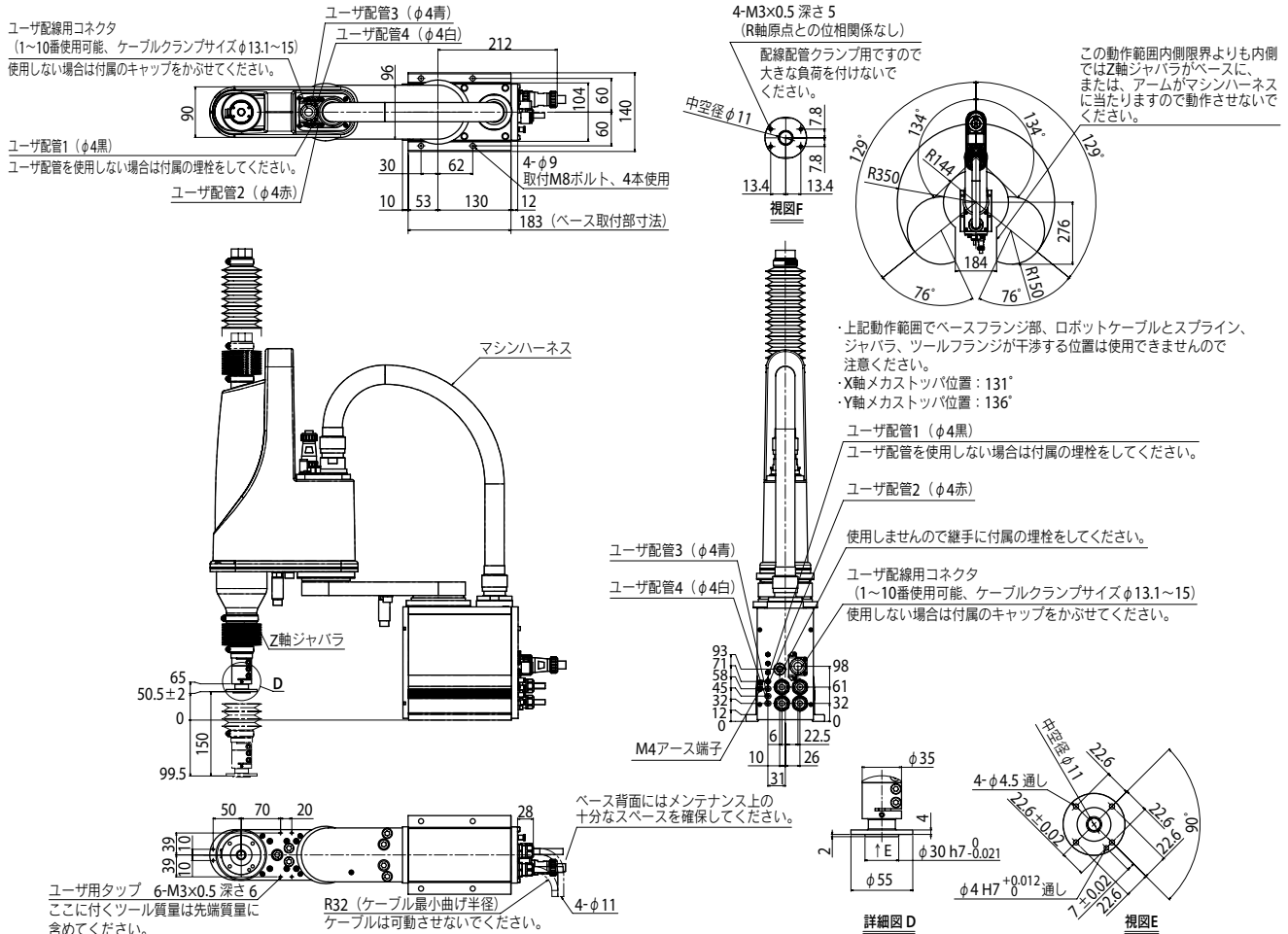
小型/中型

大型

取付け方
メンテナンス

防護 防滴

YK350XGP ツールフランジ取付仕様



YK400XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 400mm ●最大可搬質量 4kg

注文型式

YK400XGP-150

S

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ / バッテリ
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		22.5 kg			

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

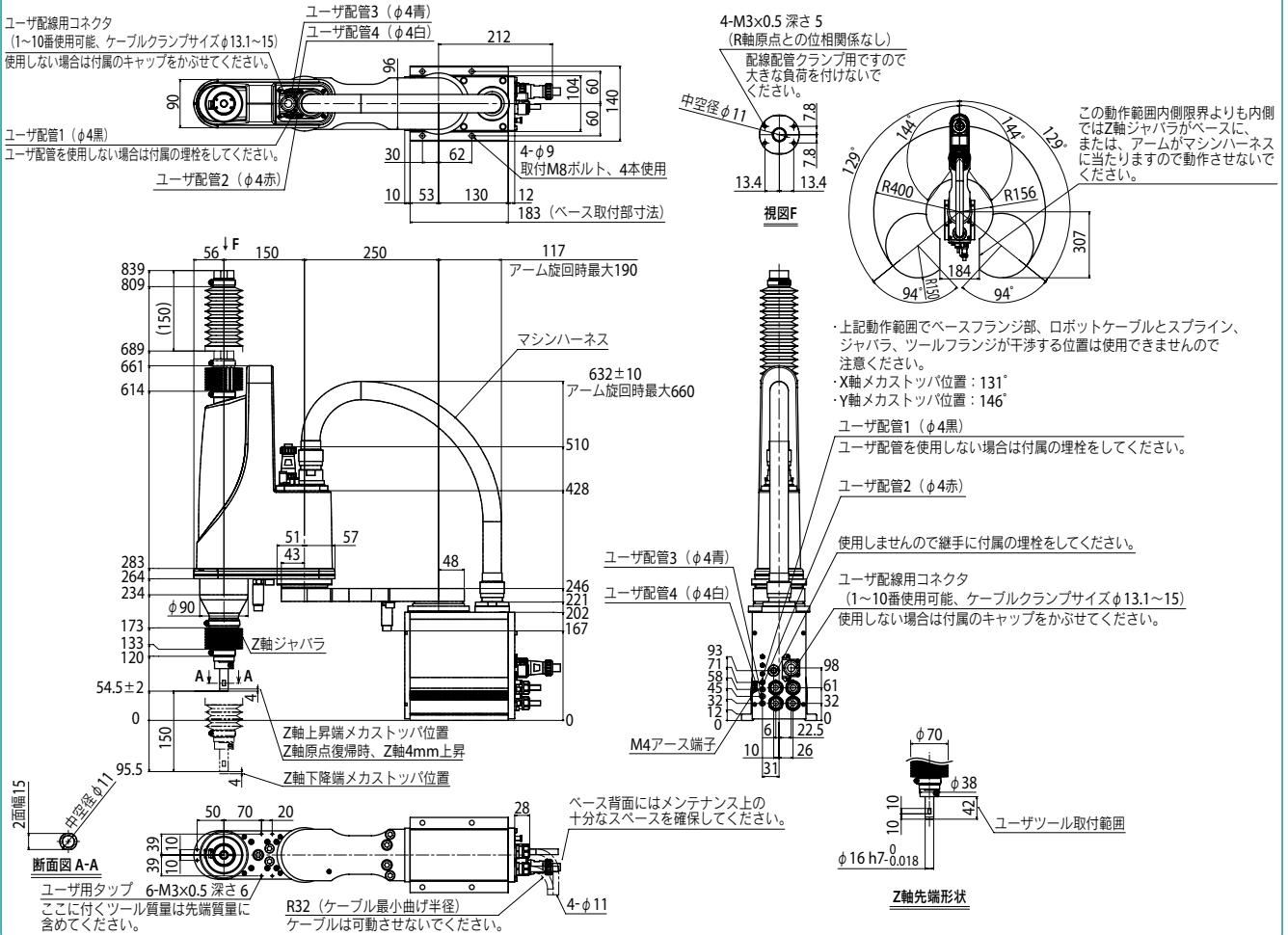
*可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
- ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK400XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

垂直多関節ロボット
YA

ユニファイドモーター
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSEVO

直軸ロボット
FLIP-X

ユニファイド直軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒール＆ソール
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

全方位/
タワニー

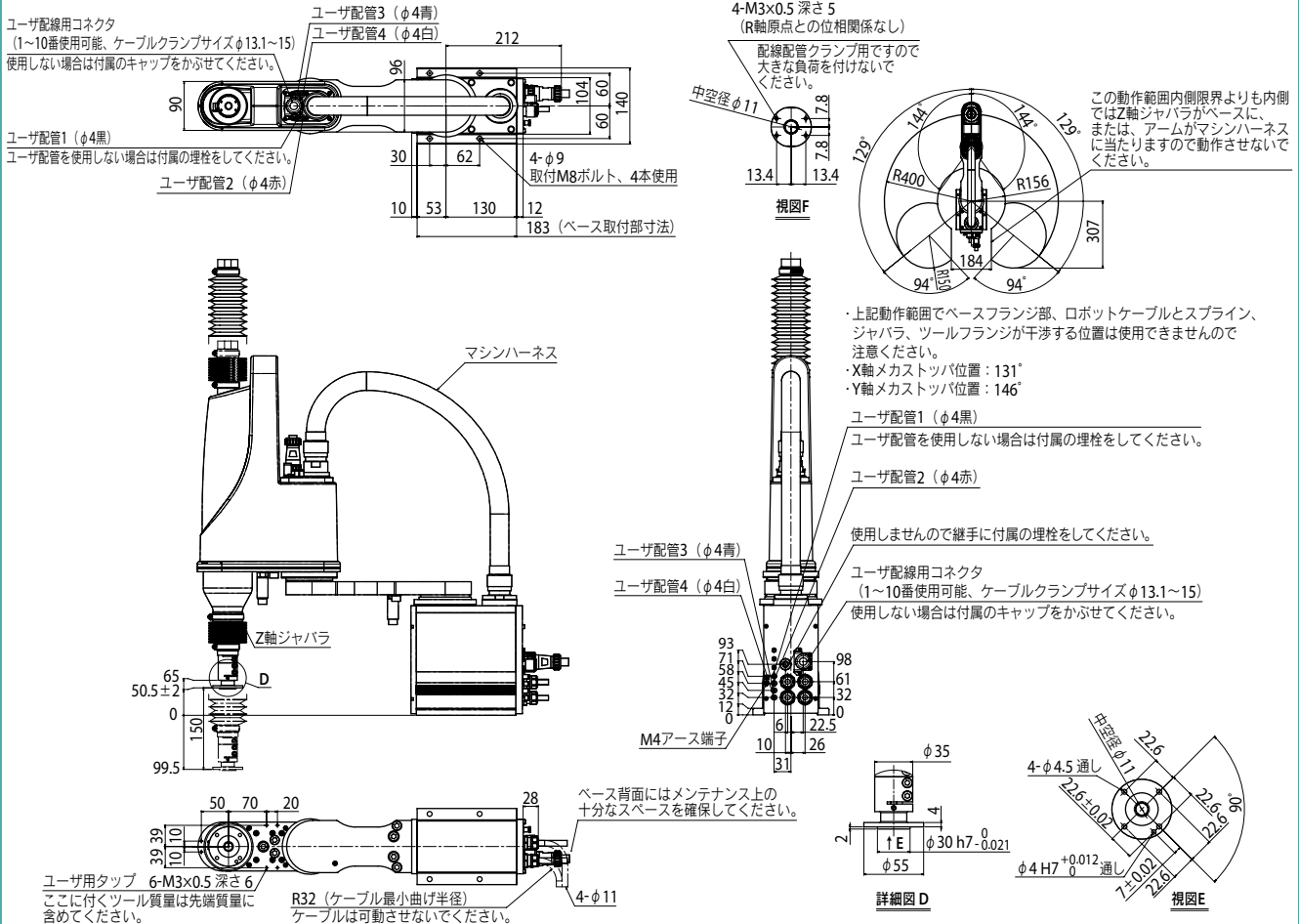
小型/中型

大型

取付け/
メンテナンス

防護/防滴

YK400XGP ツールフランジ取付仕様



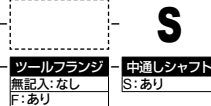
YK500XGLP

防塵・防滴仕様

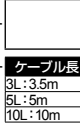
●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500XGLP-150



S



RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能 安全規格 オプションA (OP.A) オプションB (OP.B) オプションC (OP.C) オプションD (OP.D) オプションE (OP.E) アップバッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240S

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション IVYシステム クリッパ バッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.74 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			

■適用コントローラ

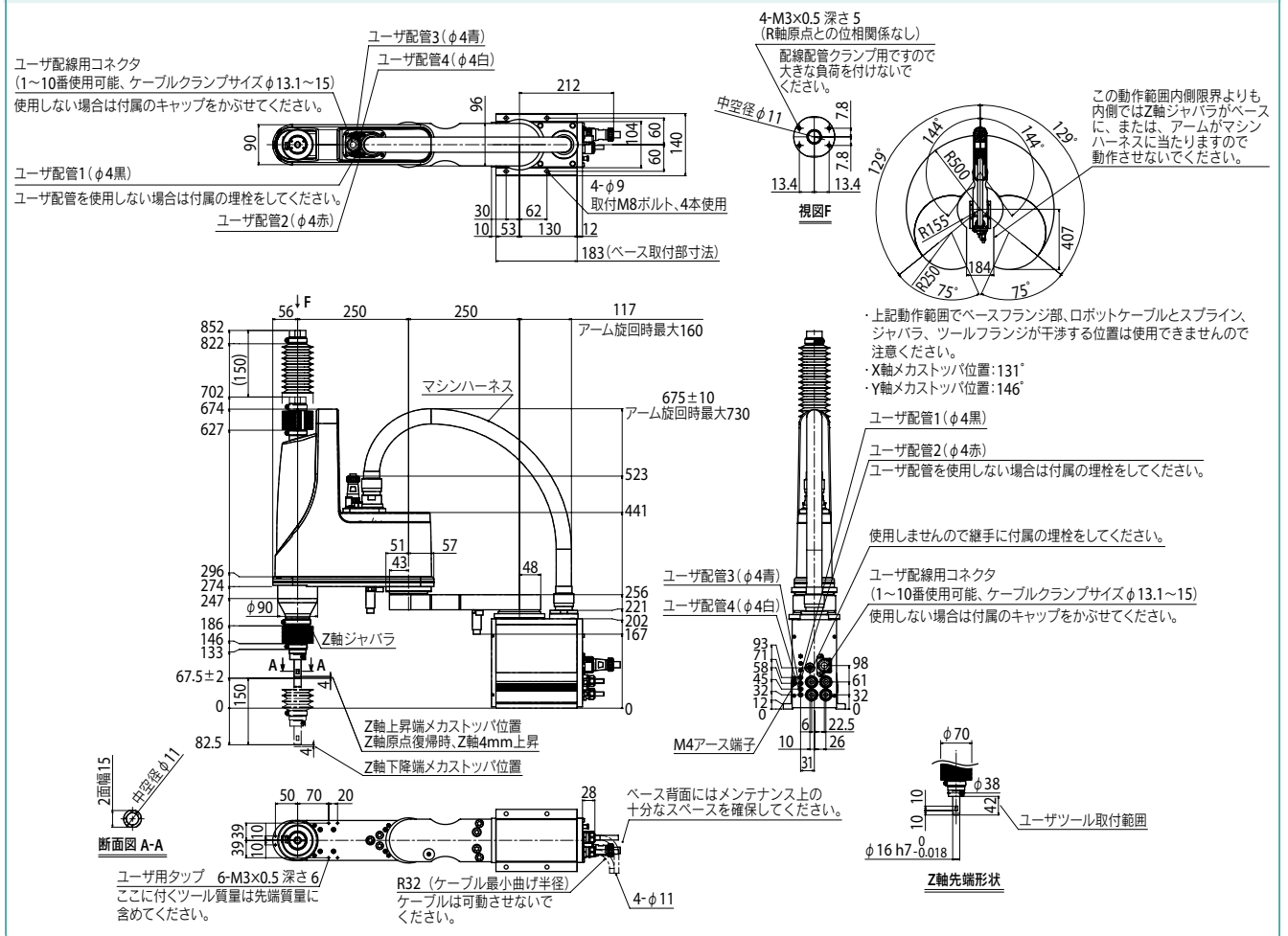
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240S		

*1 ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
*2 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
*3 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK500XGLP

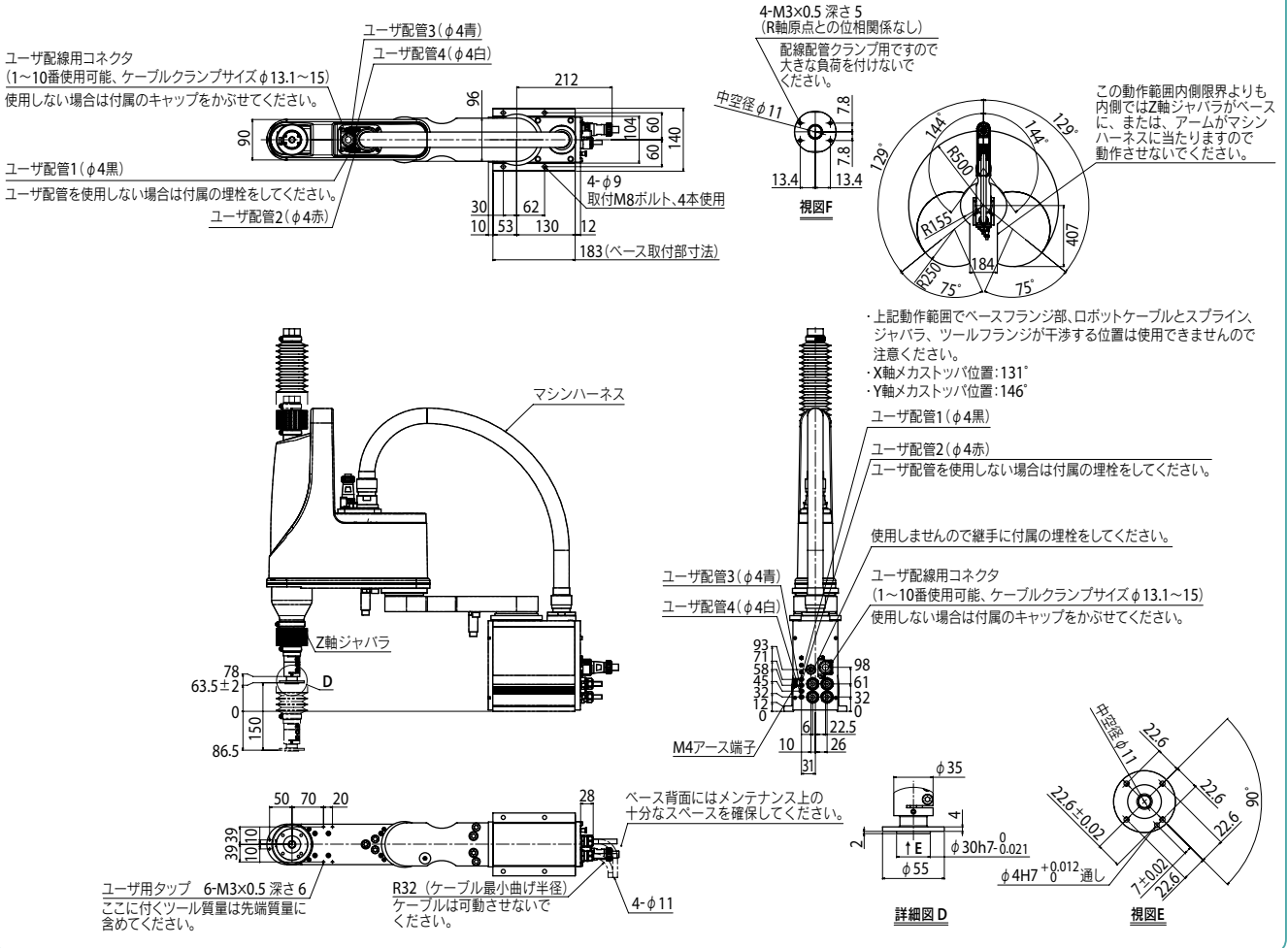


適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

- 垂直多関節ロボット
YA
- ユニオンアームモーター
LCM100
- 小型直軸ロボット
TRANSEVO
- 直軸ロボット
FLIP-X
- ユニオン直軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スカラロボット
YK-X
- ヒンジ&ユニオン
YP-X
- クリーン
クリーン
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION
- 全方位/
タイナー
- 小型/中型
- 大型
- 取付け方
メンテナンス
- 防護防滴

YK500XGLP ツールフランジ取付仕様



YK500XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 8kg

■注文型式

YK500XGP - **F** - **RCX340-4**

ロボット本体 | Z軸ストローク: 200:200mm / 300:300mm | ツールフランジ: F:あり | ケーブル長: 3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m

適用コントローラ / 制御機能 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | オプションC (OP.C) | オプションD (OP.D) | オプションE (OP.E) | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240 - **R3**

適用コントローラ | CE対応 | 回生装置 | 拡張I/O | ネットワークオプション | IVシステム | クリッパー | バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速機 直結 減速機 ~ 出力 直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700° / sec
最大可搬質量		8 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.55 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.3 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 32 kg	Z軸 300 mm: 33 kg		

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
 *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
 *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

* ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
 * 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
 * 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の理栓をしてください。

- ユーザ配管1 (φ6黒)
- ユーザ配管2 (φ6赤)
- ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ11 取付けM10ボルト4本使用 (ベース寸法)

Z300mm 785 ストローク仕様
Z200mm 685 ストローク仕様

151(アーム旋回時最大300)
710(アーム旋回時最大高さ760)

φ38(排気用配管) ホースを抜き、水・塵のからない位置まで伸ばしてください。

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

φ6(排気用配管) ユーザ配管1(φ6黒) ユーザ配管2(φ6赤) ユーザ配管3(φ6青)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の理栓をしてください。

φ25 H7 +0.021 / 0 φ72 h7 -0.03

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スライダ、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

・X軸メカストッパ位置: 132°
 ・Y軸メカストッパ位置: 147°

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

RC.D.60
RC.D.36

6-M5×0.8 深さ11
10-M5×0.8 深さ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ

RCX340 ▶ **544** RCX240 ▶ **534**

YK600XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK600XGLP-150 **S**

ロボット本体 Z軸ストローク 150:150mm ツールフランジ 無記入:なし F:あり 中通しシャフト S:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OP.A) オプションB(OP.B) オプションC(OP.C) オプションD(OP.D) オプションE(OP.E) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.544**

RCX240S 適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション IVYシステム グリッパ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX240/RCX240S ▶ P.534**

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	減速器	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結		
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.74 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq x 10 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

* ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

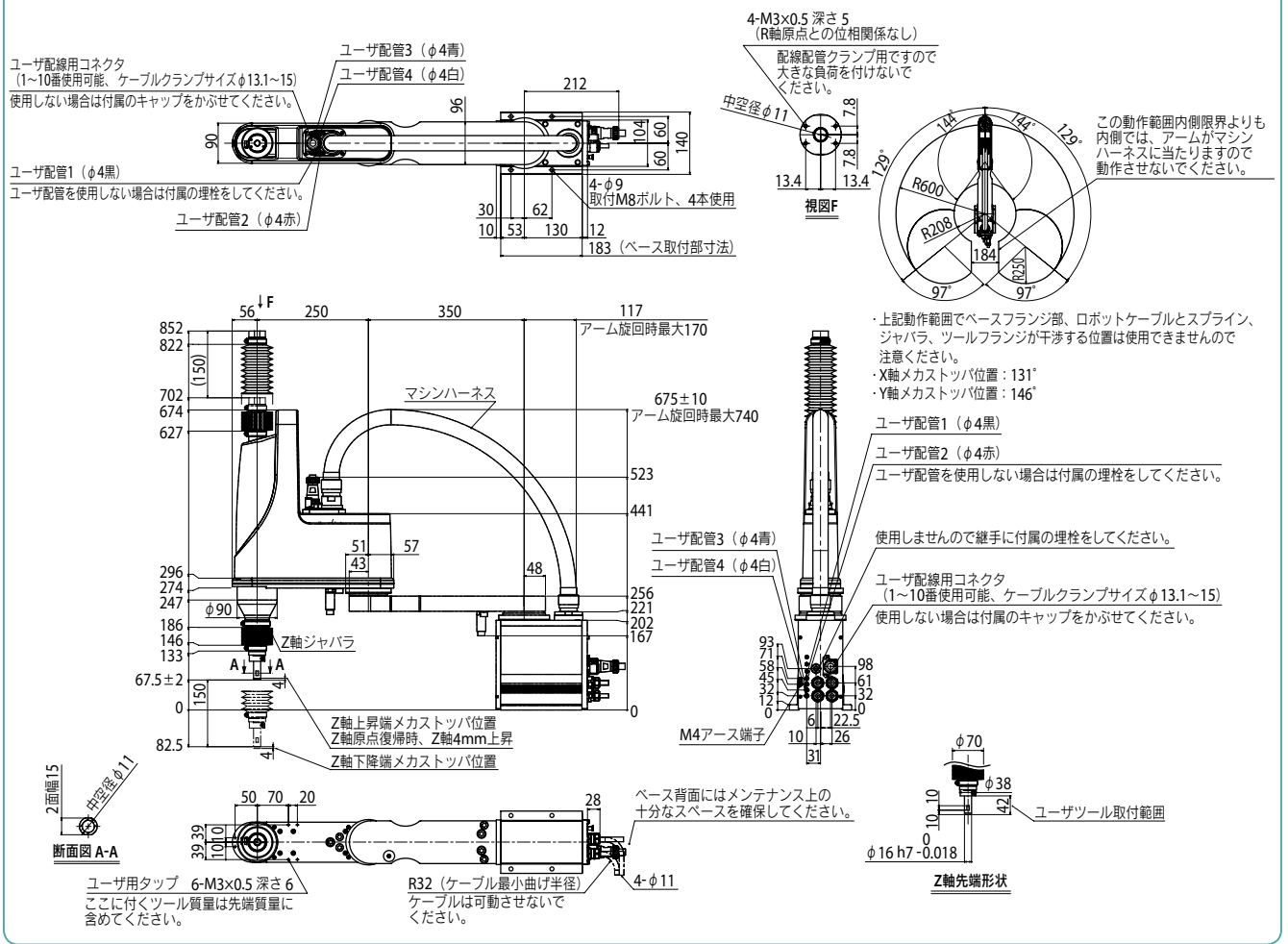
* 可動範囲は、X、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定器具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

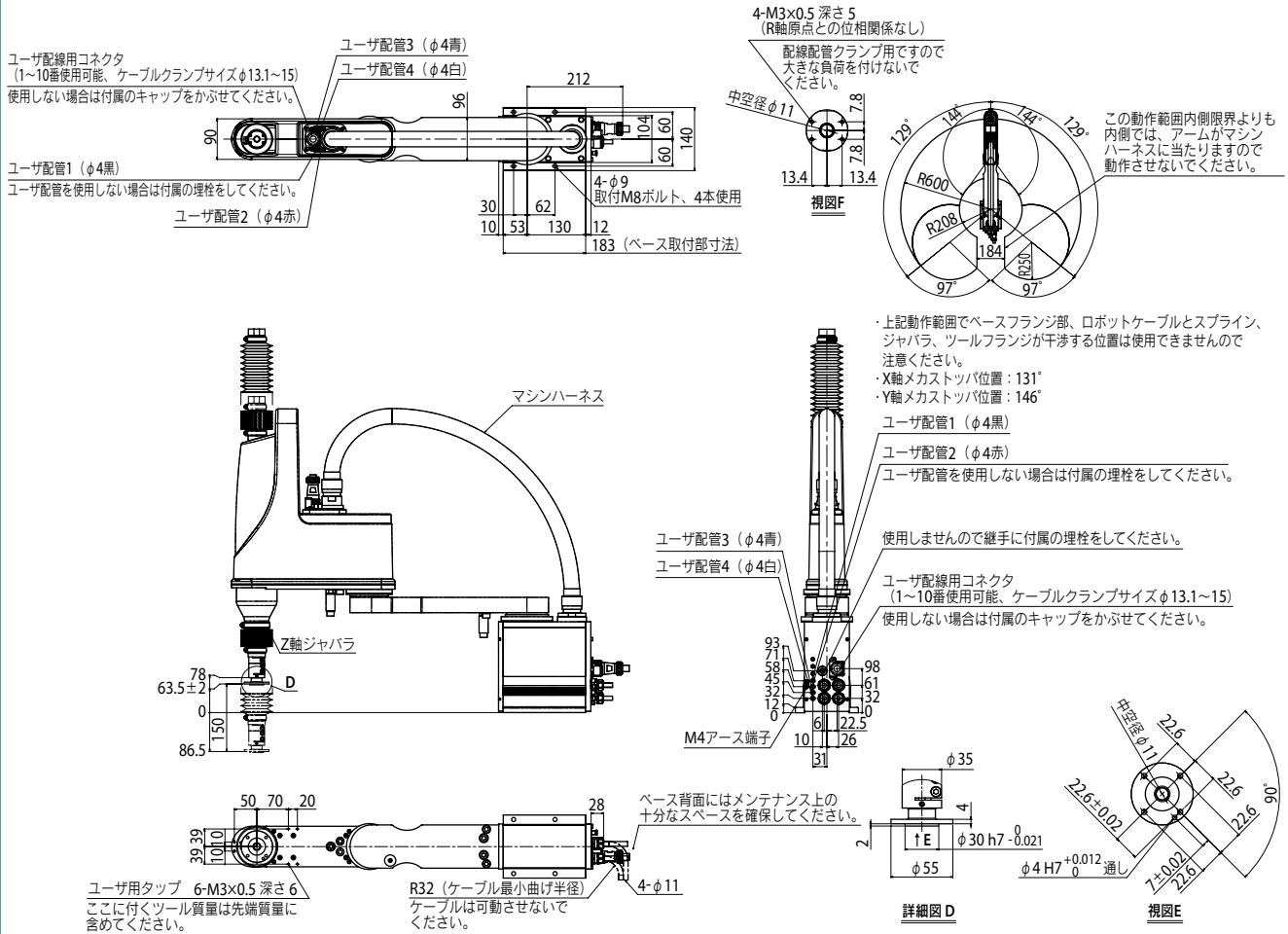
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
 *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
 *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK600XGLP



YK600XGLP ツールフランジ取付仕様



YK600XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 8kg

■ 注文型式

YK600XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3**

ロボット本体 - Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm - ツールフランジ F:あり - ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - オプションC (OP.C) - オプションD (OP.D) - オプションE (OP.E) - アプソバッテリー

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張/O - ネットワークオプション - IVシステム - クリッパ - バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700° / sec	—
最大可搬質量		8 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.3 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 33 kg Z軸 300 mm: 34 kg			

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

*1 ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

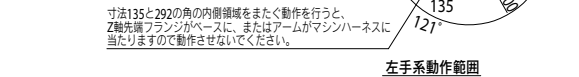
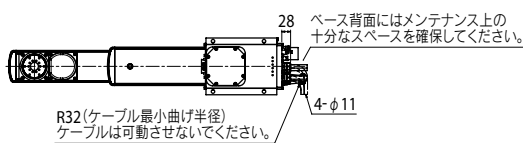
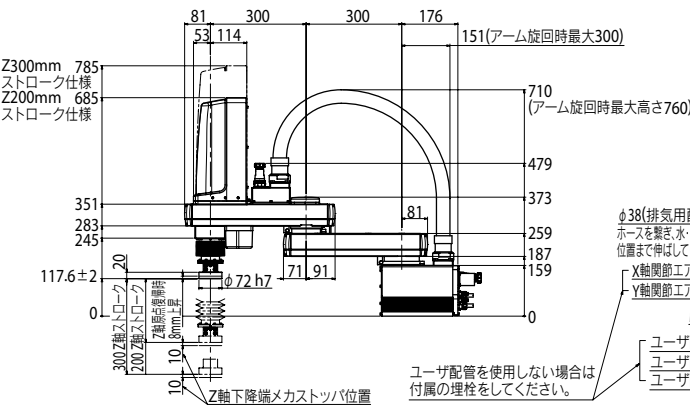
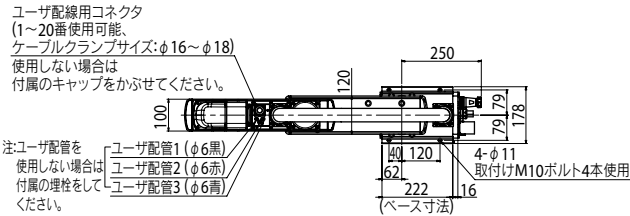
*2 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*3 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

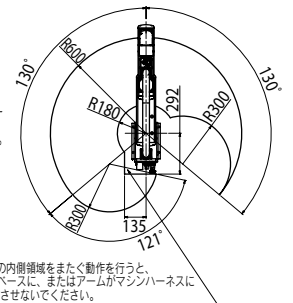
*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
 *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
 *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK600XGP



左手系動作範囲

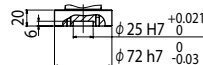
寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルスライダ、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

・X軸メカストッパ位置:132°
 ・Y軸メカストッパ位置:147°



※各M5タッパ位置はR軸原点との位相関係なし
Z軸先端形状

YK600XGHP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK600XGHP

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------

F

RCX340-4

適用コントローラ/ 制御輪数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

R3

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機	直結			
伝達方式	直結			
減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	7.7 m/sec	2.3 m/sec 1.7 m/sec	920° /sec	
最大可搬質量	18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 52 kg Z軸 400 mm : 54 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
- ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
- ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポインントレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

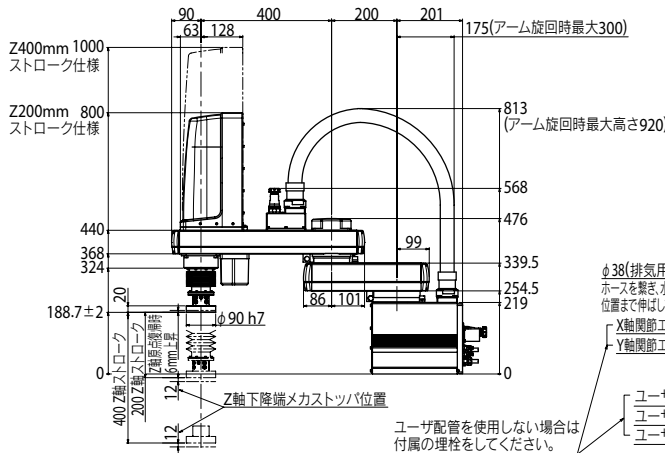
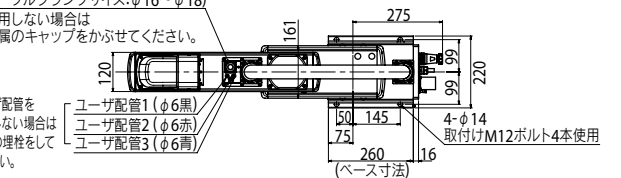
- ※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
- ※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGHP

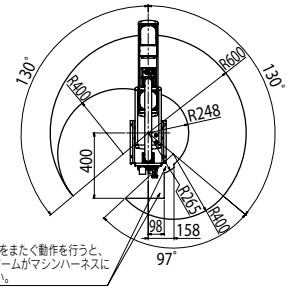
ユーザ配線用コネクタ
(1~20番使用可能、
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)
使用しない場合は
付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を
使用しない場合は
付属の埋栓をして
ください。

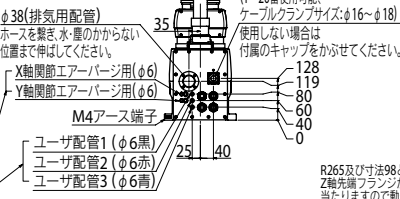


R265及び寸法98と400の角の内側領域をまったく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりやすいため動作させないでください。

左手系動作範囲

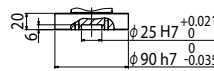
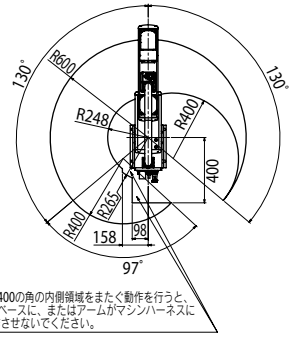


ユーザ配線用コネクタ
(1~20番使用可能、
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)
使用しない場合は
付属のキャップをかぶせてください。



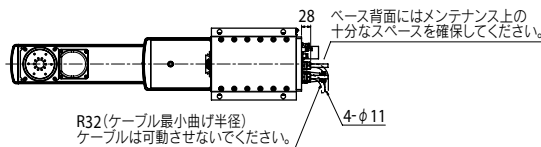
R265及び寸法98と400の角の内側領域をまったく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりやすいため動作させないでください。

右手系動作範囲



上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

- ・X軸メカストップ位置: 132°
- ・Y軸メカストップ位置: 152°



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし
Z軸先端形状

適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK700XGP

防塵・防滴仕様



● アーム長 700mm ● 最大可搬質量 18kg

注文型式

YK700XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3**

ロボット本体 - Z軸ストローク 200:200mm / 400:400mm - ツールフランジ F:あり - ケーブル長 3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - オプションC (OP.C) - オプションD (OP.D) - オプションE (OP.E) - アップバッテリ

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張/O - ネットワークオプション - IVシステム - グリッパ - バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	—
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec	—
最大可搬質量		18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配線(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 54 kg Z軸 400 mm: 56 kg			

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- *1 ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
- *2 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- *3 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
- *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK700XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を 使用しない場合は 付属の理性をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒) ユーザ配管2 (φ6赤) ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ14 取付けM12ホルト4本使用 (ベース寸法)

φ38(排気用配管) ホースを繋ぎ、水・塵のからまない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバーン用(φ6) Y軸関節エアバーン用(φ6) M4アース端子

ユーザ配管1 (φ6黒) ユーザ配管2 (φ6赤) ユーザ配管3 (φ6青)

ユーザ配管を使用しない場合は 付属の理性をしてください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ25 H7/0 φ90 h7 -0.035

6-M5×0.8 深さ11 10-M5×0.8 深さ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし Z軸先端形状

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまかく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

- ・X軸メカストッパ位置: 132°
- ・Y軸メカストッパ位置: 152°

YK800XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK800XGP

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------

RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	400 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	9.2 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大可搬質量	18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.58 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 56 kg	Z軸 400 mm : 58 kg		

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

*ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

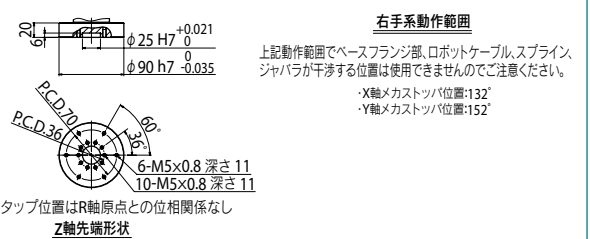
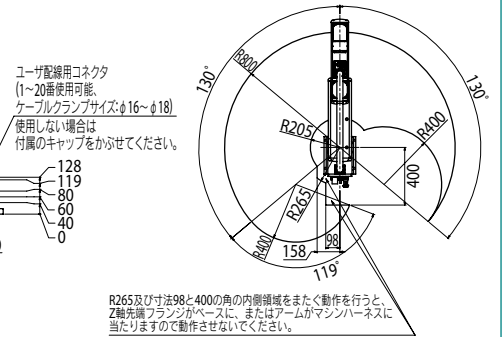
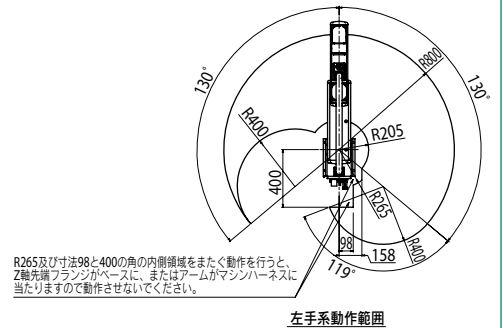
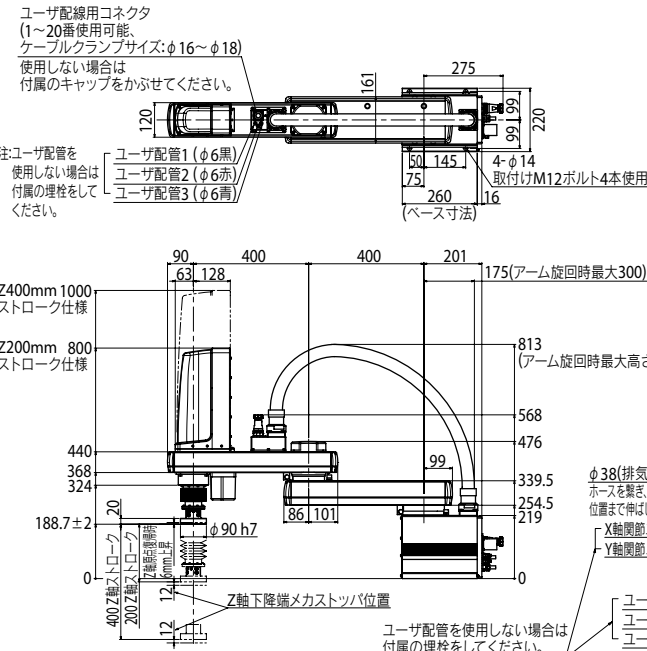
*可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
- ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
- ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

YK800XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

YK900XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK900XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3**

ロボット本体 Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm ツールフランジ F:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (OP.A) オプションB (OP.B) オプションC (OP.C) オプションD (OP.D) オプションE (OP.E) アップバッテリー

適用コントローラ CE対応 回生装置 拡張/O ネットワークオプション IVシステム グリッパ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	500 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結	直結
減速機 ~ 出力					
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004°	
最高速度		9.9 m/sec	2.3 m/sec 1.7 m/sec	920° /sec	
最大可搬質量		18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.59 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm ²			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 58 kg Z軸 400 mm : 60 kg			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬, 相位置決めアーチモーション)。
- *3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
- *4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

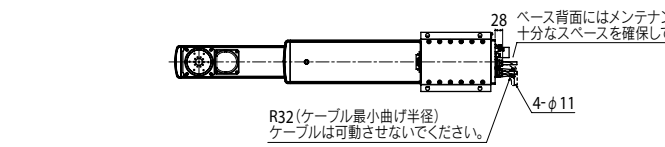
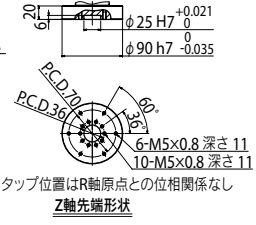
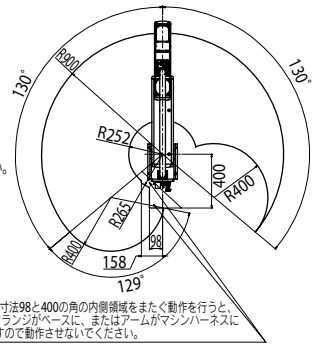
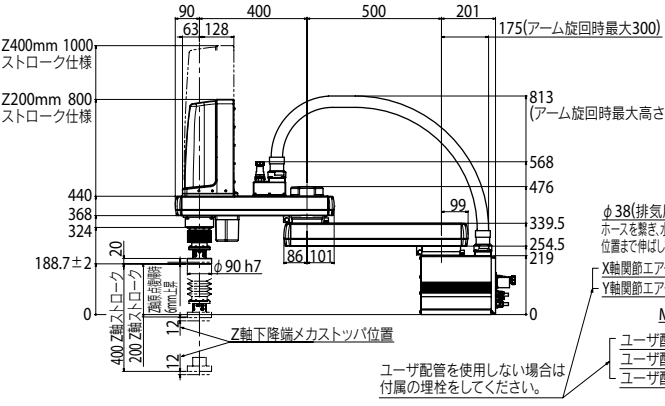
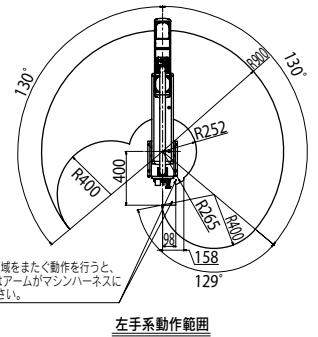
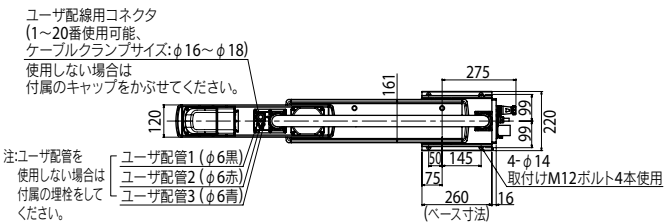
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- * ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご確認ください。
- * 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK900XGP



上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

- ・X軸メカストッパ位置: 132°
- ・Y軸メカストッパ位置: 152°

YK1000XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 1000mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK1000XGP - **F** - **RCX340-4** - **R3**

ロボット本体 | Z軸ストローク: 200:200mm / 400:400mm | ツールフランジ: F:あり | ケーブル長: 3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | オプションC (OP.C) | オプションD (OP.D) | オプションE (OP.E) | アプソバッテリー

適用コントローラ | CE対応 | 回生装置 | 拡張I/O | ネットワークオプション | IVシステム | クリッパ | バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ	ハーモニックドライブ
減速機構造	直結			
伝達方式	直結			
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	10.6 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	—	920° / sec
最大可搬質量	18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.59 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	1.0 kgm ²			
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm : 60 kg	Z軸 400 mm : 62 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時 (2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.611をご参照ください。
 ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX240-R3		

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。
 ※可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

寸法98と400の角の内側領域をまったく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

寸法98と400の角の内側領域をまったく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

- ・X軸メカストツパ位置: 132°
- ・Y軸メカストツパ位置: 152°

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ25 H7^{+0.021}₀ / φ90 h7^{-0.035}

6-M5×0.8 深さ 11 / 10-M5×0.8 深さ 11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534