

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 350mm / 500mm
- 最大可搬質量 4kg



YK500TW

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



YK120XG/YK150XG/YK180XG



YK180X/YK220X

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



YK400XR



YK250XG/YK350XG/YK400XG

中型タイプ

P.388

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



YK500XGL



YK500XG



YK600XGL



YK600XG/XGH

大型タイプ

P.395

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



YK700XG



YK800XG



YK900XG



YK1000XG



YK1200X

壁取付け・インバースモデル

P.401

YK300XGS ~ YK1000XGS



壁取付けタイプ



インバースタイプ

- 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

防塵・防滴モデル

P.411



YK250XGP/YK350XGP/YK400XGP
YK500XGLP/YK600XGLP



YK500XGP ~ YK1000XGP

- 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

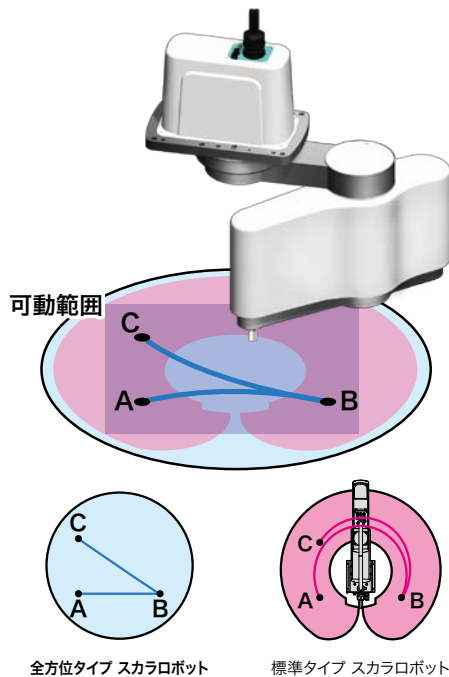
YK-TW POINT 1

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旋回角度により、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。



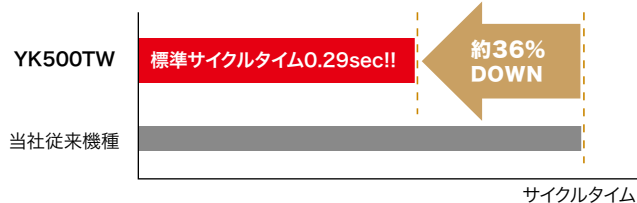
YK-TW POINT 2

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。

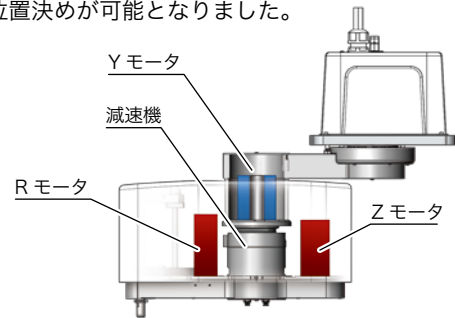
YK-TW POINT 3

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

パラレル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。

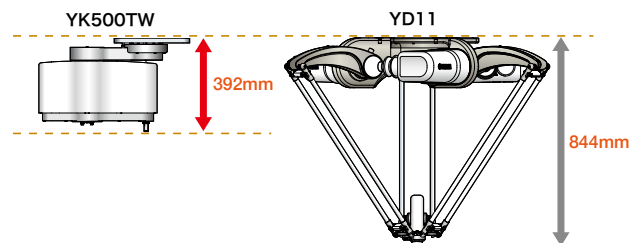
YK-TW POINT 5

設備の省スペース化

設備の高さを抑えたい！

パラレル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。



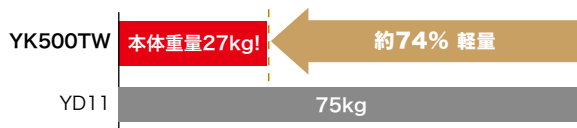
※ 1. YK350TW の場合 ※ 2. YK500TW の場合

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

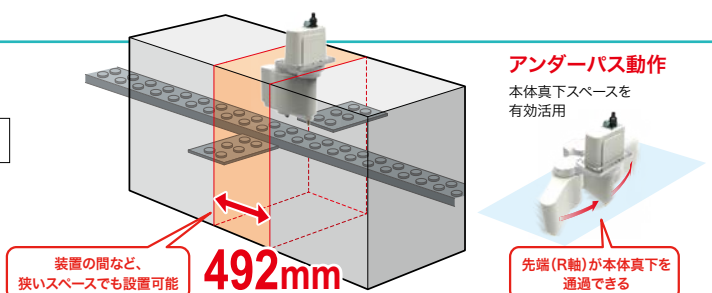


YK-TW POINT 8

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

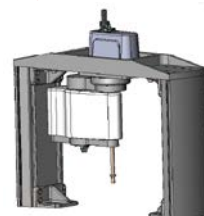
工数削減

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。

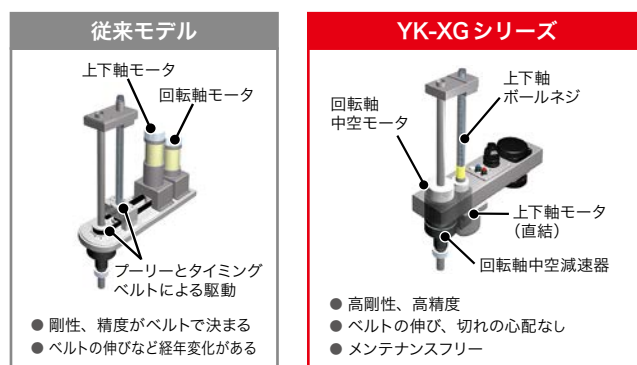
※ 外形寸法、価格などの詳細は弊社までお問合せください。



YK-XG POINT 1

完全ベルトレス構造

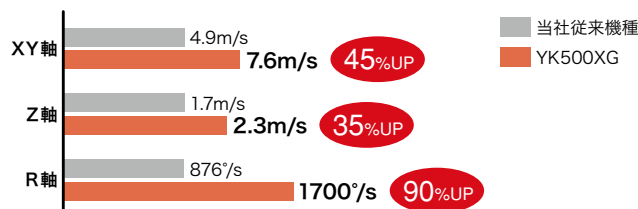
ZR 軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます（全方位タイプ、大型タイプは除く）。



YK-XG POINT 2

高速性

標準サイクルタイムが速いのはもちろんですが、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がなく安心です。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す。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。

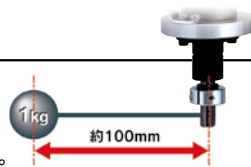
YK-XG POINT 5

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。

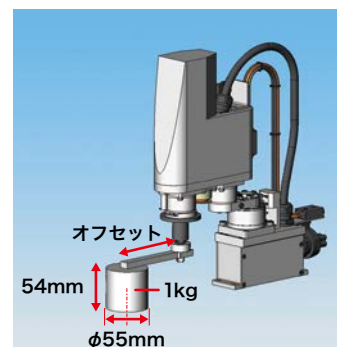
YK120XG
(R軸許容慣性モーメント: 0.1kgfcm²)

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	○	×

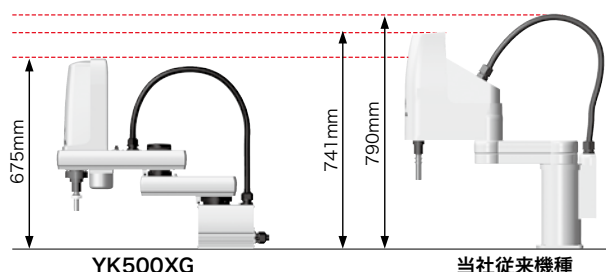
○：動作可能 ×：カタログ値許容範囲外

◆ 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

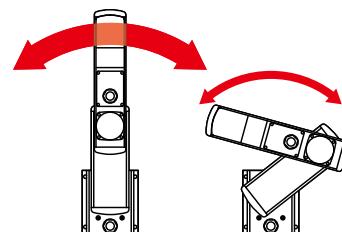
ゾーン制御（＝最適加減速自動設定）機能

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

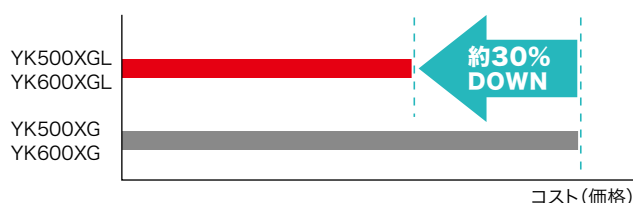


モータトルクがピーク値を超えると → **制御性に悪影響、機械振動など**
減速器の許容ピークトルク値を超えると → **早期破壊、寿命の大幅な低下**

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



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。

IP 65

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		0.39	P.379
		YK220X	220		0.42	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
		YK600XGH	600	20.0 (19.0)	0.47	P.394
	大型タイプ	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			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、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様など) 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
- リニアシフトメモリアル
LCM100
- 小型単軸ロボット
TRANSEVO
- 単軸ロボット
FLIP-X
- リニア単軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スカラロボット
YK-X
- ヒック&フレンズ
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
- 小型/中型
- 大型
- 壁取付け・
インバーズ
- 防塵・防滴

CONTENTS

- YK-X 仕様一覧表370
- 注文型式説明.....371
- 注文型式用語説明371

全方位

- YK350TW 372
- YK500TW 374

タインニー (超小型)

- YK120XG 376
- YK150XG 377
- YK180XG 378
- YK180X 379
- YK220X 380

小型

- YK250XG 381
- YK350XG 383
- YK400XG 385
- YK400XR 387

中型

- YK500XGL 388
- YK500XG 390
- YK600XGL 391
- YK600XG 393
- YK600XGH 394

大型

- YK700XGL 395

- YK700XG 396
- YK800XG 397
- YK900XG 398
- YK1000XG 399
- YK1200X 400

壁取付け・天吊り・インバース

- YK300XGS 401
- YK400XGS 403
- YK500XGS 405
- YK600XGS 406
- YK700XGS 407
- YK800XGS 408
- YK900XGS 409
- YK1000XGS 410

防塵・防滴

- YK250XGP 411
- YK350XGP 413
- YK400XGP 415
- YK500XGLP 417
- YK500XGP 419
- YK600XGLP 420
- YK600XGP 422
- YK600XGHP 423
- YK700XGP 424
- 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 ^{※1} (sec)	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)			P372
	YK500TW	6.8																0.29	5 (RCX340) 4 (RCX240)	0.005 (定格) 0.05 (最大)			P374
標準	タイニー (超小型)	YK120XG	3.3														0.33	1	0.01	●	●	P376	
		YK150XG	3.4														0.33	1	0.01	●	●	P377	
		YK180XG	3.3														0.33	1	0.01	●	●	P378	
		YK180X	3.3														0.39	1	0.01	●	●	P379	
		YK220X	3.4														0.42	1	0.01	●	●	P380	
	小型	YK250XG	4.5														0.49	5	0.05	●	●	P381	
		YK350XG	5.6														0.49	5	0.05	●	●	P383	
		YK400XG	6.1														0.49	5	0.05	●	●	P385	
		YK400XR	6														0.45	3	0.05			P387	
	中型	YK500XGL	5.1														0.59	5	0.05	●	●	P388	
		YK500XG	7.6														0.45	10	0.30	●	●	P390	
		YK600XGL	4.9														0.63	5	0.05	●	●	P391	
		YK600XG	8.4														0.46	10	0.30	●	●	P393	
	大型	YK600XGH	7.7														0.47	20	1.0	●	●	P394	
		YK700XGL	9.2														0.50	10	0.30	●	●	P395	
		YK700XG	8.4														0.42	20	1.0	●	●	P396	
		YK800XG	9.2														0.48	20	1.0	●	●	P397	
		YK900XG	9.9														0.49	20	1.0	●	●	P398	
		YK1000XG	10.6														0.49	20	1.0	●	●	P399	
壁掛け・大吊り インバー	YK1200X	7.4														0.91	50	2.45		●	P400		
	YK300XGS	4.4														0.49	5	0.05	●	●	P401		
	YK400XGS	6.1														0.49	5	0.05	●	●	P403		
	YK500XGS	7.6														0.45	10	0.3	●	●	P405		
	YK600XGS	8.4														0.46	10	0.3	●	●	P406		
	YK700XGS	8.4														0.42	20	1.0	●	●	P407		
	YK800XGS	9.2														0.48	20	1.0	●	●	P408		
	YK900XGS	9.9														0.49	20	1.0	●	●	P409		
	YK1000XGS	10.6														0.49	20	1.0	●	●	P410		
	防塵 防滴	YK250XGP	4.5														0.57	4	0.05	●	●	P411	
YK350XGP		5.6														0.57	4	0.05	●	●	P413		
YK400XGP		6.1														0.57	4	0.05	●	●	P415		
YK500XGLP		5.1														0.74	4	0.05	●	●	P417		
YK500XGP		7.6														0.55	8	0.3	●	●	P419		
YK600XGLP		4.9														0.74	4	0.05	●	●	P420		
YK600XGP		8.4														0.56	8	0.3	●	●	P422		
YK600XGHP		7.7														0.57	18	1.0	●	●	P423		
YK700XGP		8.4														0.52	18	1.0	●	●	P424		
YK800XGP		9.2														0.58	18	1.0	●	●	P425		
YK900XGP		9.9														0.59	18	1.0	●	●	P426		
YK1000XGP		10.6														0.59	18	1.0	●	●	P427		

※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

- ・ 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

●コントローラ ▶ RCX240S

●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。
②Z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。

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)	アパソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

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 ▶ P534

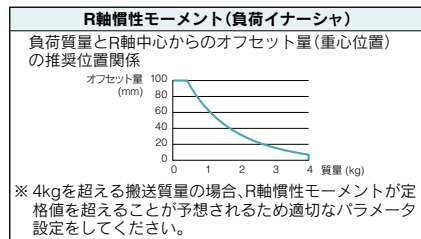
■ 基本仕様

	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	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	ベルト減速
伝達方式	タイミンベルト	直結	タイミンベルト	タイミンベルト
減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度※1	± 0.01 mm	± 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	26 kg			

※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。

■ 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

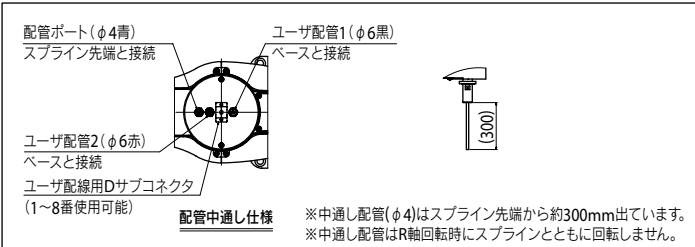
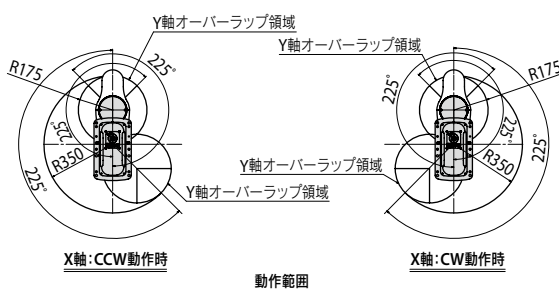
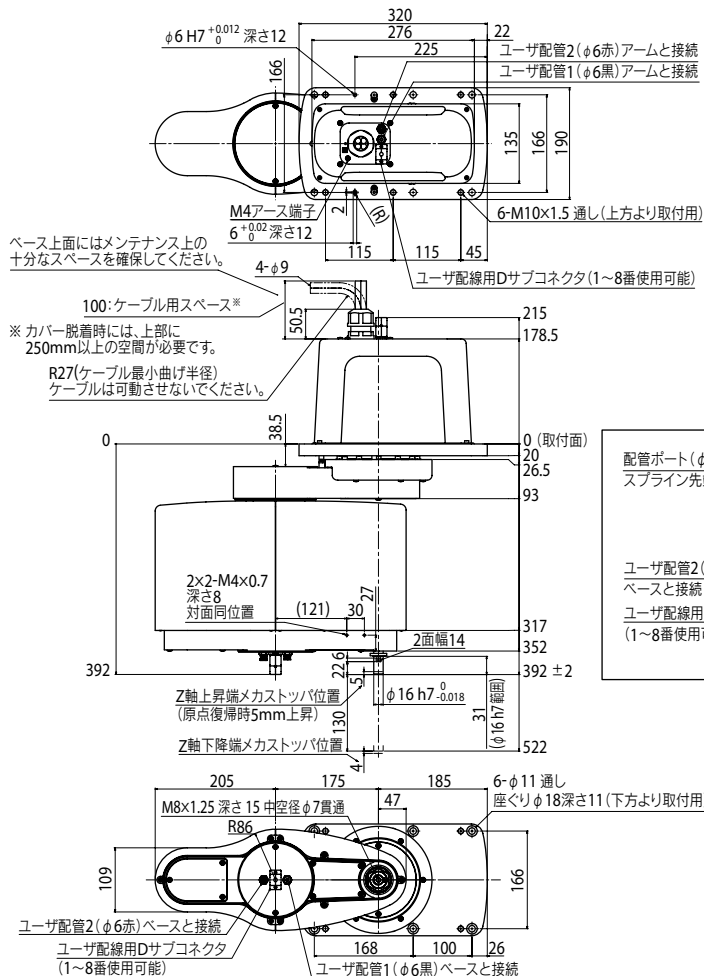


※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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/>

YK350TW



※ 中出し配管(φ4)はスプライン先端から約300mm出ています。
 ※ 中出し配管はR軸回転時にスプラインとともに回転しません。

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	配管中渡し 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 ▶ **P534**

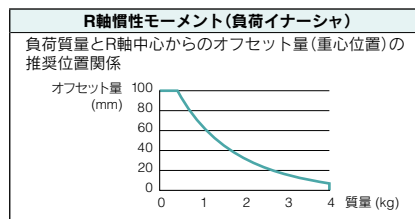
■ 基本仕様

	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	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	ベルト減速
伝達方式	タイミンベルト	直結	タイミンベルト	タイミンベルト
減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	± 0.015 mm	± 0.01 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	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

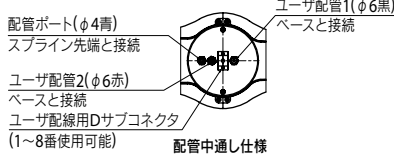
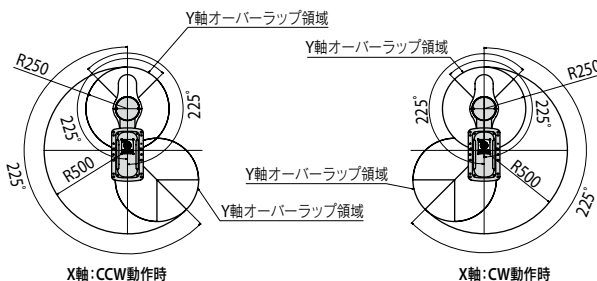
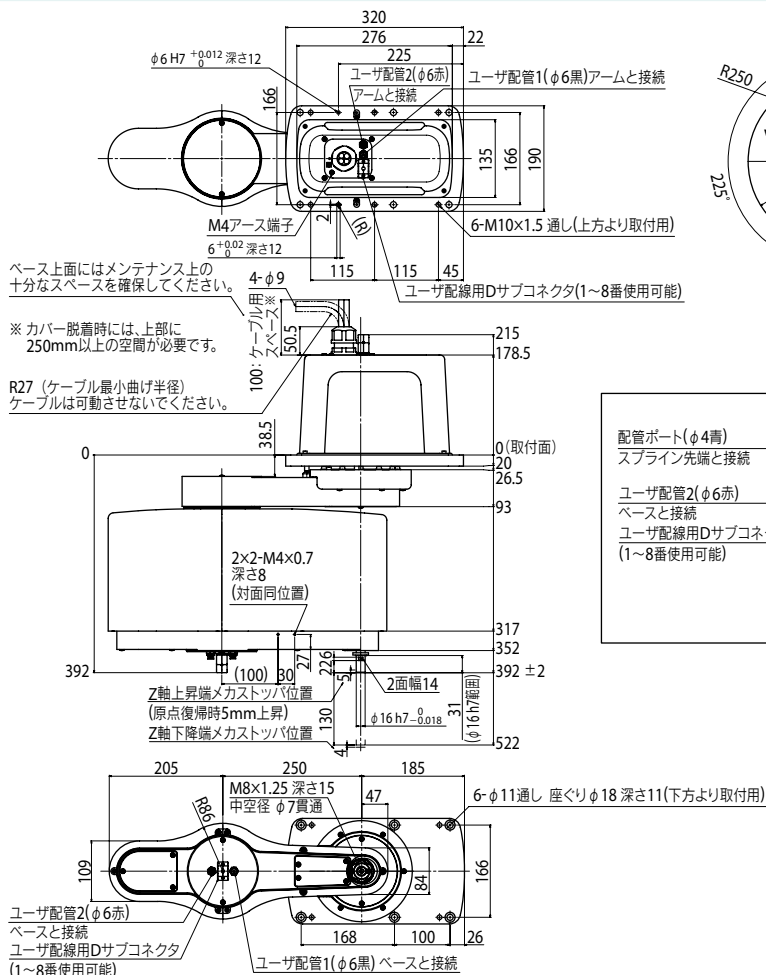


※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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。

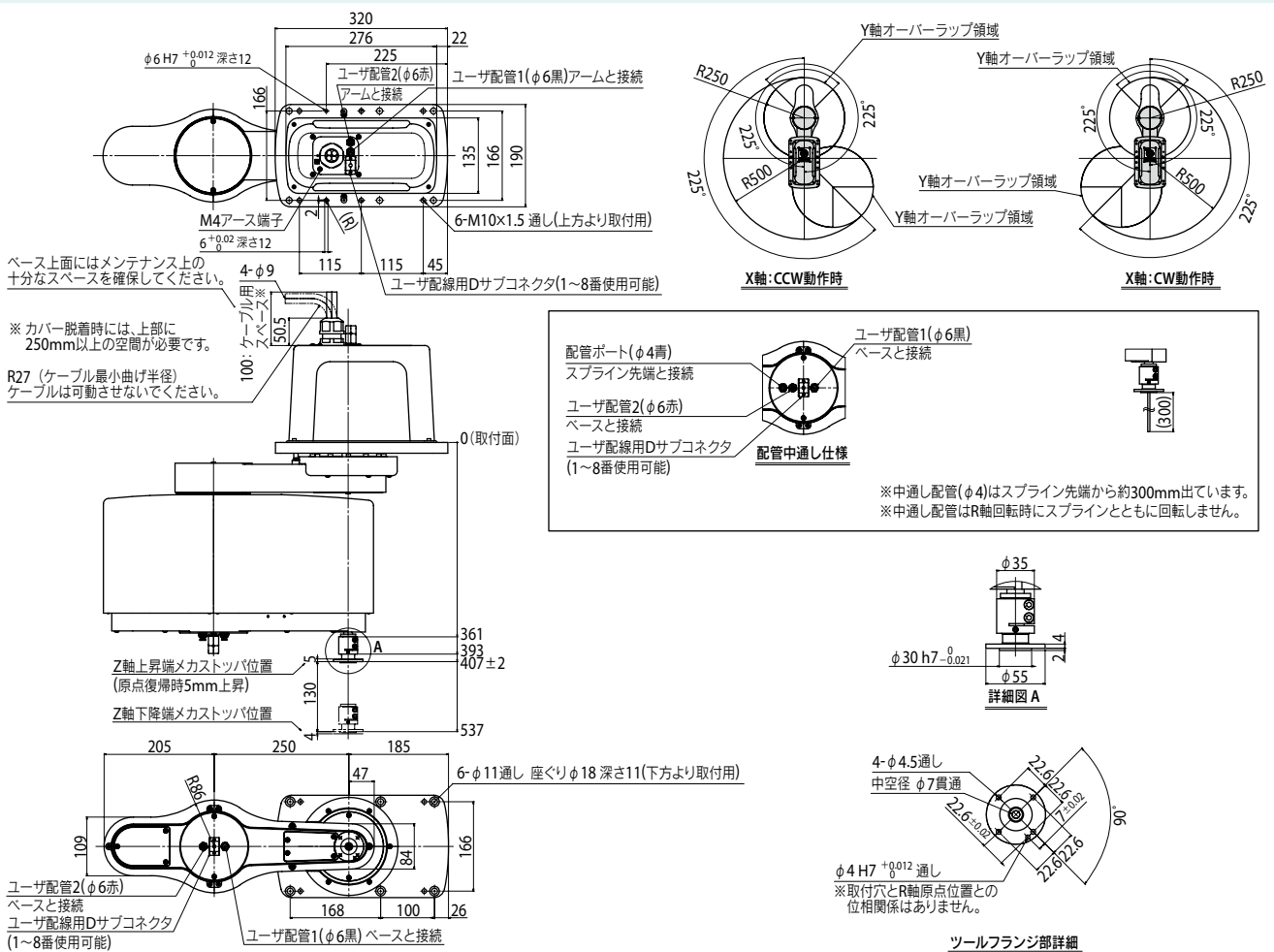
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500TW



※ 中渡し配管(φ4)はスプライン先端から約300mm出しています。
 ※ 中渡し配管はR軸回転時にスプラインとともに回転しません。

YK500TW ツールフランジ取付仕様



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	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	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	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}	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

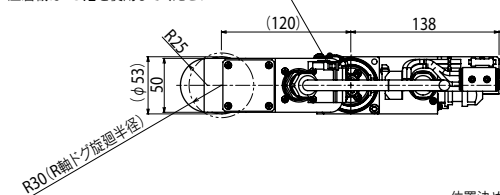
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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WEBSITEよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

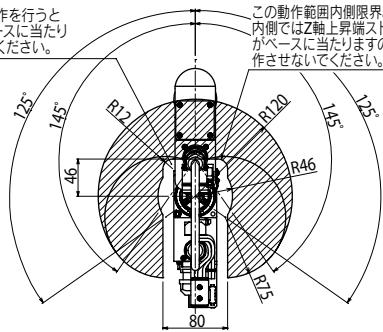
YK120XG

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



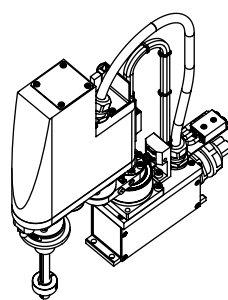
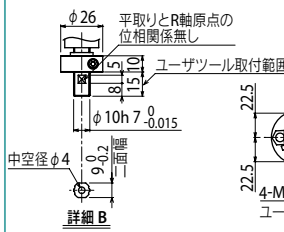
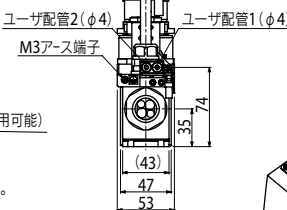
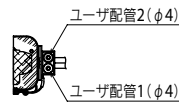
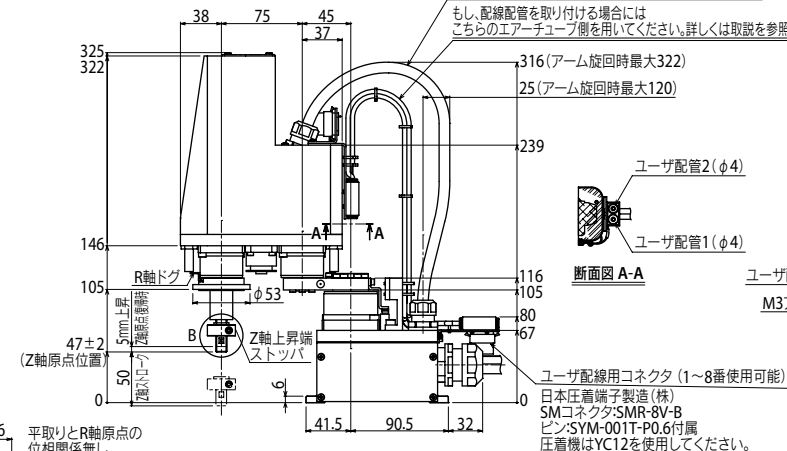
R12内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸上昇端ストップがベースに当たりますので動作させないでください。

この動作範囲内側境界よりも内側では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。



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

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不要でください。
もし、配線配管を取り付ける場合には、ごらのエアチューブ側を用いてください。詳しくは取説を参照してください。



YK150XC

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

YK150XC - 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

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。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	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	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	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	φ4 × 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

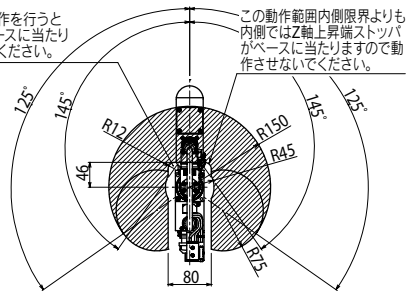
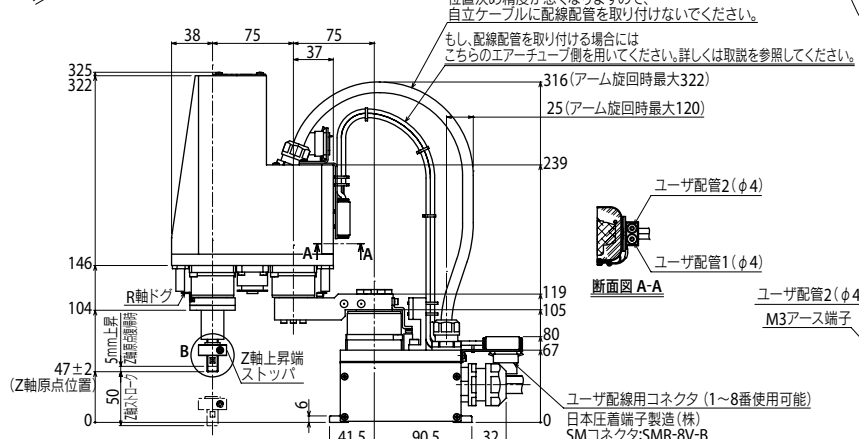
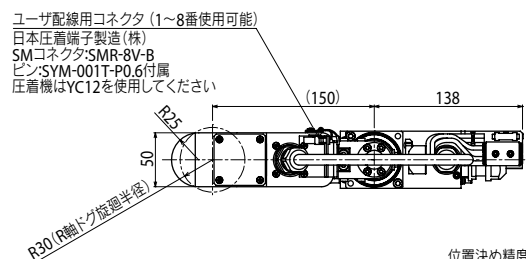
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

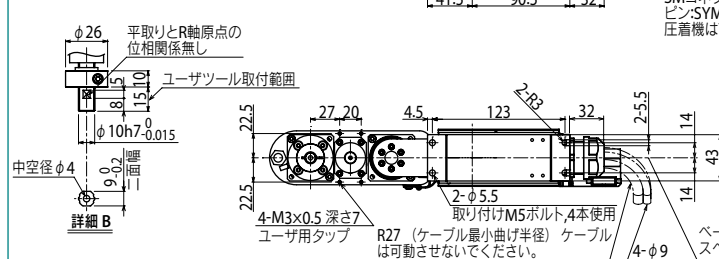
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK150XC



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

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。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	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	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	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

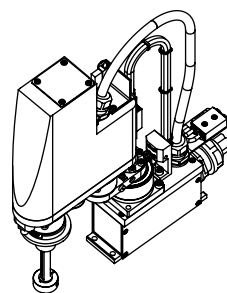
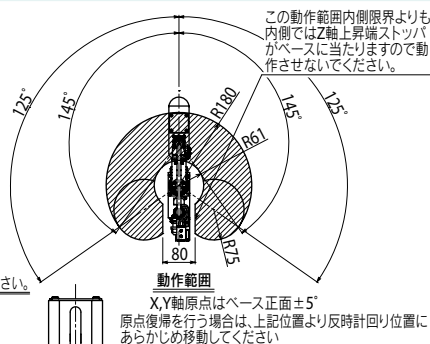
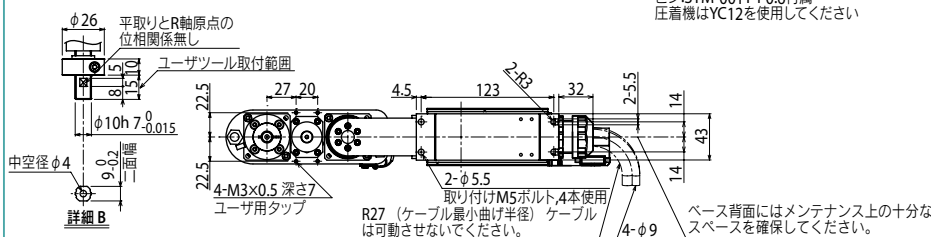
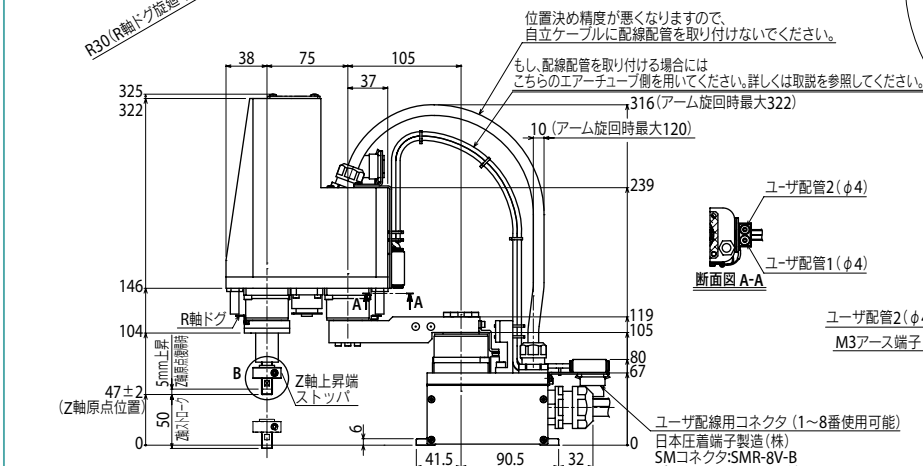
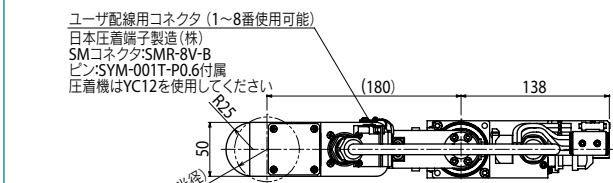
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

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 ▶ **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
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	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
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}	±0.01 mm	±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}	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、相位置決め時。
※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 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

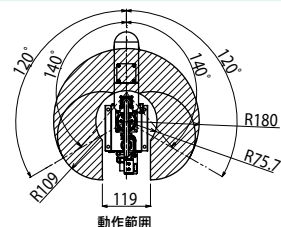
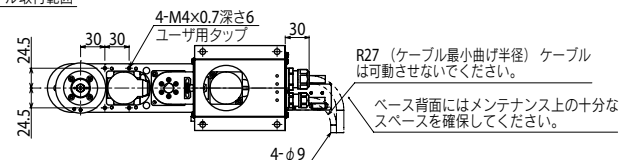
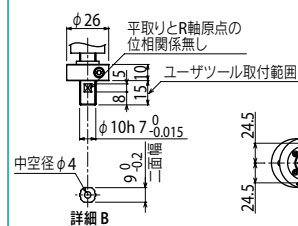
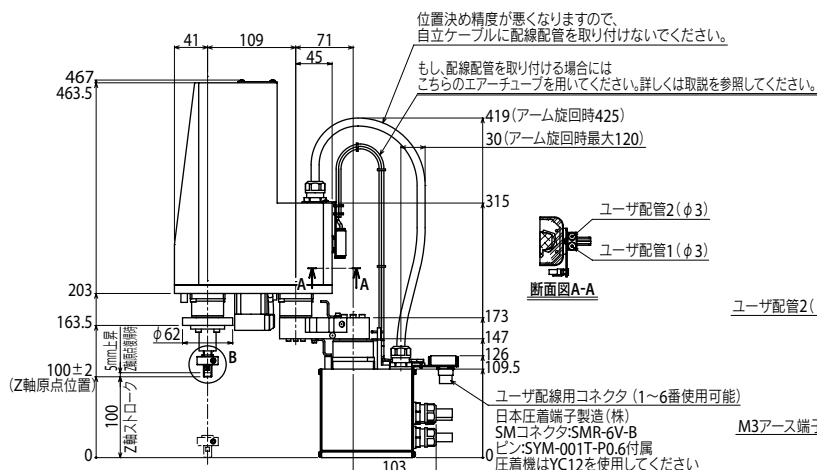
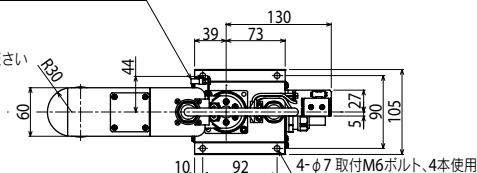
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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

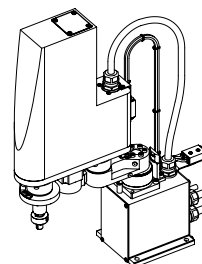
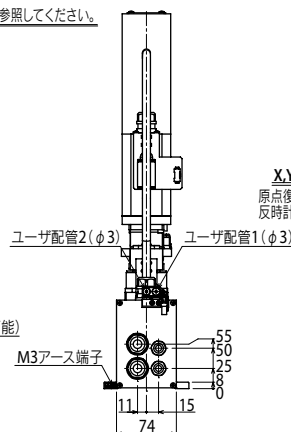
ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)
日本圧着端子製造(株)
SMコネクタ: SMR-6V-B
ピン: SYM-001T-P0.6付属
圧着機はYC12を使用してください



X軸原点はベース正面から0°±5°

動作範囲

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け移動してください



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
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

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。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	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	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	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器
減速器 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 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, 相位置決め時。

※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

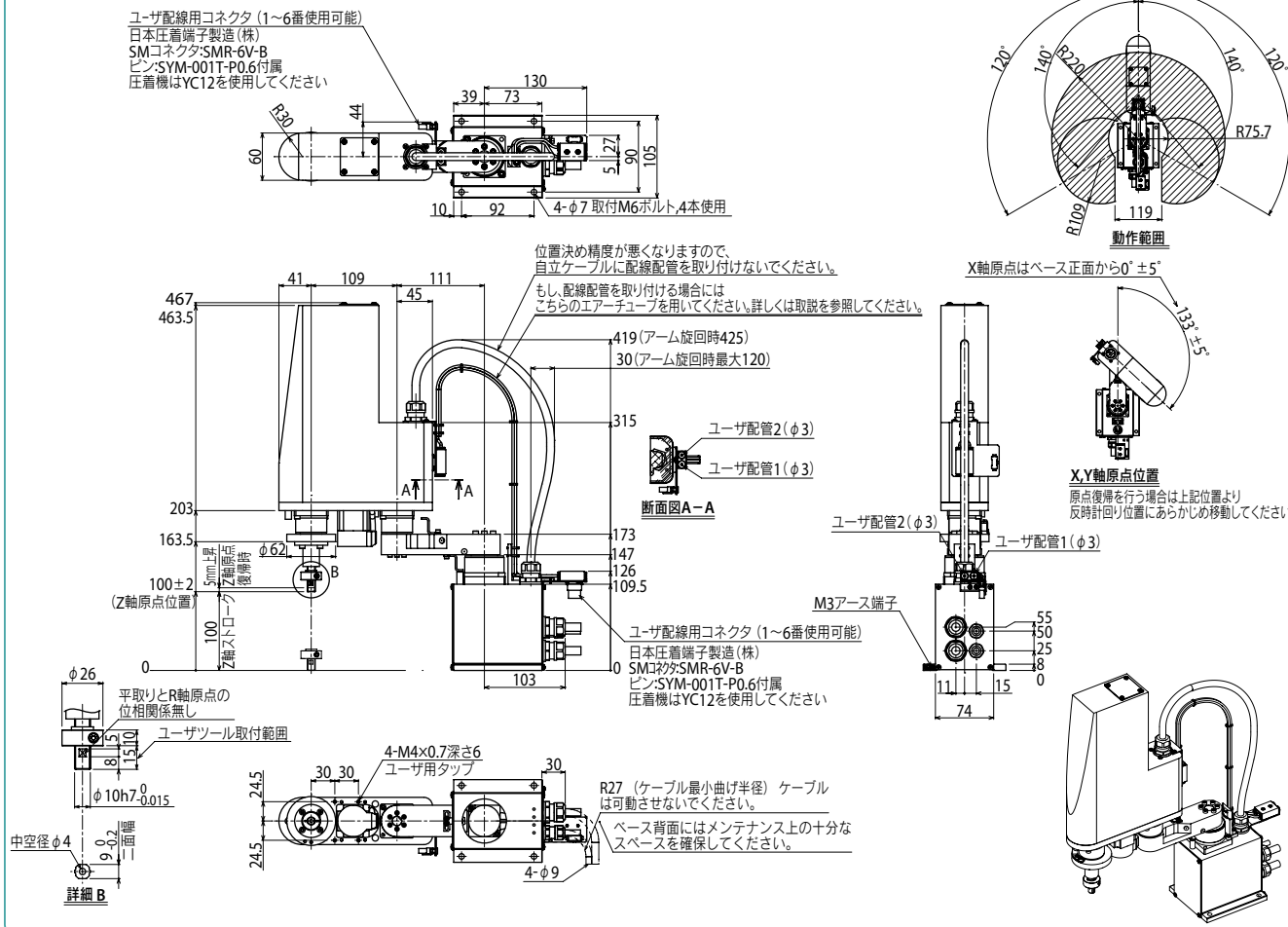
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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)	アプソバテリ
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	--------

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	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	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		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 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

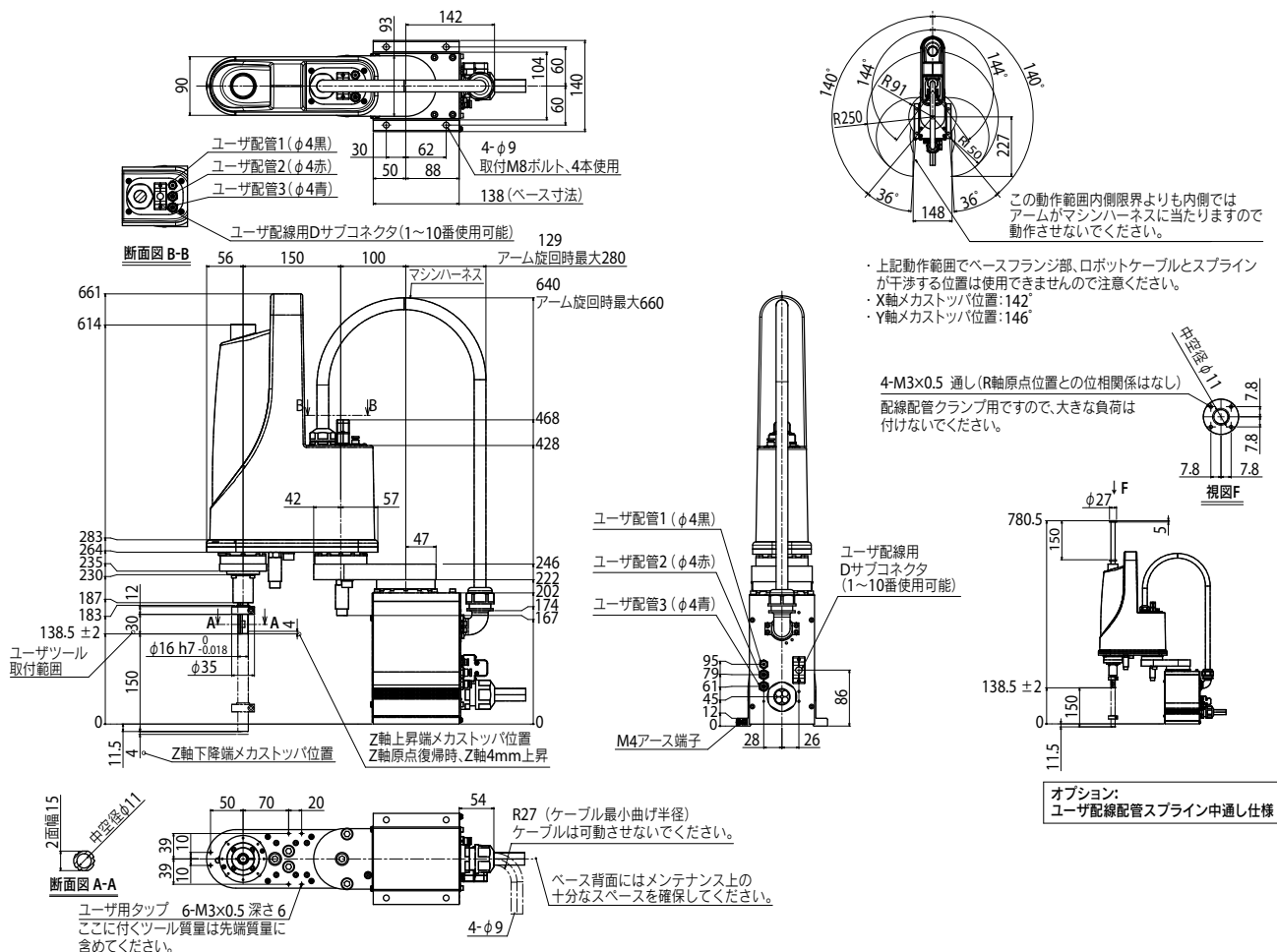
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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/>

YK250XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

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▶ **P544**

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IO	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	±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
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}	±0.01 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

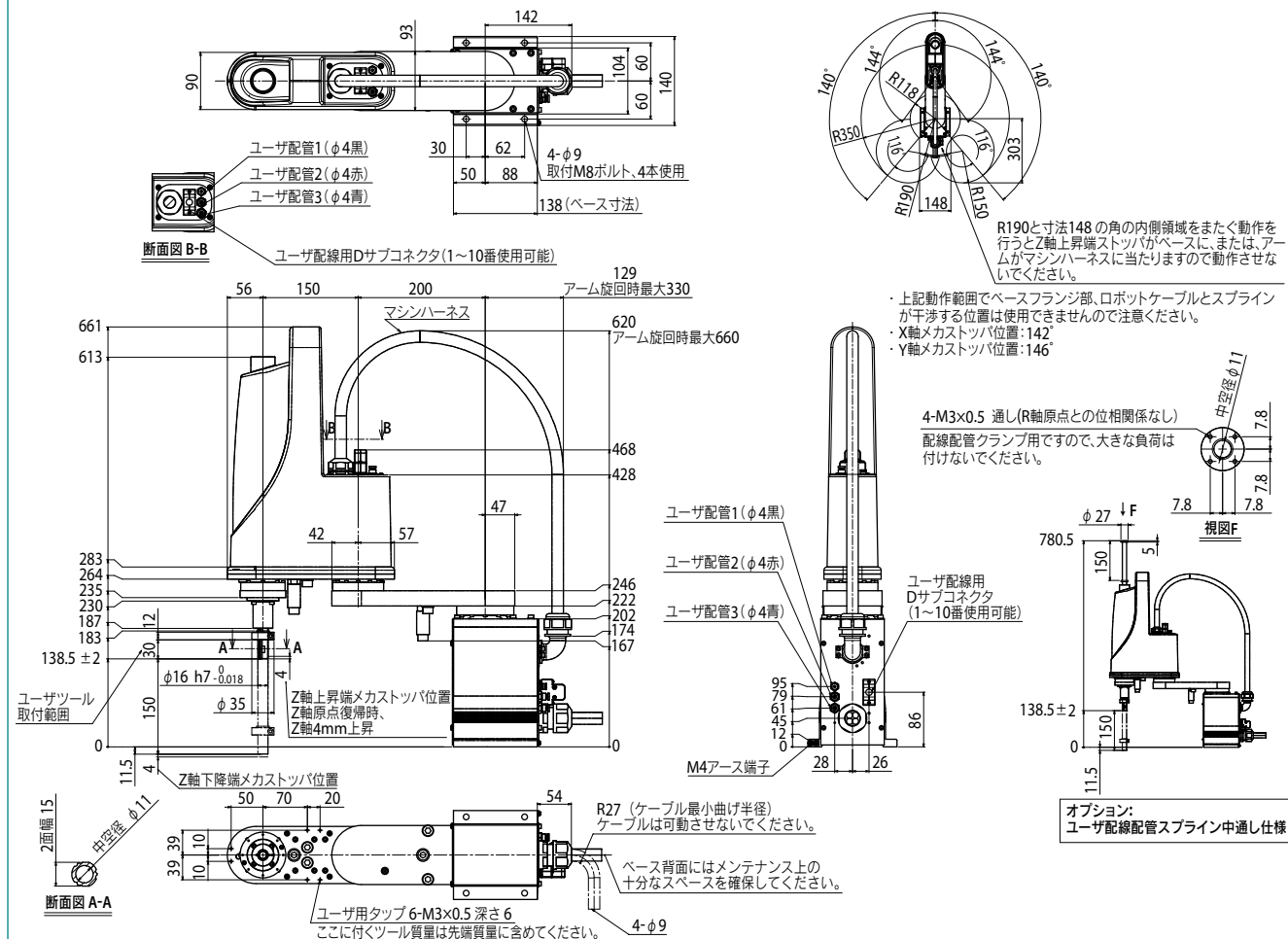
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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/>

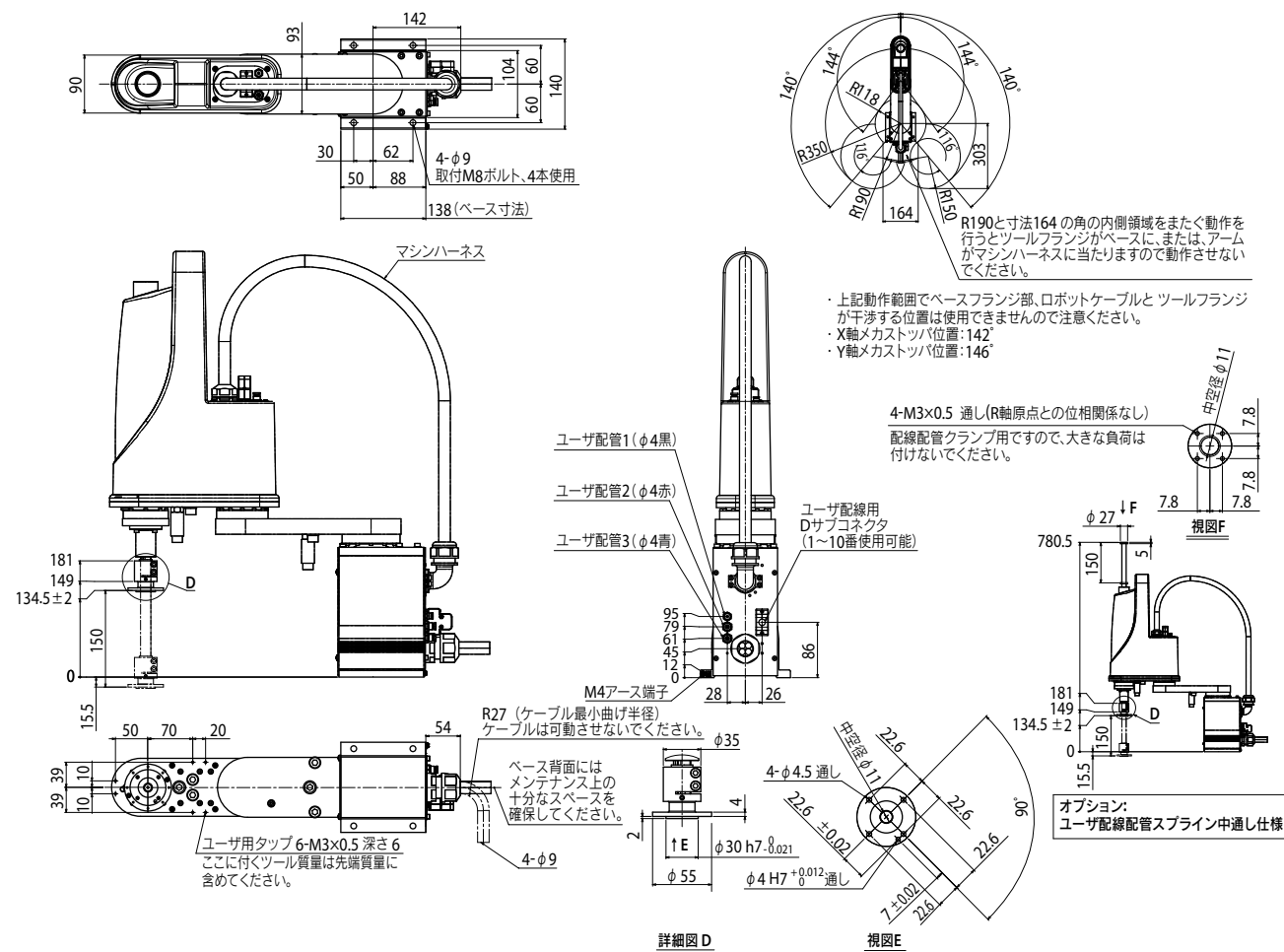
YK350XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ **544** RCX240S ▶ **534**

YK350XG ツールフランジ取付仕様



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)	アプソバタリ
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	--------

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	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	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 kgfcms 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 (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

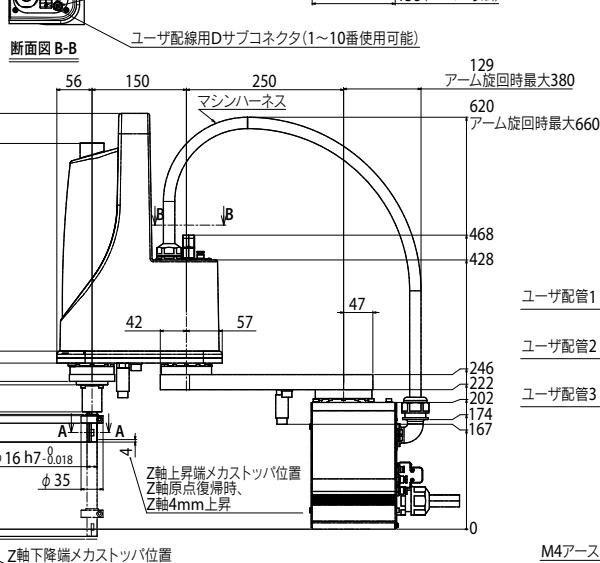
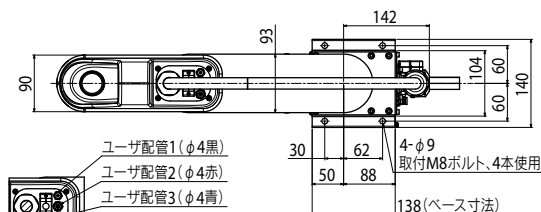
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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。

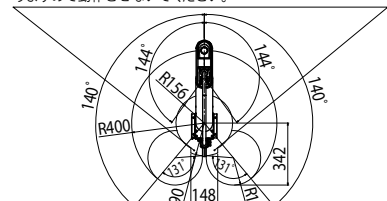
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

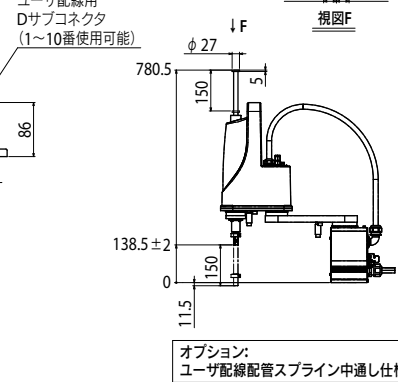
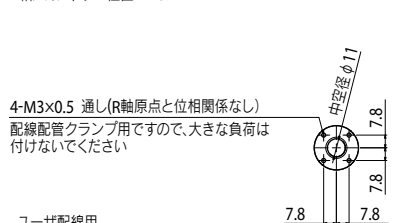
YK400XG



R190と寸法148の角の内側領域をまったく動作を行うとZ軸上昇メカストップがベースに、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。



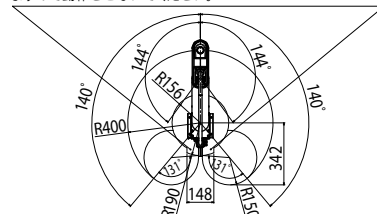
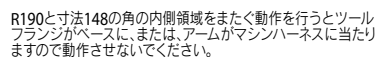
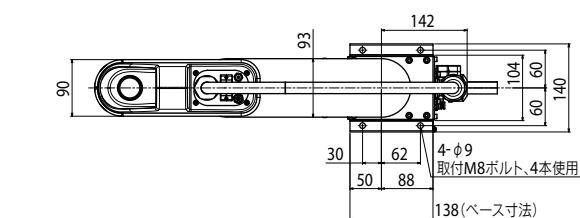
・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプラインが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
・X軸メカストップ位置: 142°
・Y軸メカストップ位置: 146°



適用コントローラ

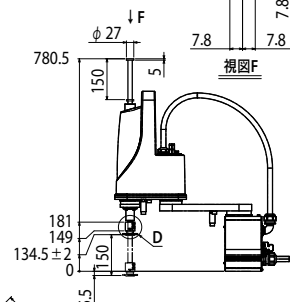
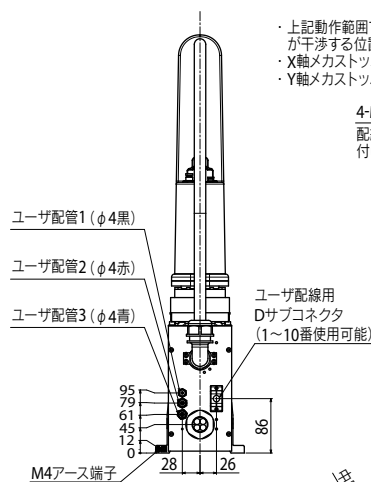
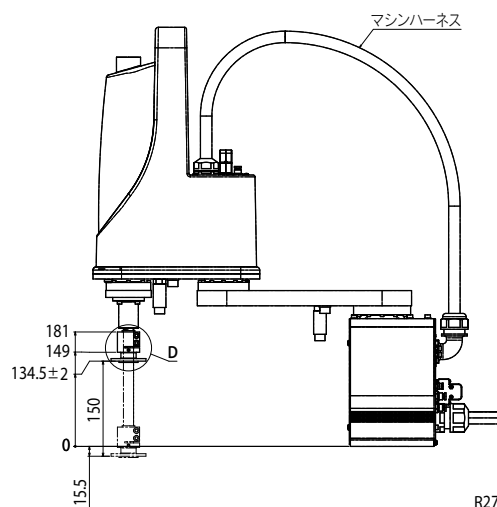
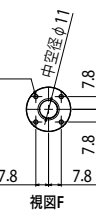
RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK400XG ツールフランジ取付仕様

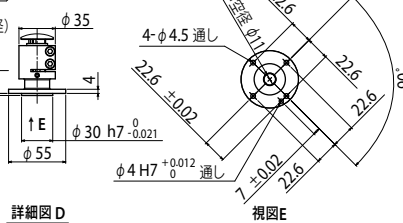
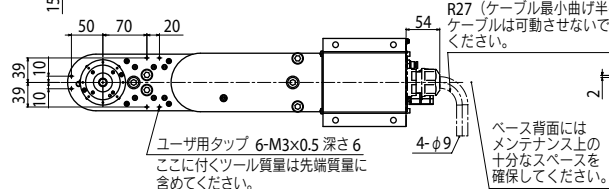


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルと ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置:142°
- ・Y軸メカストッパ位置:146°

4-M3x0.5 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、大きな負荷に
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



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)

アプンバッテリー

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	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	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	ベルト減速
伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	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	±0.01 mm	±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

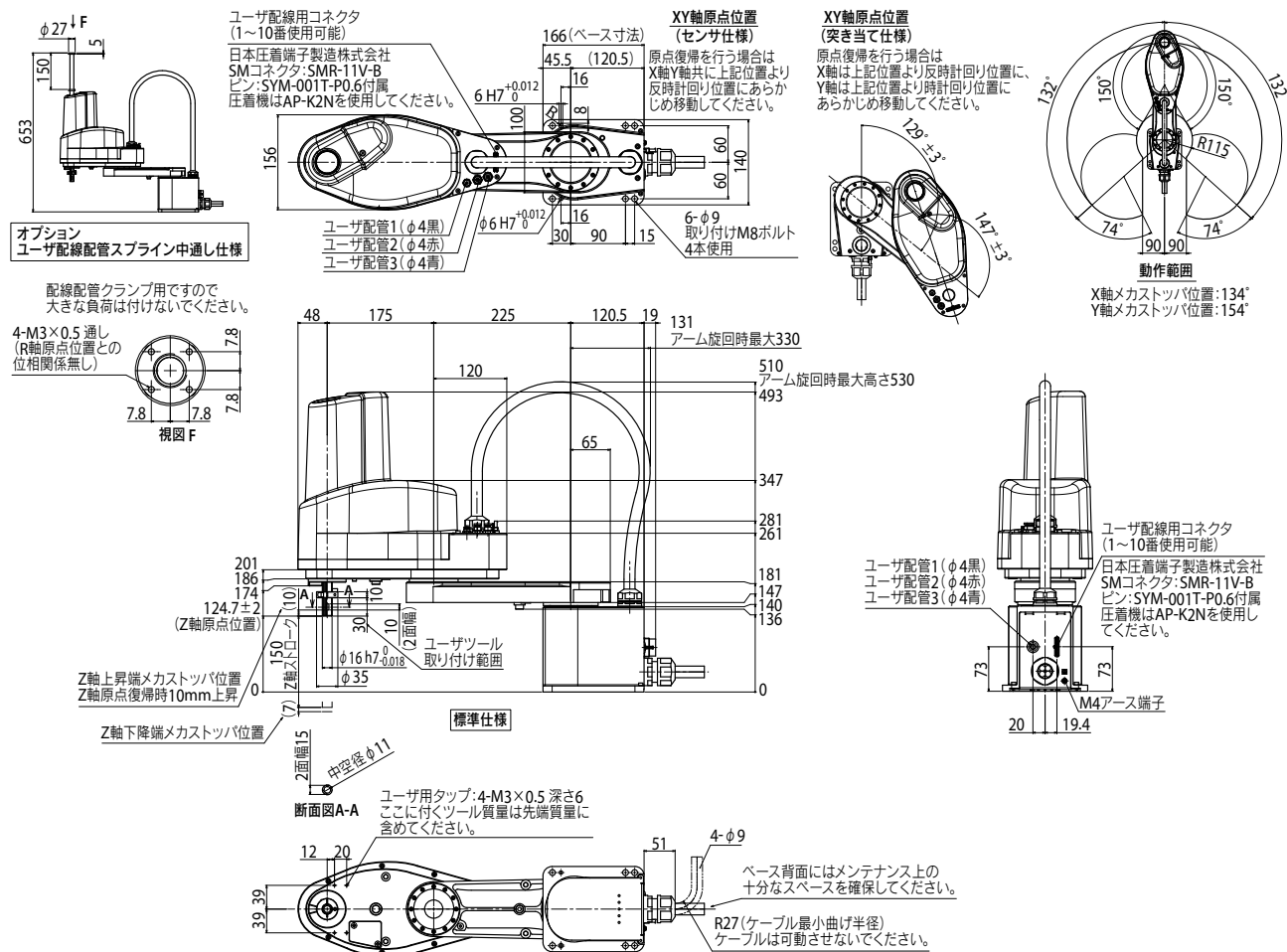
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544

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 ▶ **P544**

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	iiY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	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
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	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700°/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

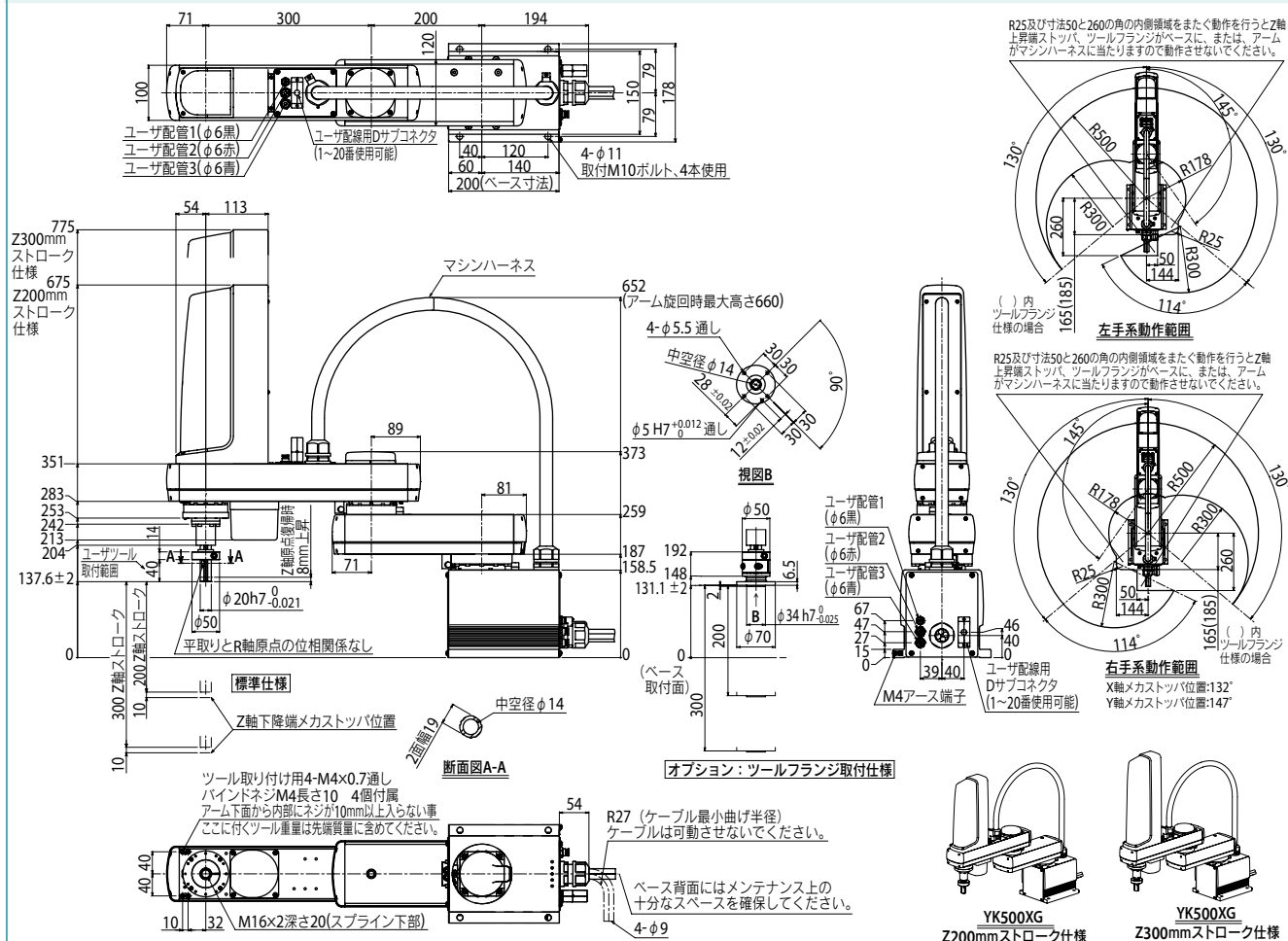
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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 ▶ **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	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
伝達方式	モータ ~ 減速器	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	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 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

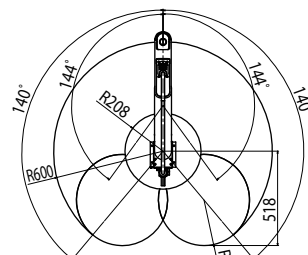
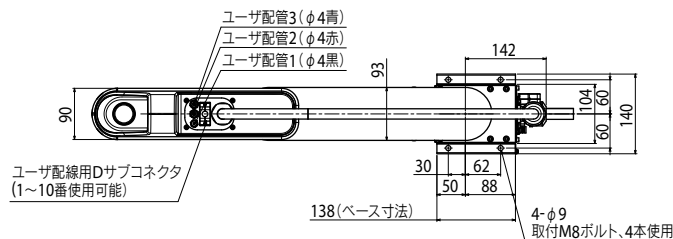
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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。

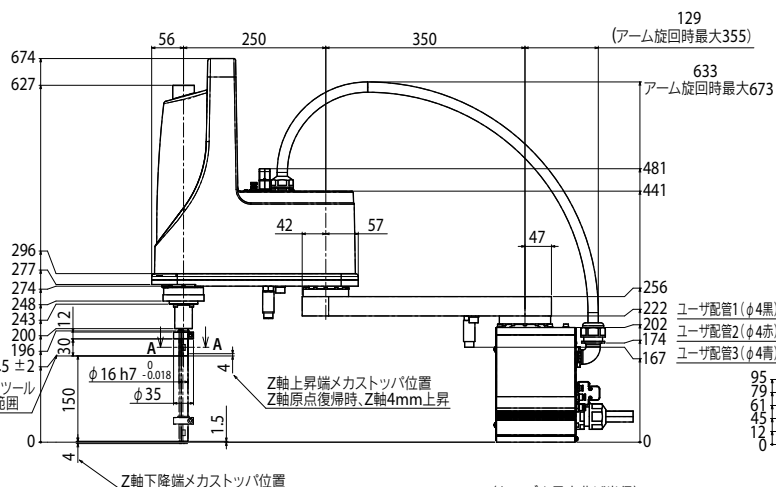
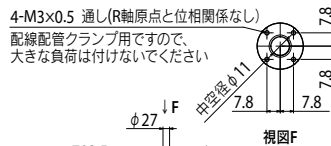
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

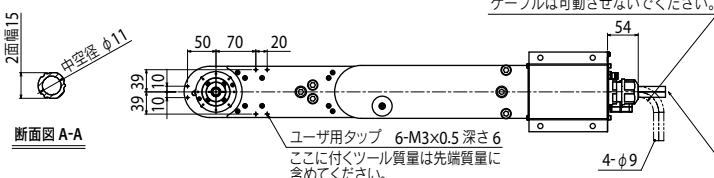
YK600XGL



・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°



R27 (ケーブル最小曲半径)
ケーブルは可動させないでください。

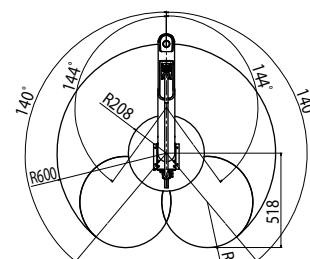
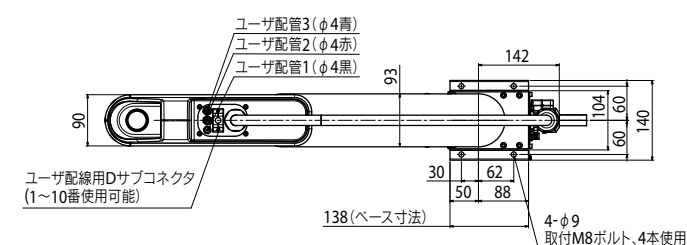


オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

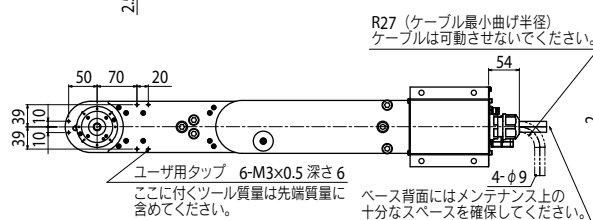
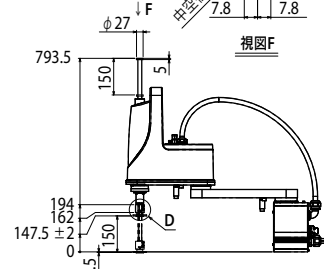
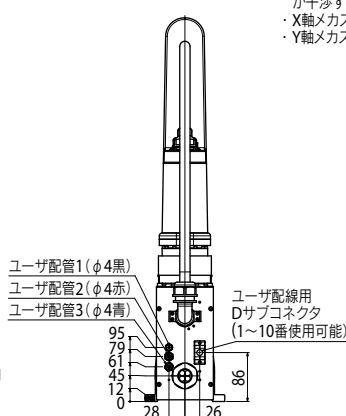
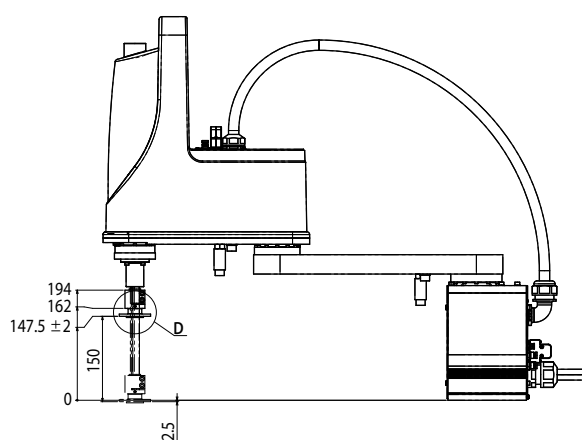
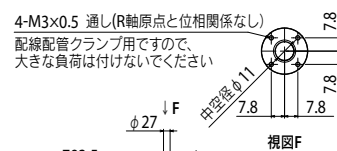
適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

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軸メカストツパ位置:142°
- ・Y軸メカストツパ位置:146°



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

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

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 ▶ **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
伝達方式	モータ ~ 減速器	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	±0.01 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 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。

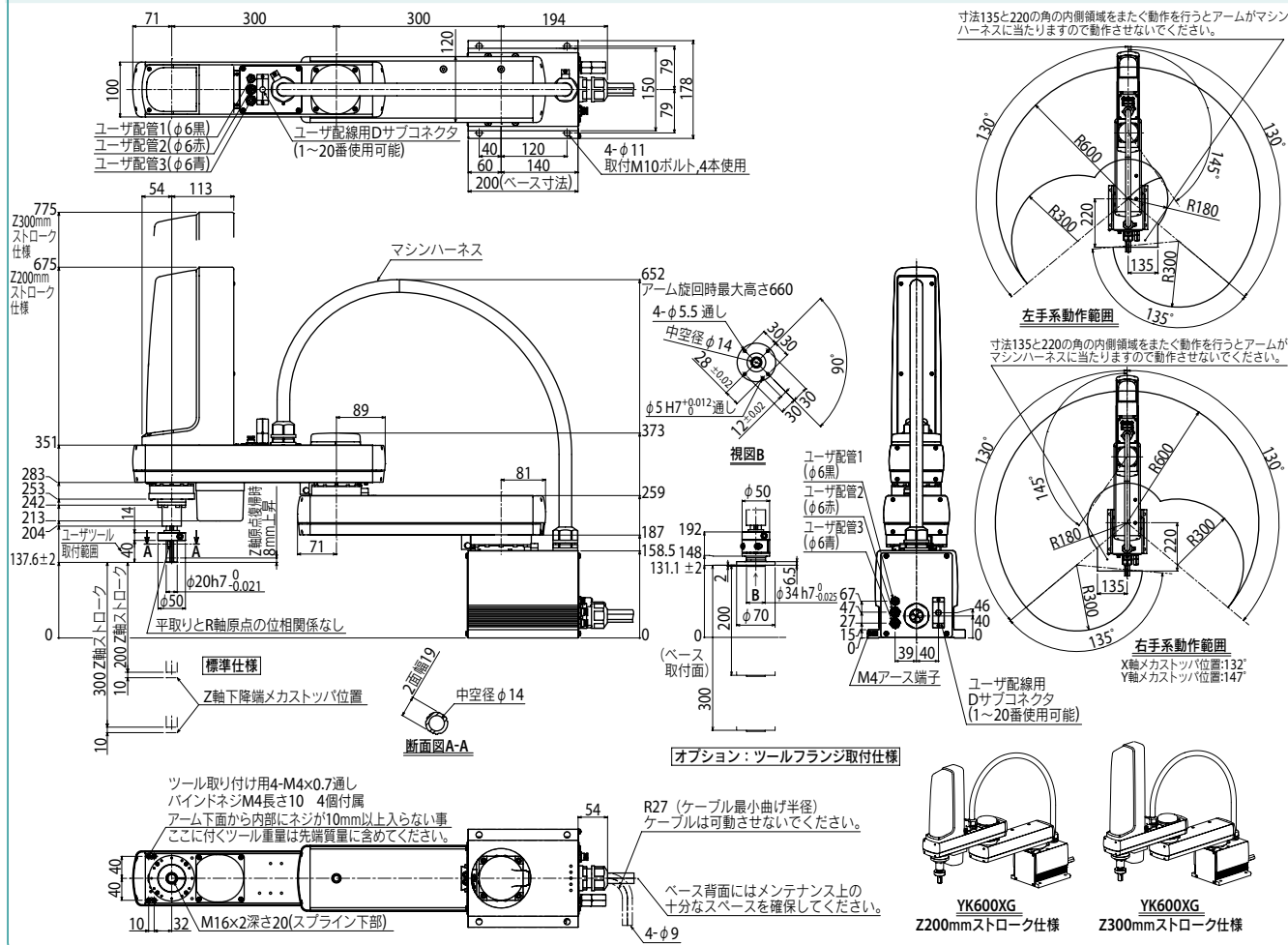
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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	アーム長	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	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		±0.02 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

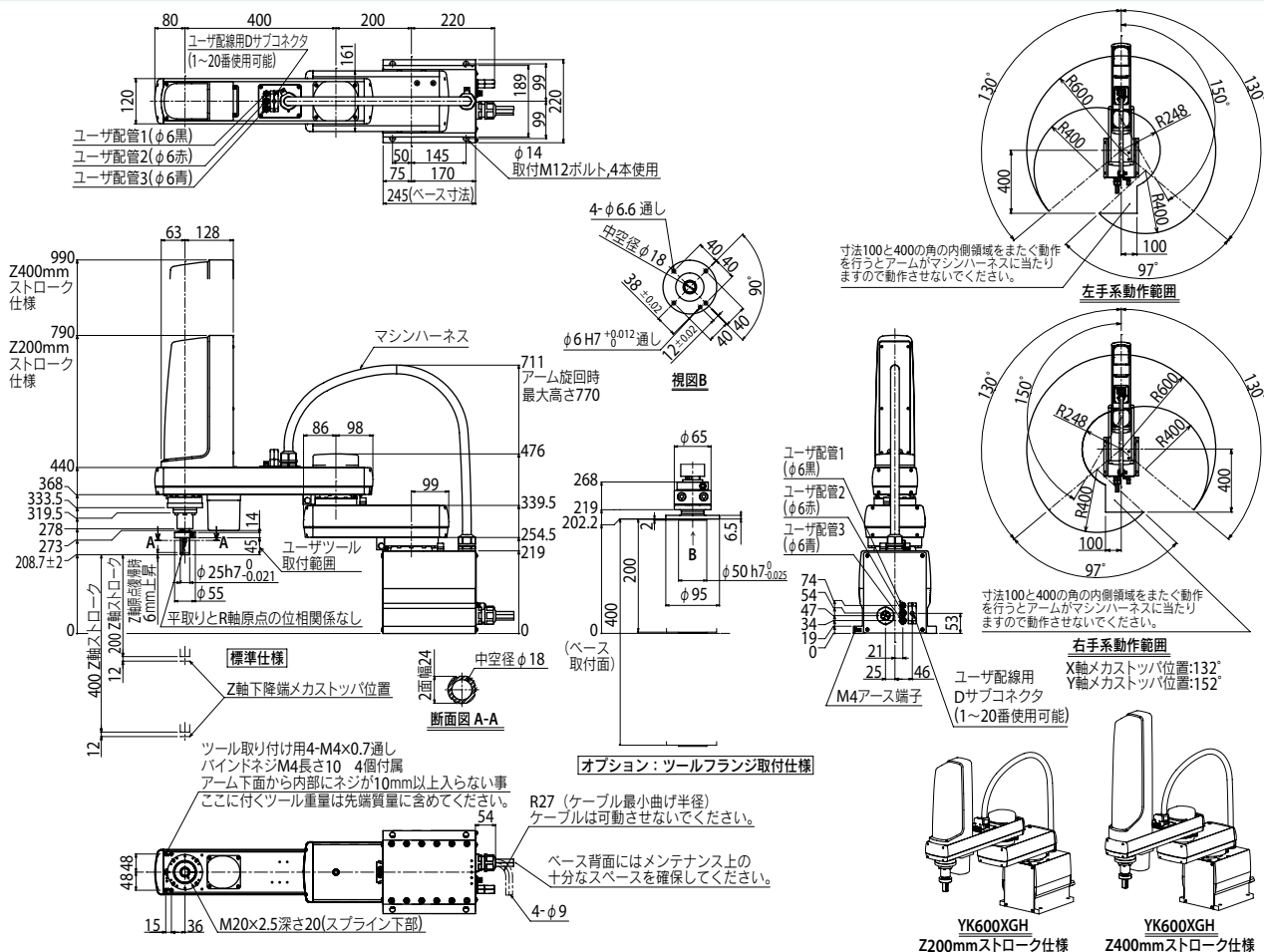
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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/>

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

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 ▶ **P544**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	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		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.005°	±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

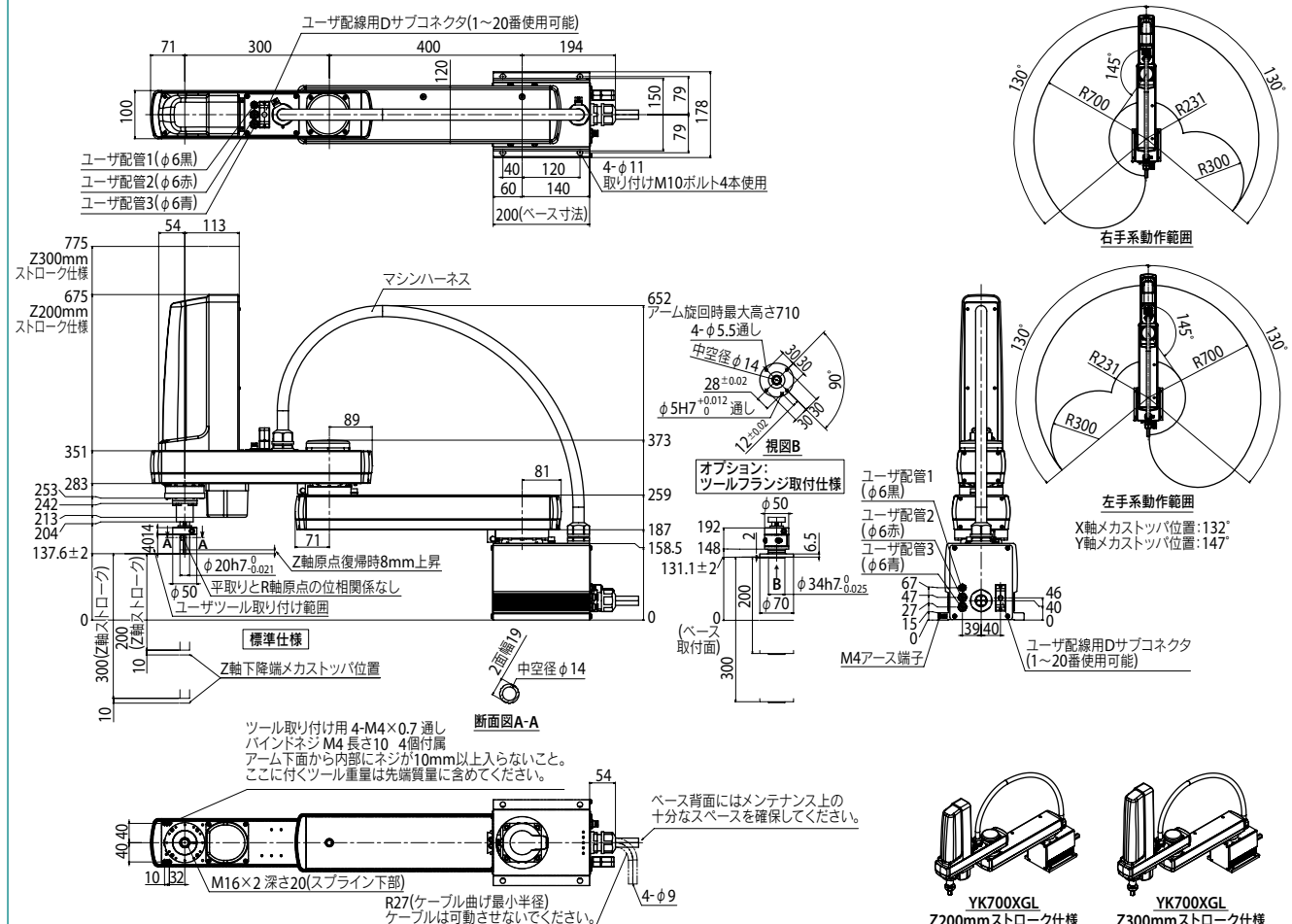
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544

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

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 ▶ P534

■ 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			
		減速器 ~ 出力	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
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: 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

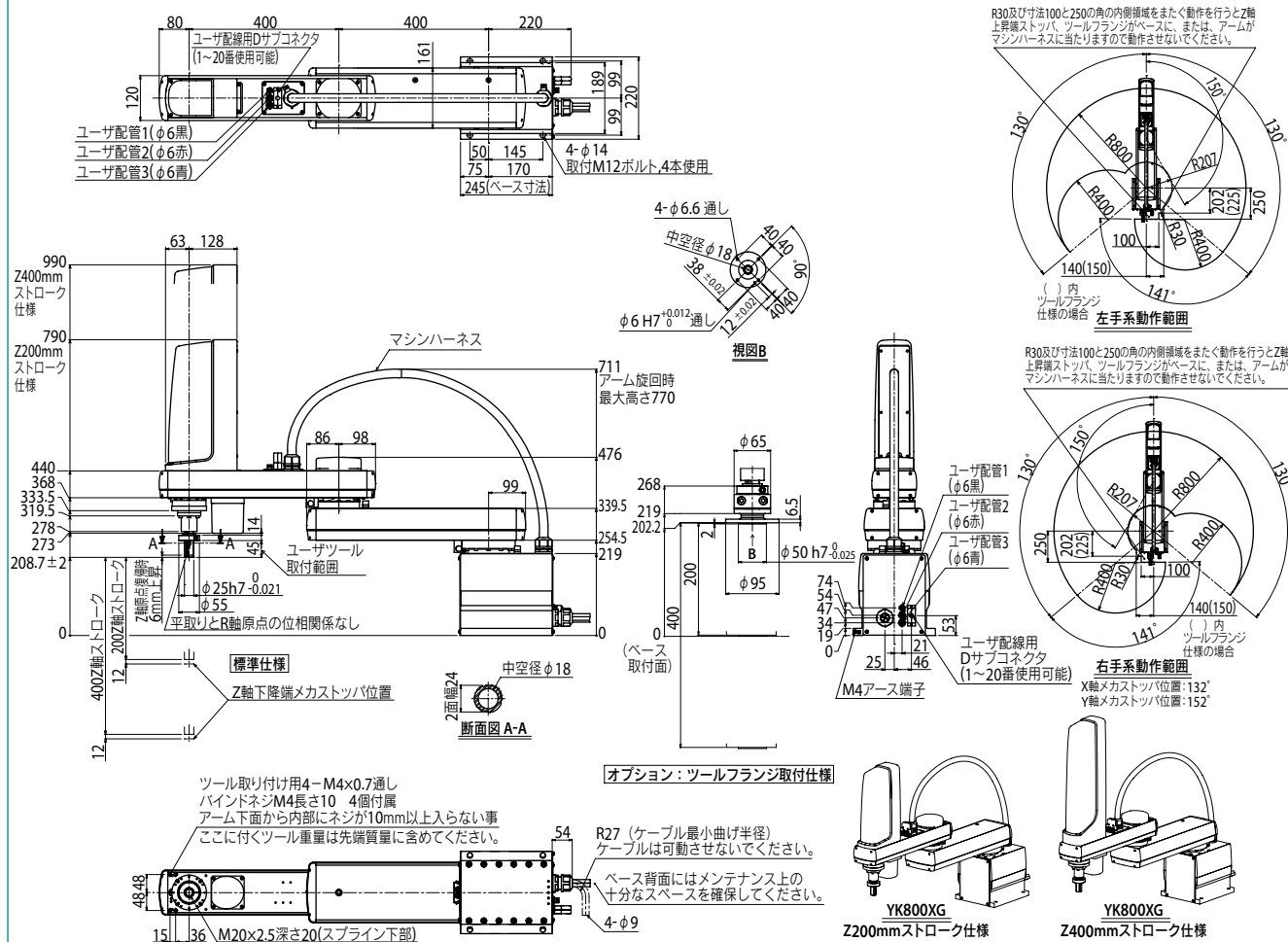
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※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/>

YK800XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544	RCX240 ▶ 534
---------------------	---------------------

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)	アプンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

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

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 ▶ **P534**

■ 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
伝達方式	モータ ~ 減速器	直結	直結	直結
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 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。

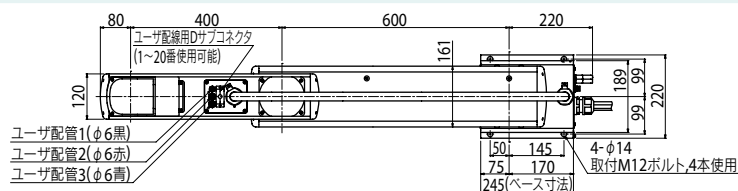
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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。

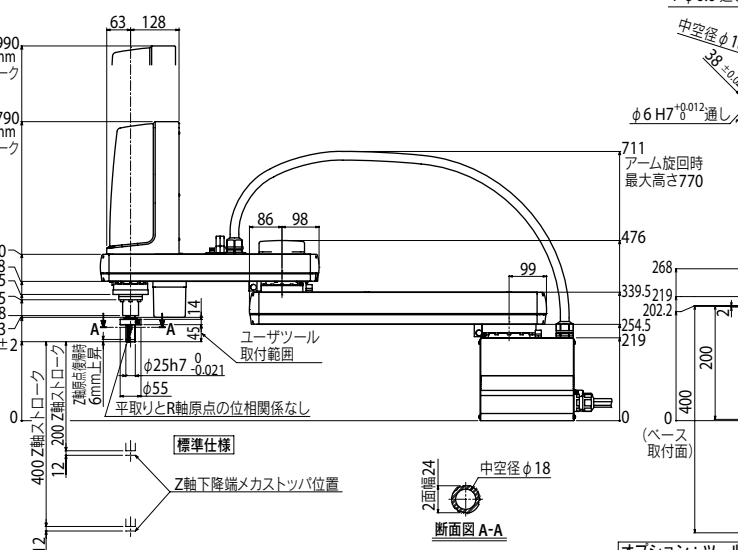
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XG



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M12ボルト4本使用
245(ベース寸法)



ユーザツール 取付範囲
φ25h7⁰ -0.021
φ55
平取りとR軸原点の位相関係なし
標準仕様
Z軸下降メカストップ位置



視図B

アーム旋回時 最大高さ770

φ6 H7^{+0.012} 通し

4-φ6.6 通し

中空径φ18

φ50 h7⁰ -0.025

φ95

φ65

268

339.5

219

202.2

254.5

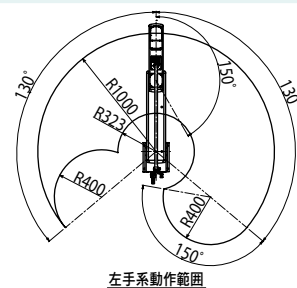
219

200

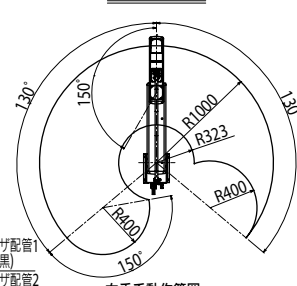
400

(ベース 取付面)

オプション: ツールフランジ取付仕様



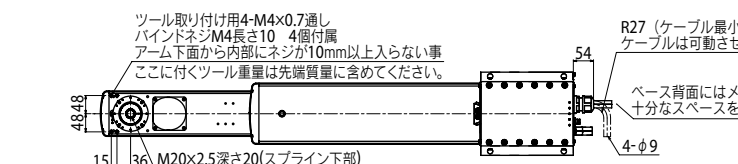
左手系動作範囲



右手系動作範囲

X軸メカストップ位置: 132°

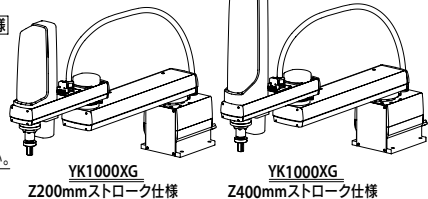
Y軸メカストップ位置: 152°



ツール取り付け用4-M4×0.7通し
バンドネジM4長さ10 4個付属
アーム下面から内部にネジが10mm以上入らない事
ここに付くツール重量は先端質量に含めてください
48.48
15
36 M20×2.5深さ20(スプライン下部)

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。

4-φ9



YK1000XG
2200mmストローク仕様

YK1000XG
2400mmストローク仕様

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) - アプソバッテリー

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 - 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	アーム長	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	ハーモニックドライブ
	伝達方式	直結	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
減速器 ~ 出力		直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度※1		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
最高速度		7.4 m/sec	0.75 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

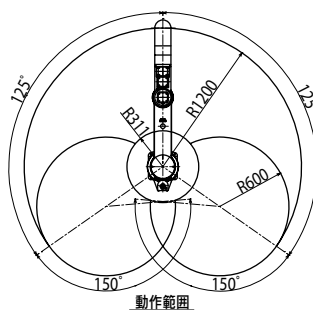
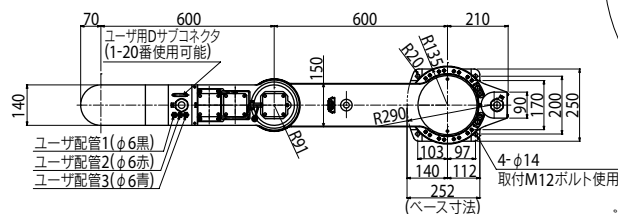
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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。

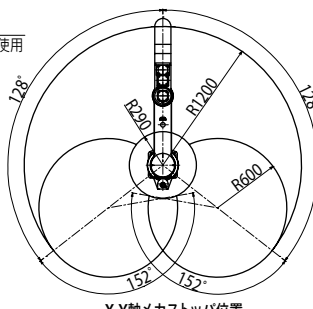
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。

<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

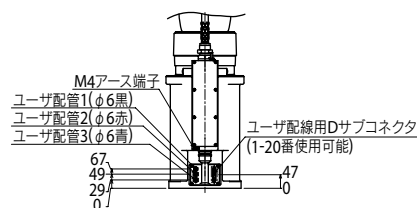
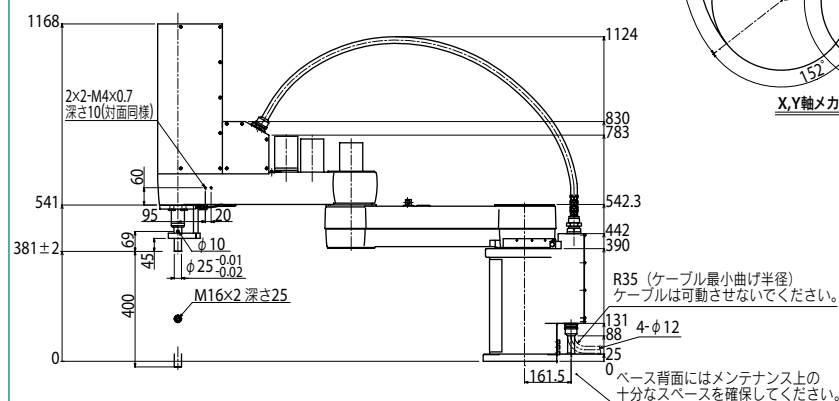
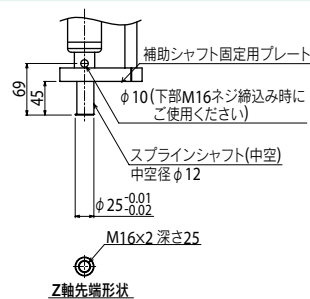
YK1200X



動作範囲



X, Y軸メカストップ位置



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

RCX340-4

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

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

IVY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

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
	150 mm	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	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ~ 減速器	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°	1020°/sec(壁取付け) 720°/sec(インバース)
最高速度		4.4 m/sec	1.0 m/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	0.05 kgm ²	—	—
R軸許容慣性モーメント※3		—	—	—	—
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(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

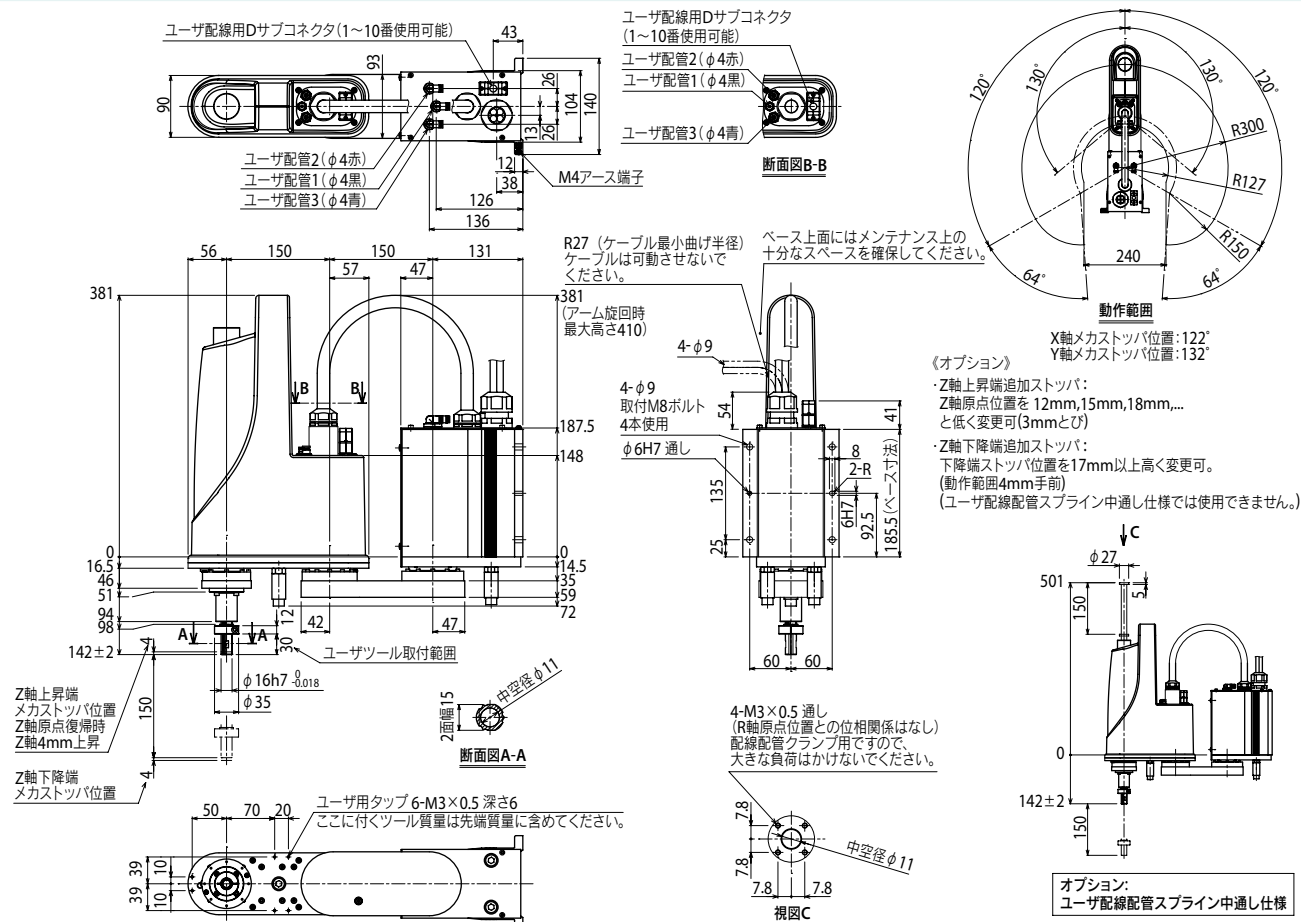
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

YK300XGS



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

RCX340 ▶ 544	RCX240S ▶ 534
---------------------	----------------------

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I/O

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	アーム長 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	減速器	減速器	減速器	減速器
伝達方式	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器	モータ ~ 減速器
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°	—
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

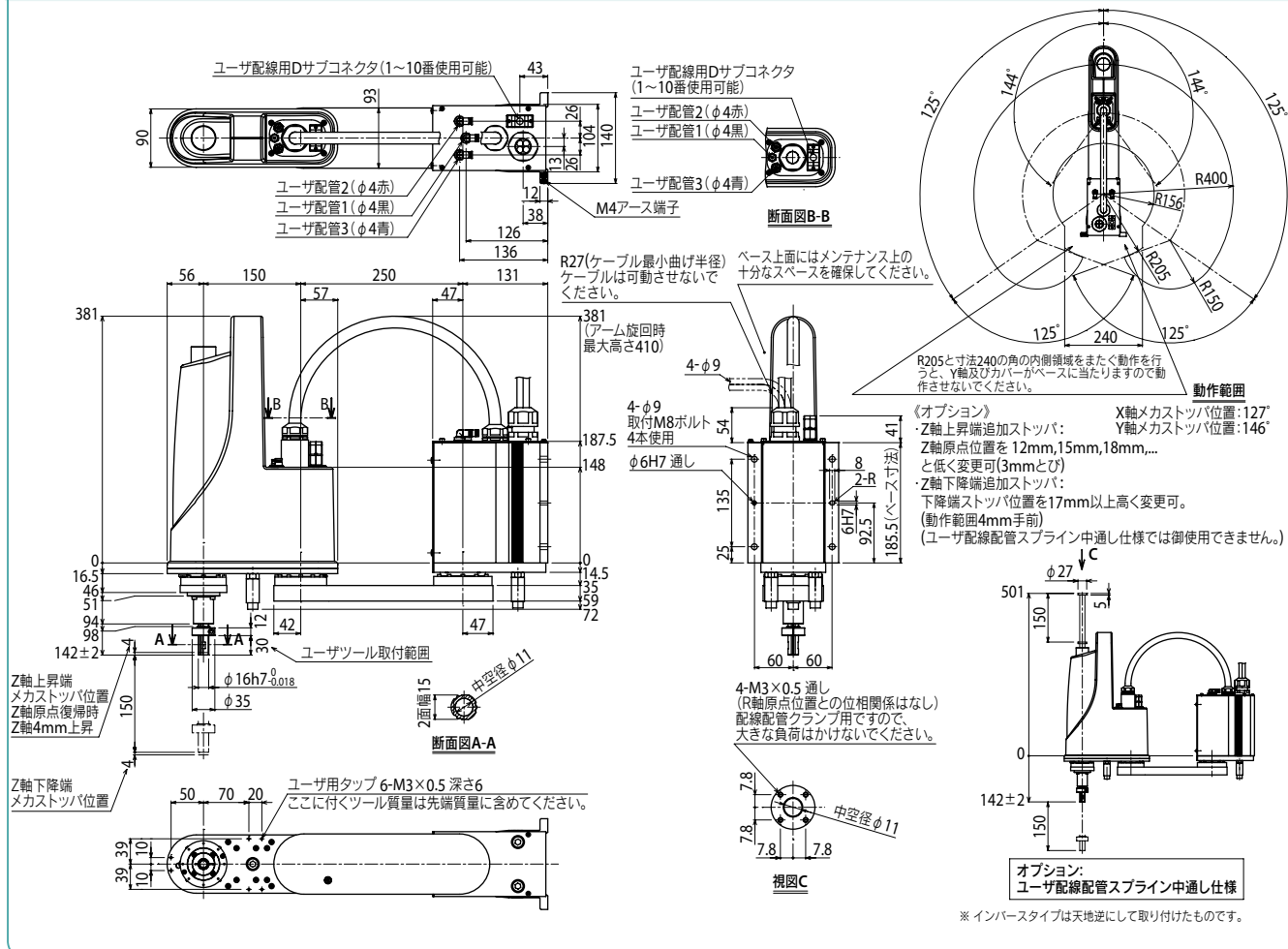
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

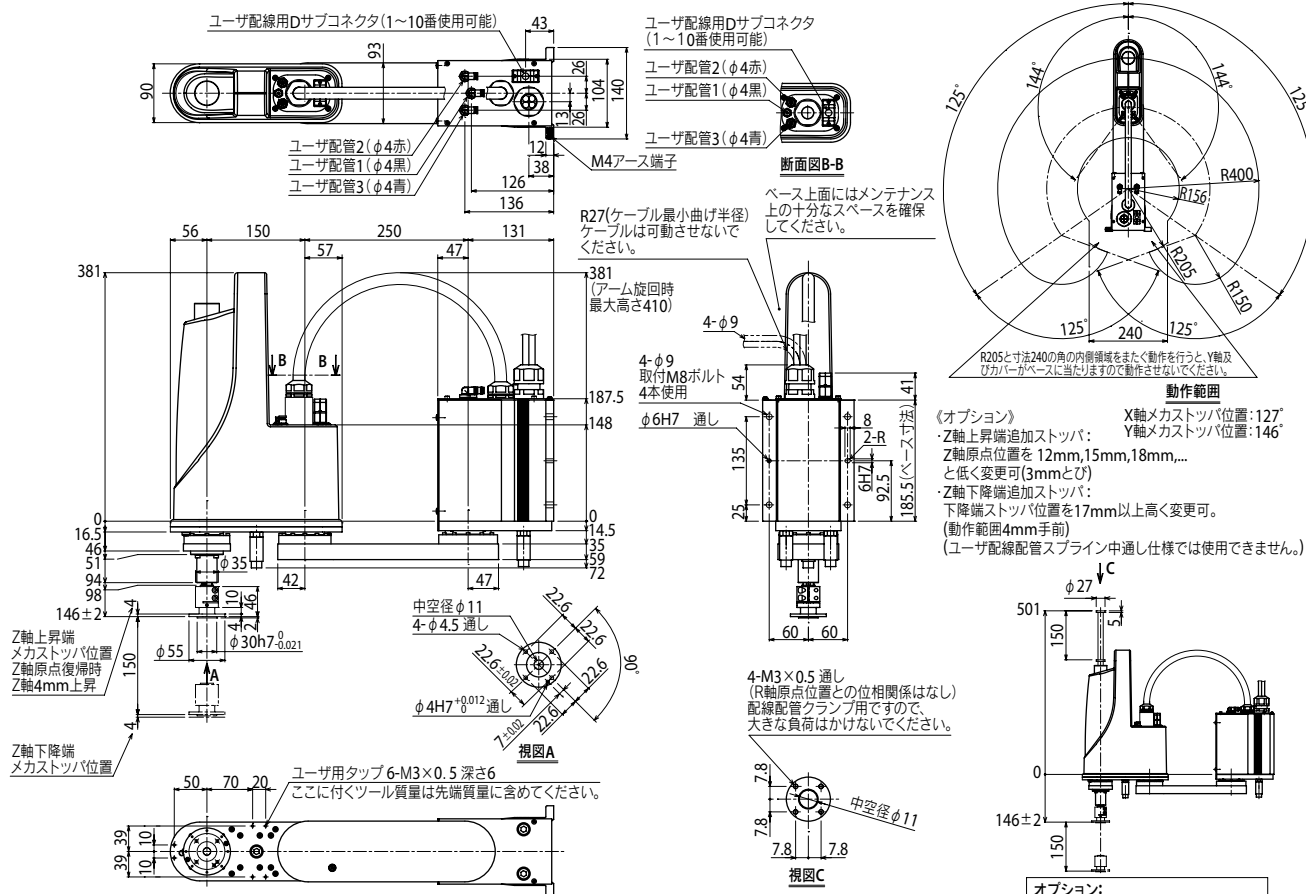
YK400XGS



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK400XGS ツールフランジ取付仕様



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

壁取付け・インバーズ仕様

●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 (外観図通り) U:壁取付け インバース (天吊り)	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランチ 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▶ **P544**

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	INV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

※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		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	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	±0.004°
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 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

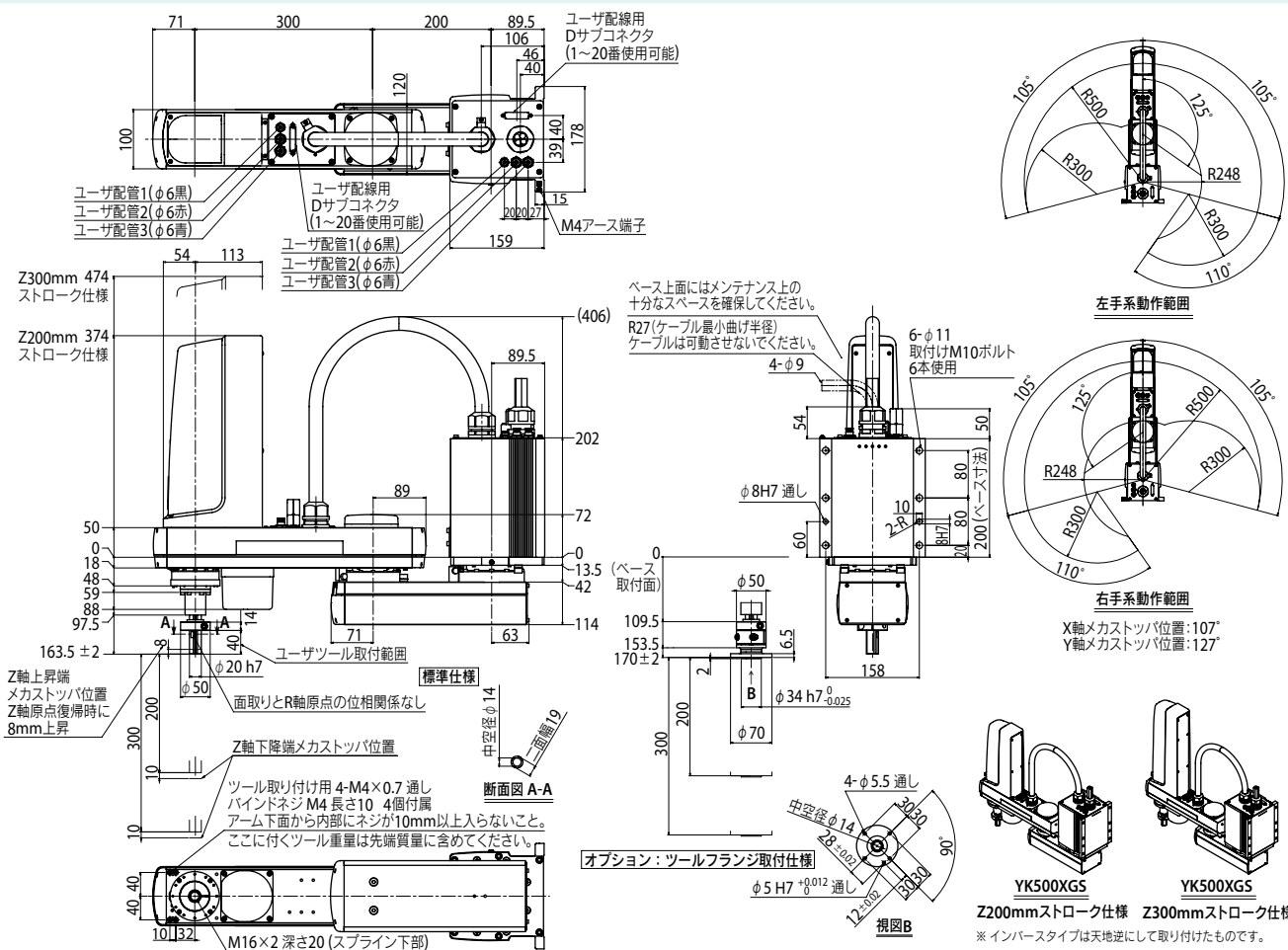
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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。

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/>

<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGS



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544	RCX240 ▶ 534
---------------------	---------------------

YK600XGS

壁取付け・インバーズ仕様



YK600XGS-W (壁取付け)

YK600XGS-U
(壁取付けインバーサ)

■ 注文型式

YK600XGS

			
取付け方^(※) W: 壁取付け (外側図通り) U: 壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200: 200mm 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

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	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**

※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	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 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			8.4 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			0.46 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			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。

※ 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	1700	プログラム ポイントトレス リモートコマンド オンライン命令

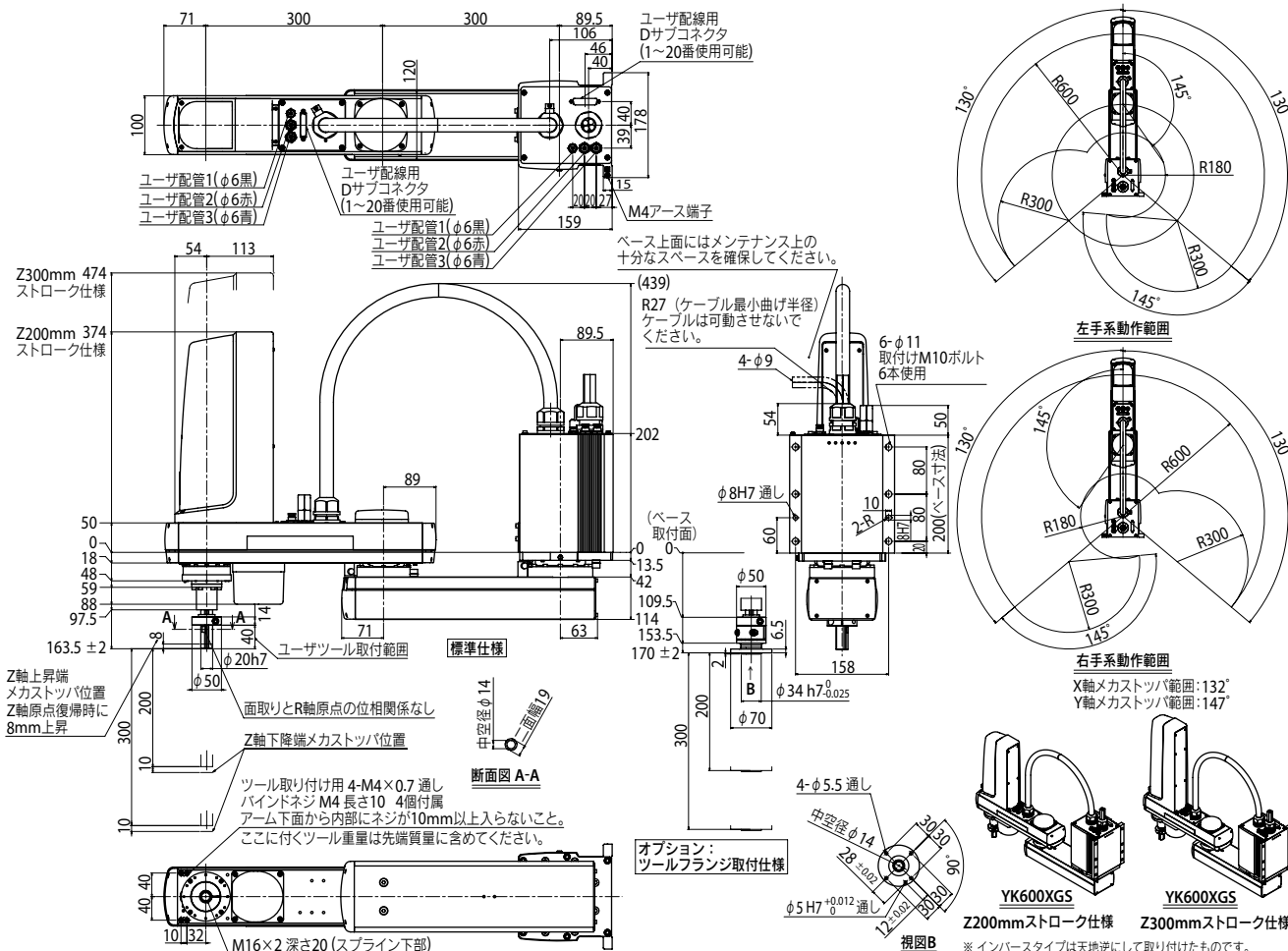
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※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。

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/>

<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

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)
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)

オプションF
(OP.F)

オプションG
(OP.G)

オプションH
(OP.H)

オプションI
(OP.I)

オプションJ
(OP.J)

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

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

オプションK
(OP.K)

オプションL
(OP.L)

オプションM
(OP.M)

オプションN
(OP.N)

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

※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

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
		300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
	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
	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°	—
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、相位置決め時。

※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

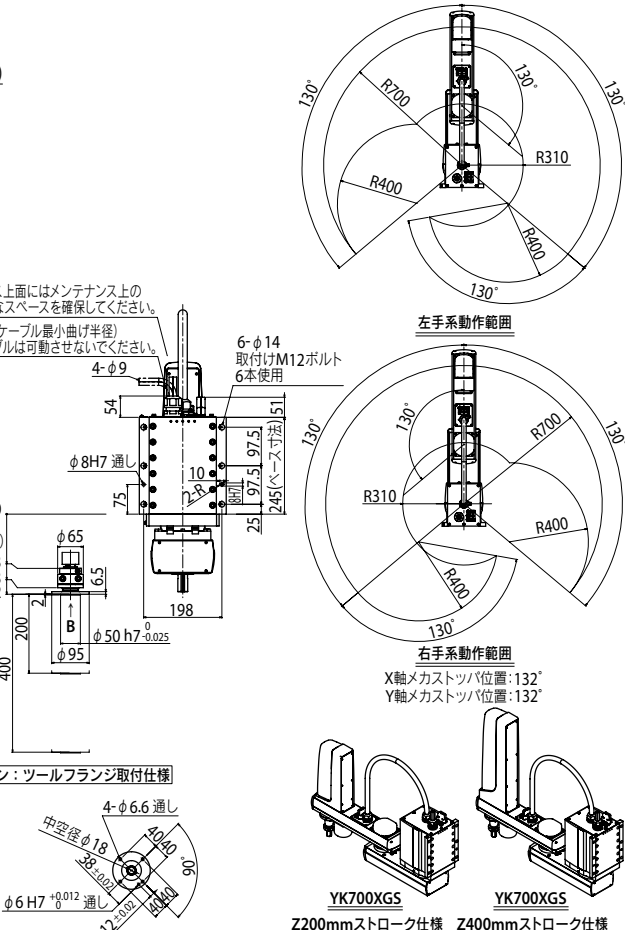
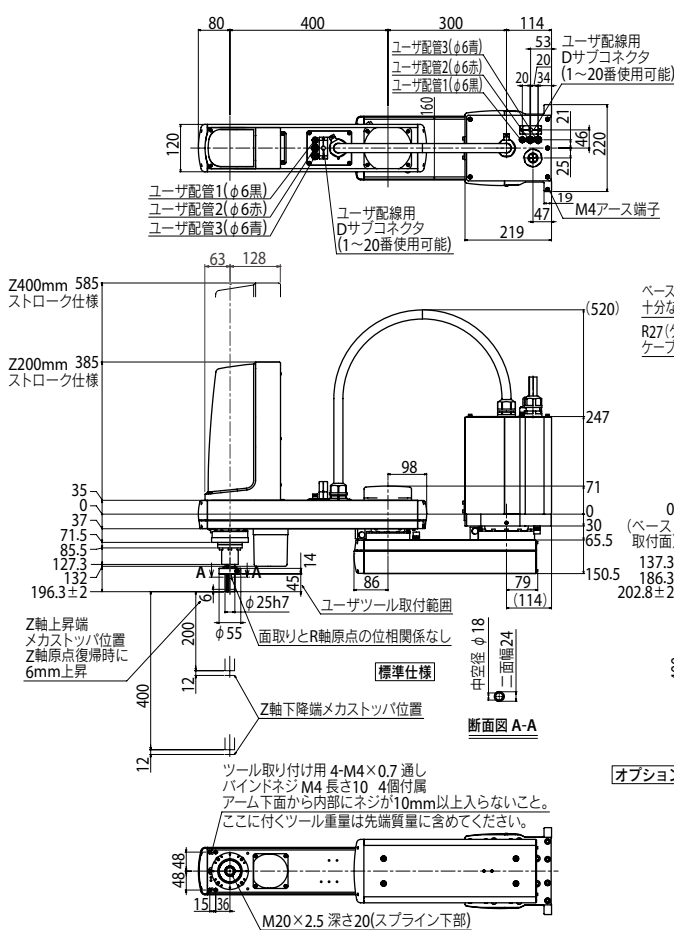
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



垂直多関節ロボット
YA
LCM100
小型多関節ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニアキシonal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&スウェー
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
壁取付け・
インバース
防塵・防滴

適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

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 ▶ **P544**

RCX240

適用コントローラ

CE対応

再生装置

拡張IO

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 ▶ **P534**

※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	減速器 ハーモニックドライブ	減速器 ボールネジ	減速器 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

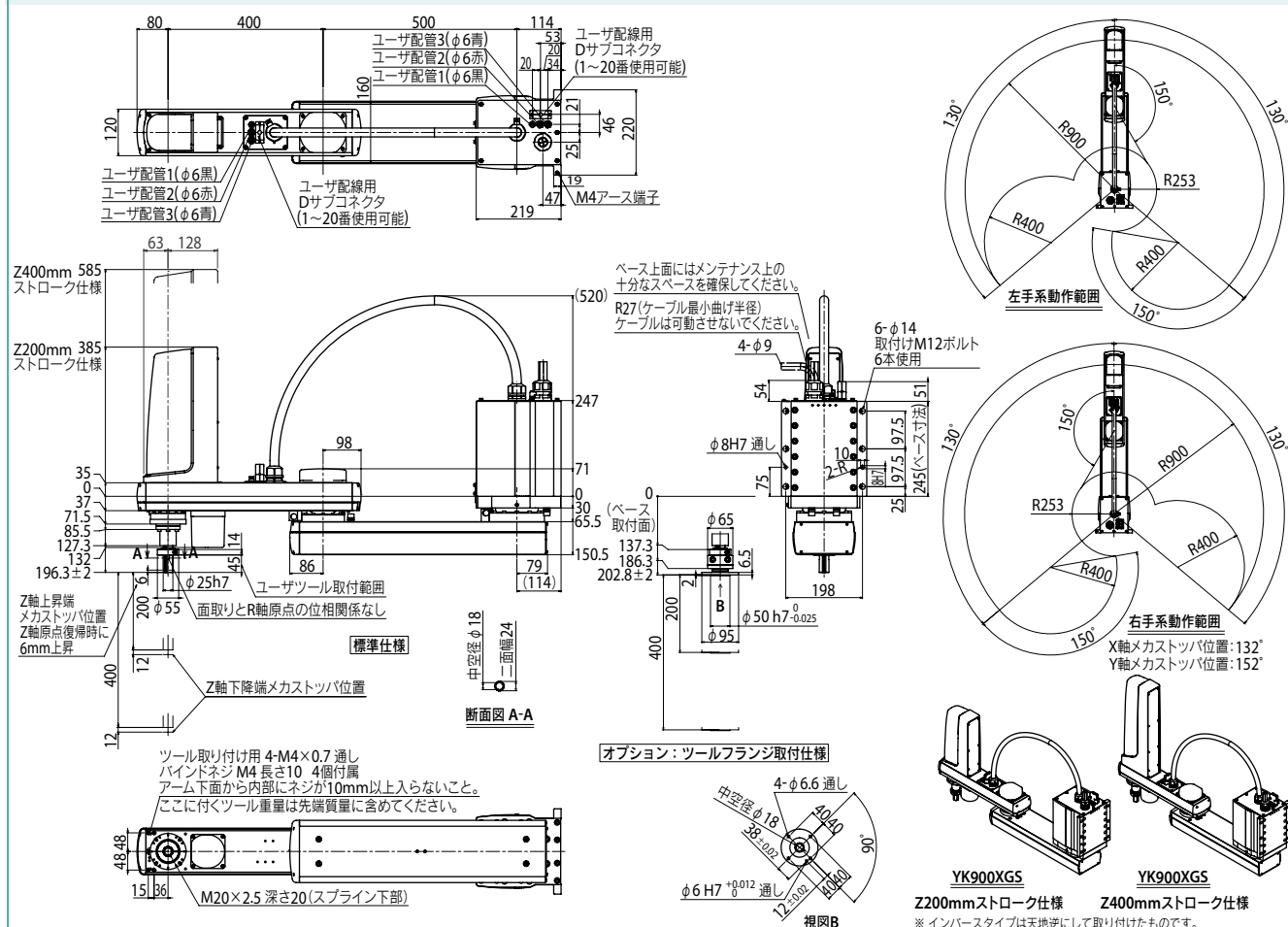
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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
(外観面通り)
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)

オプションF (OP.F)

オプションG (OP.G)

オプションH (OP.H)

オプションI (OP.I)

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

オプションJ (OP.J)

オプションK (OP.K)

オプションL (OP.L)

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

※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
	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		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

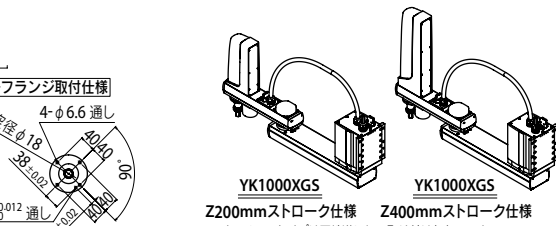
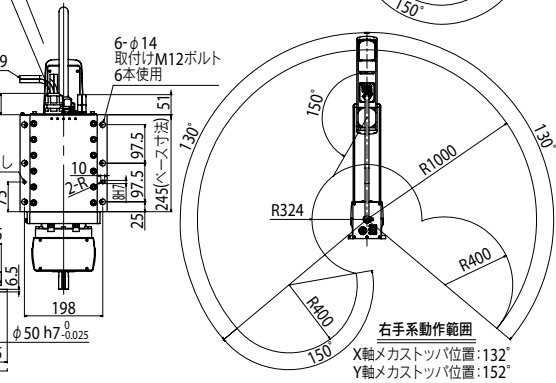
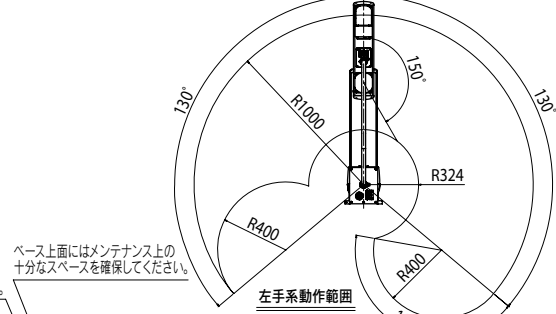
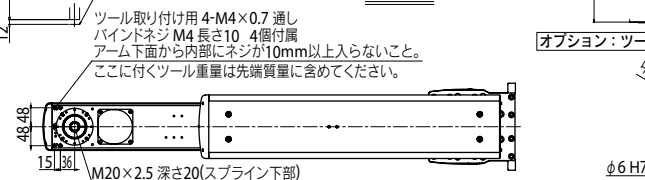
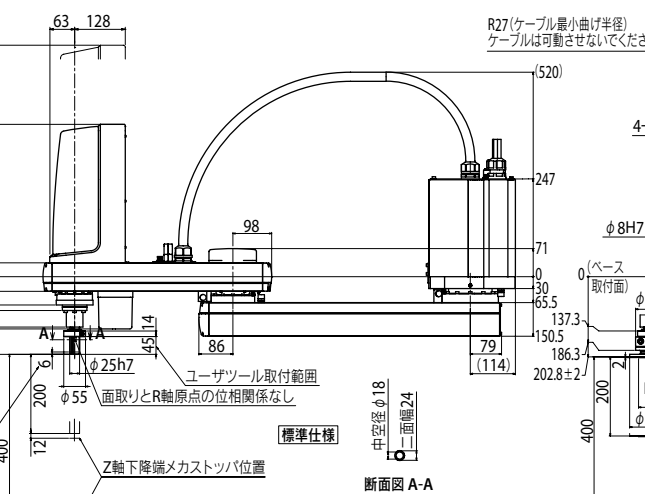
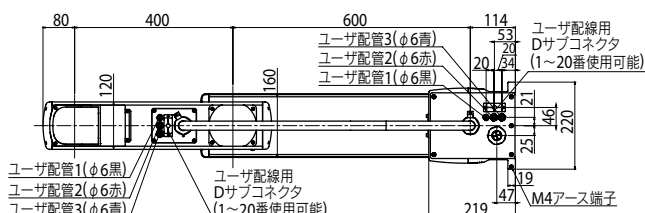
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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)	アプソバタリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	--------

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	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	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	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}	±0.01 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 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

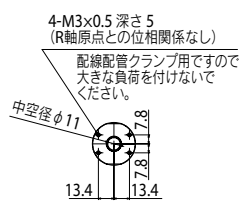
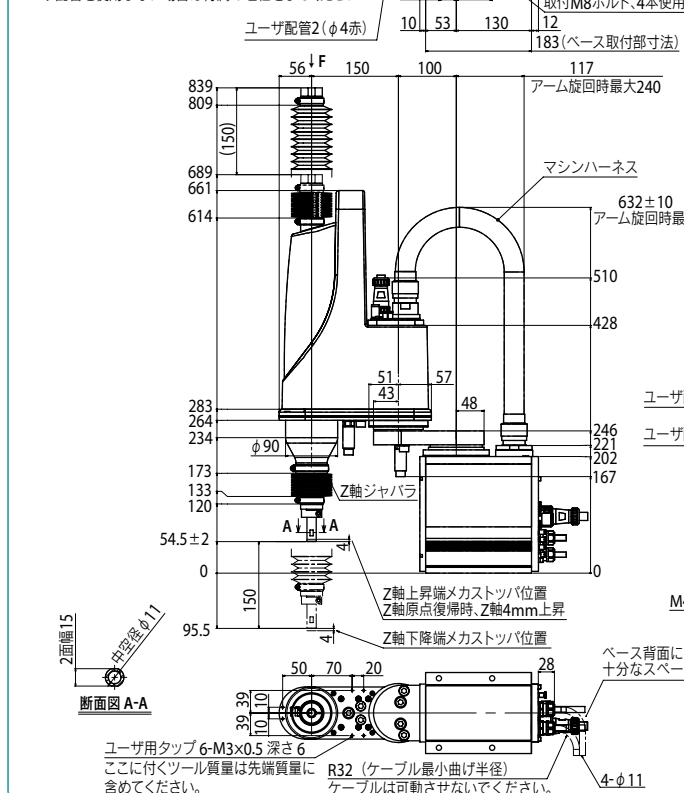
ユーザ配線用コネクタ

(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)

使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管1 (φ4黒)

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



この動作範囲内側限界よりも内側はZ軸ジャバラがベースに、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。

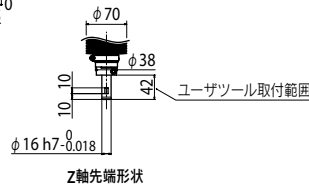
R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、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: 131°
・Y軸メカストッパ位置: 136°

ユーザ配管1 (φ4黒)
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。

ユーザ配管2 (φ4赤)
使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

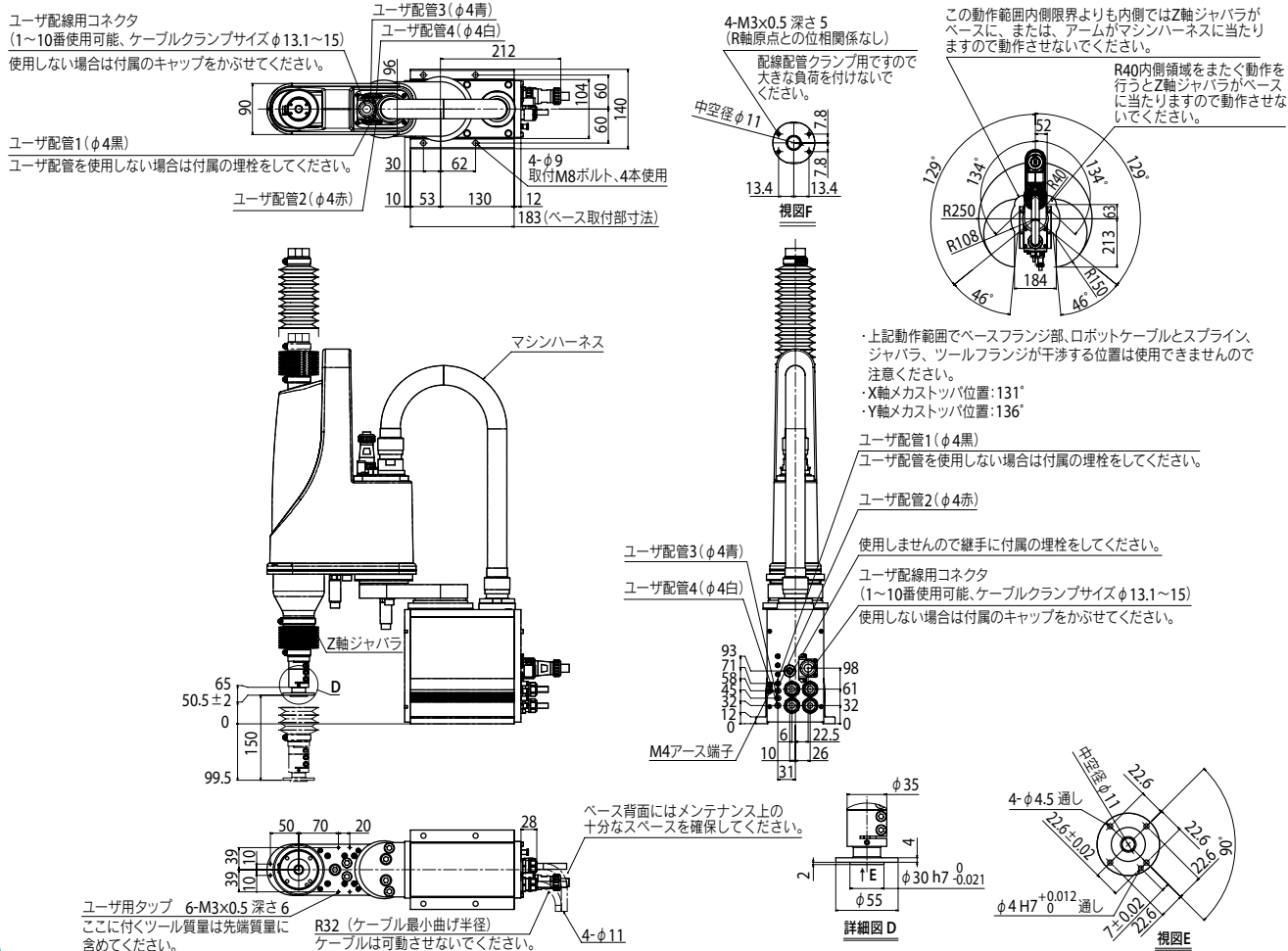
ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

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)	アプ ン バッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	----------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	-----------------

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。RCX340 ▶ **P544**
RCX240S ▶ **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	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	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}	±0.01 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	—	—

※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 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

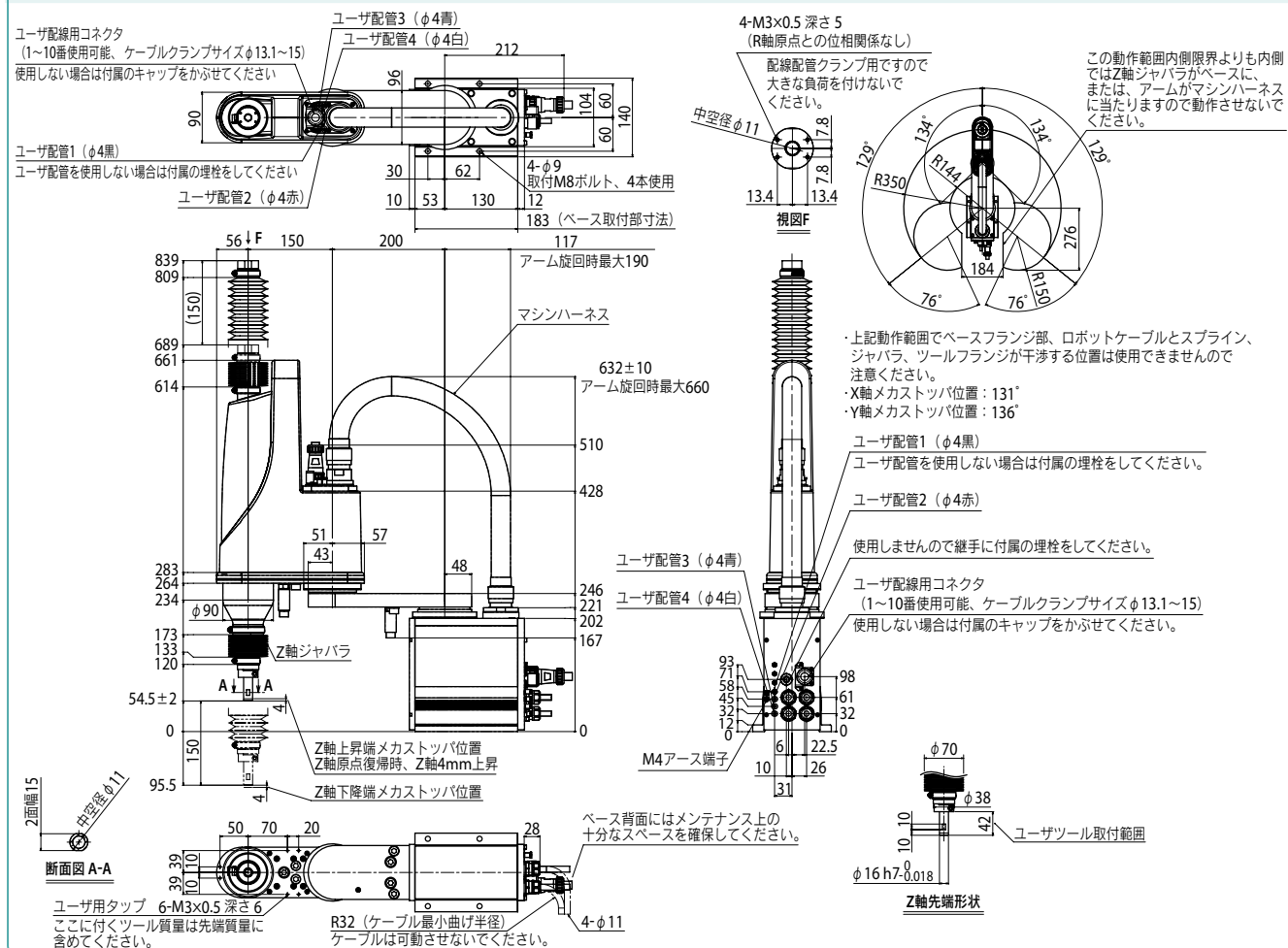
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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/>

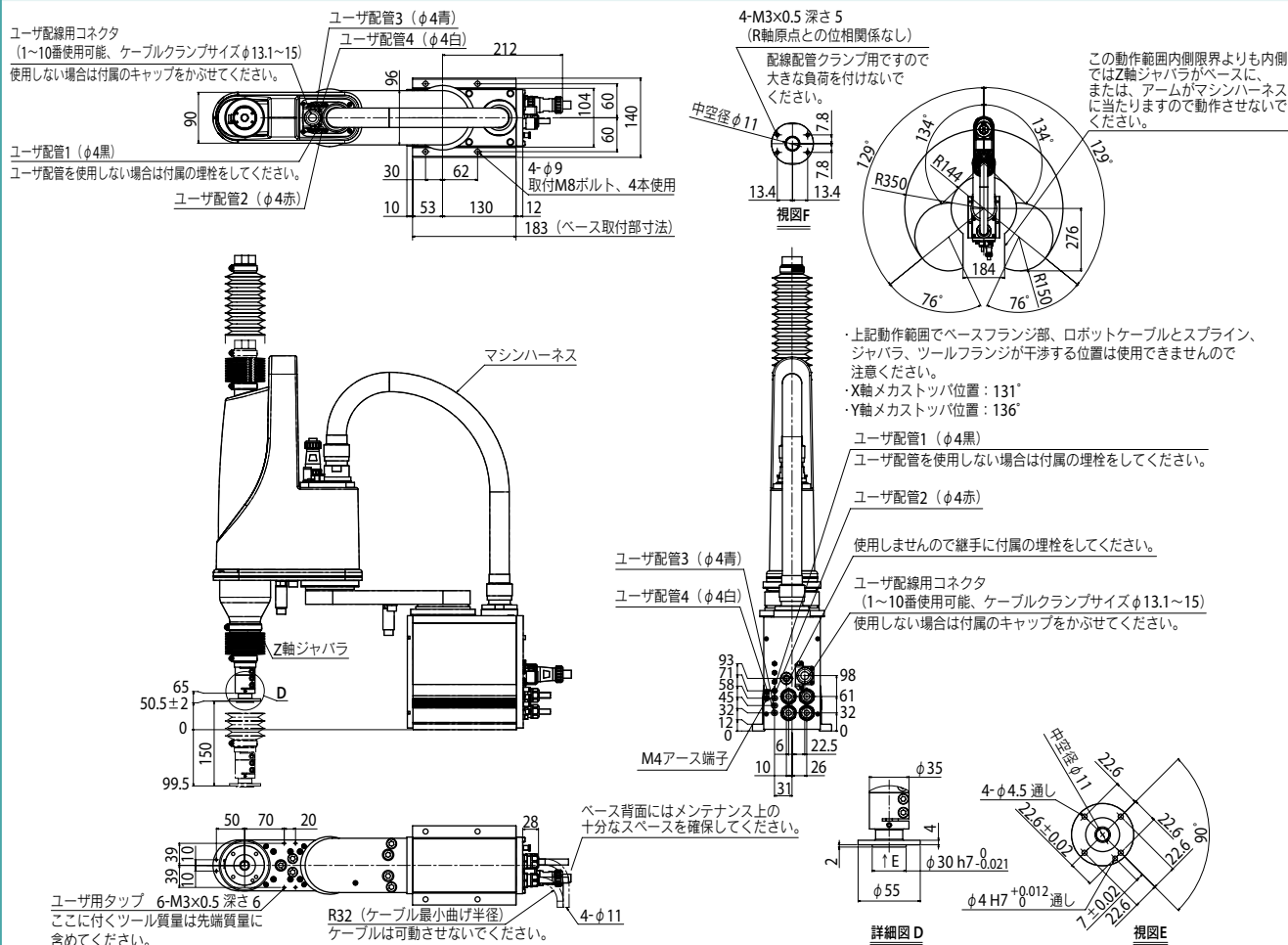
YK350XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

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
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	------------

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。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	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	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}	±0.01 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	—	—

※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。

■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/>

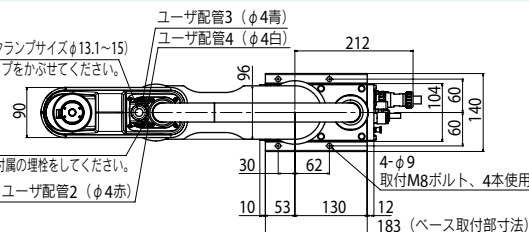
YK400XGP

ユーザ配線用コネクタ

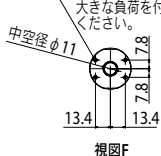
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)

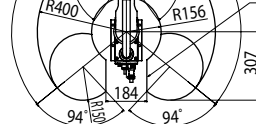
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。



4-M3x0.5 深さ 5
(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
大きな負荷を付けないで
ください。



この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、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。



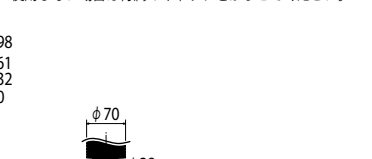
・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので注意ください。
・X軸メカストッパ位置: 131°
・Y軸メカストッパ位置: 146°

ユーザ配管1 (φ4黒)
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。

ユーザ配管2 (φ4赤)
使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

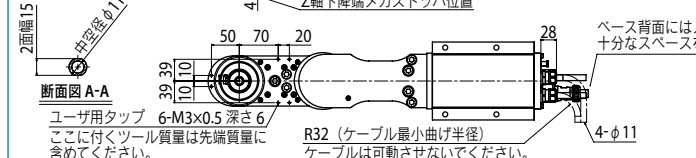
ユーザ配管3 (φ4青)
ユーザ配管4 (φ4白)

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。



ユーザツール取付範囲
φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

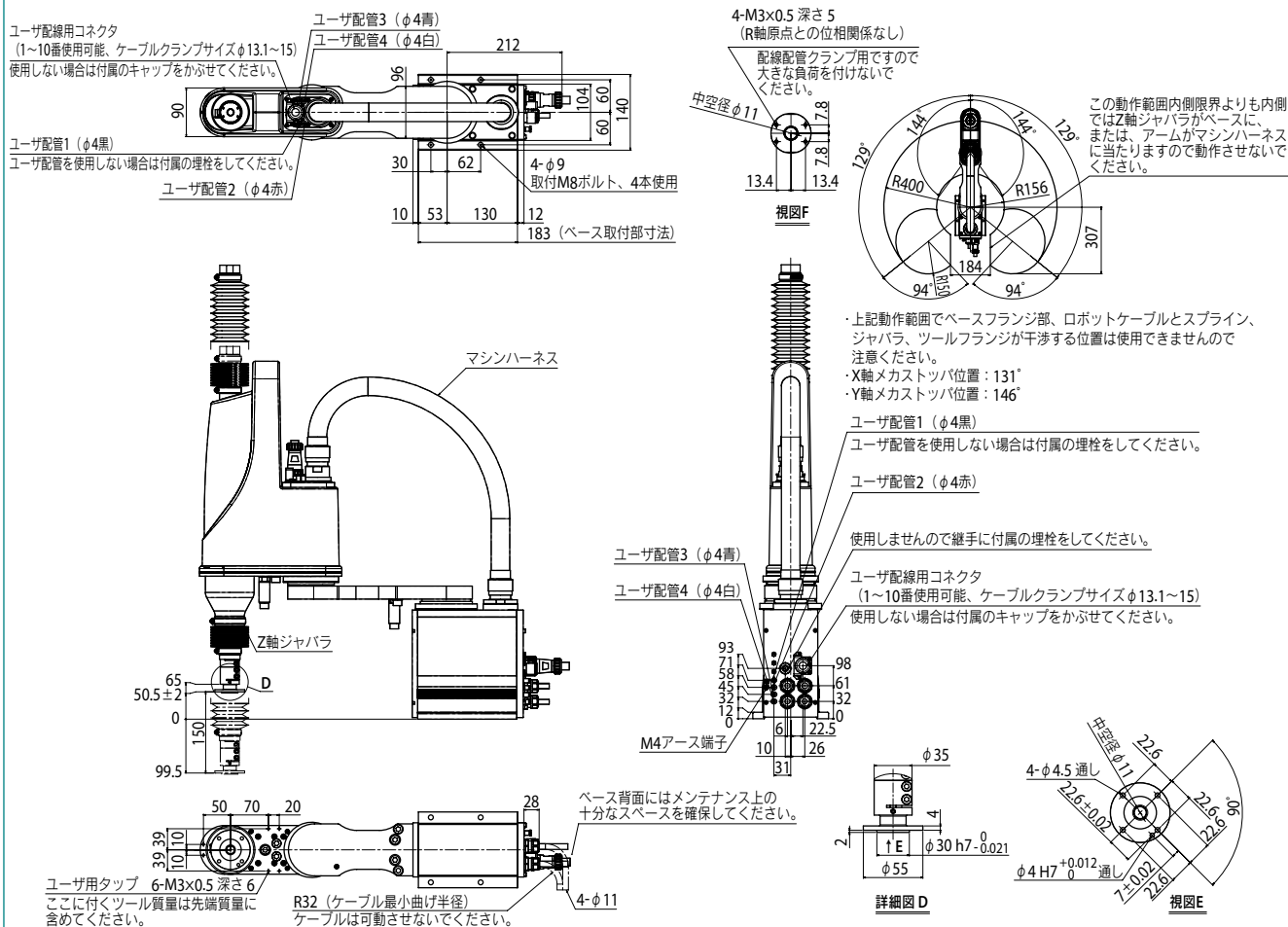


ユーザ用タブ 6-M3x0.5 深さ 6
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。
R32 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

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

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)	アプ ン 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
----------	------	-------	-------------	---------	------	------

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	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			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 ka			

※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。

■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

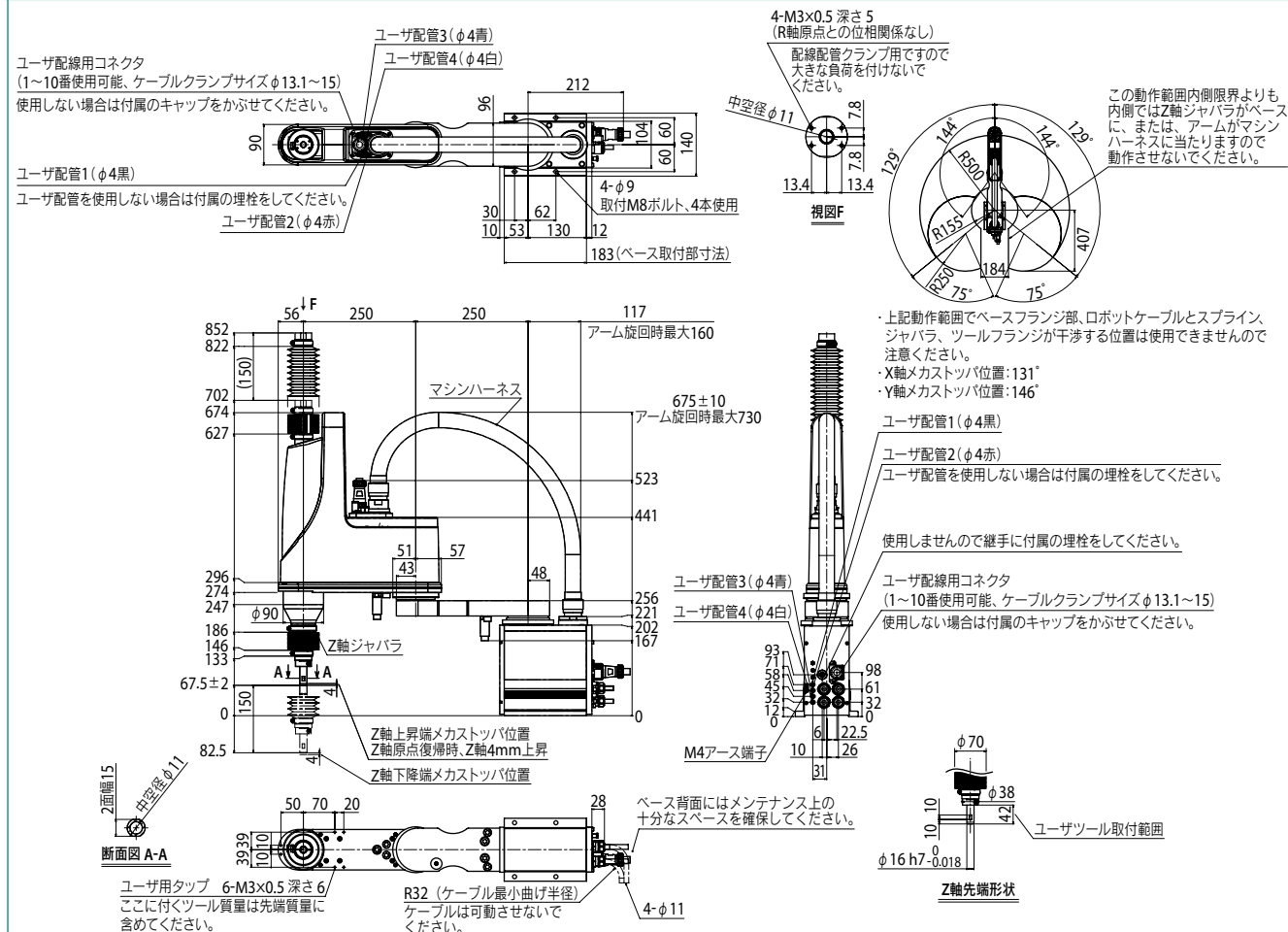
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツバ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/>

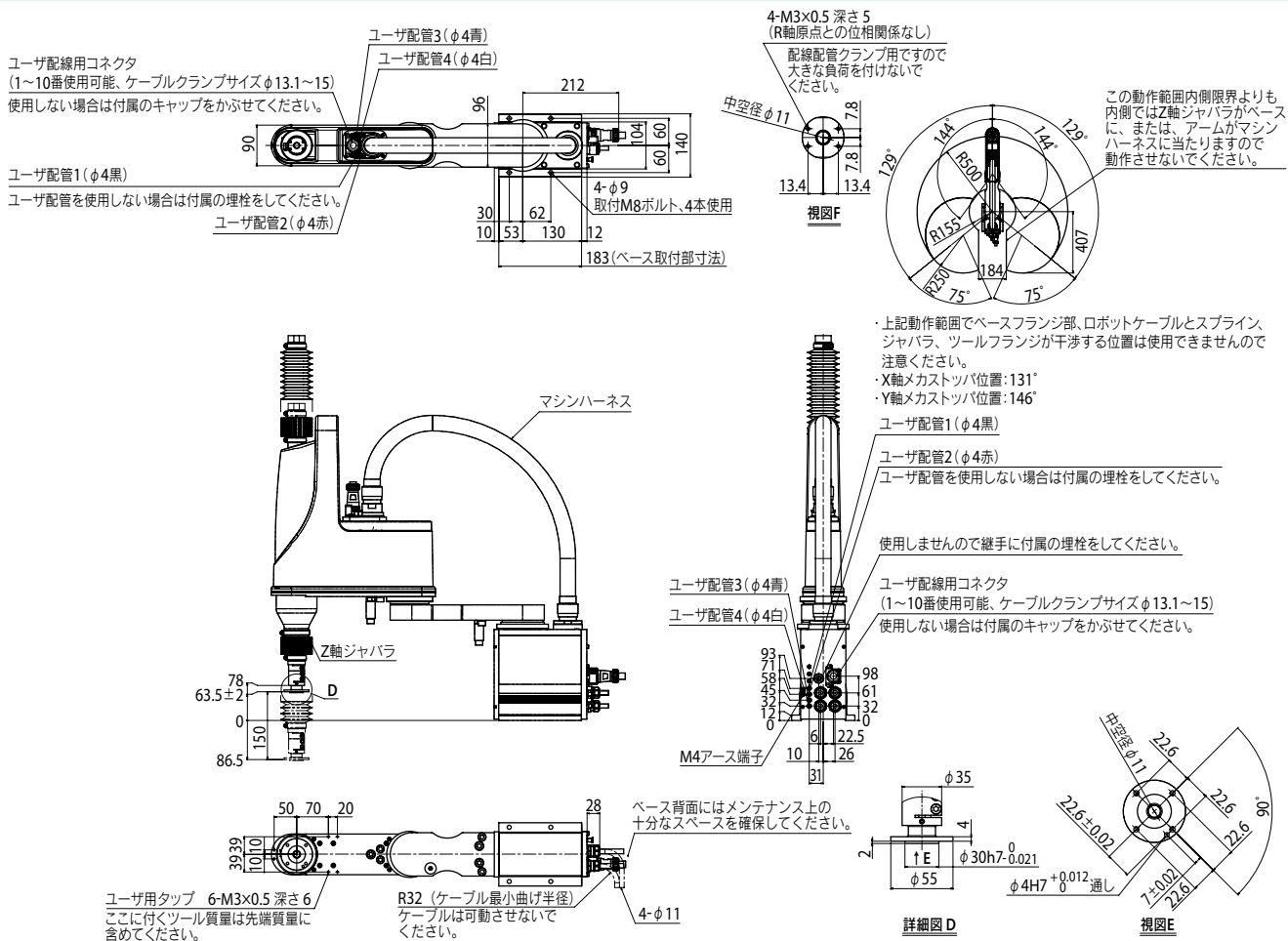
YK500XGLP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

YK500XGLP ツールフランジ取付仕様



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

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
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	------------

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。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	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	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	±0.01 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			
ユーザ配管 (外径)	φ4 x 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	26 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.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。

■ 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

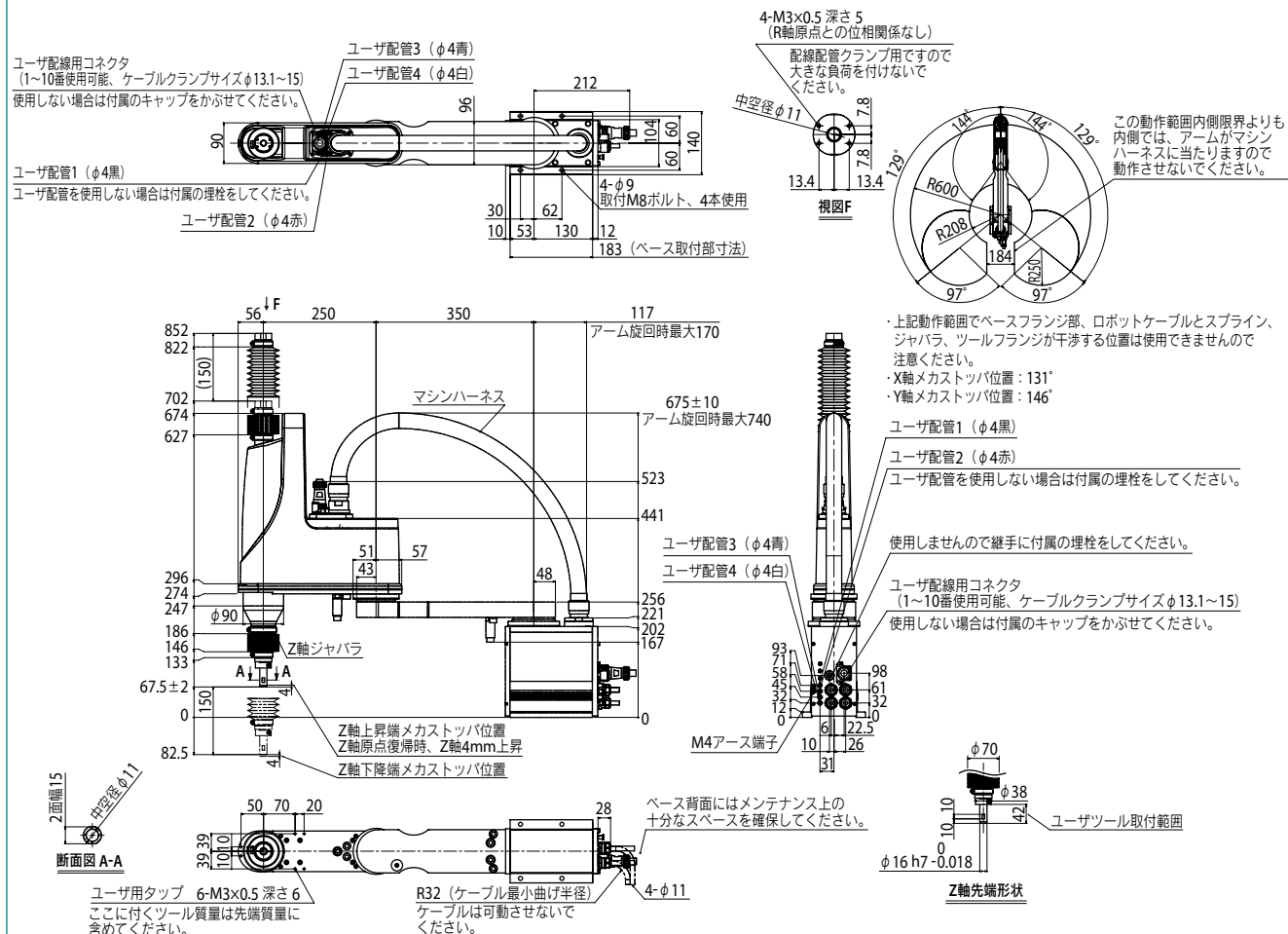
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 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。

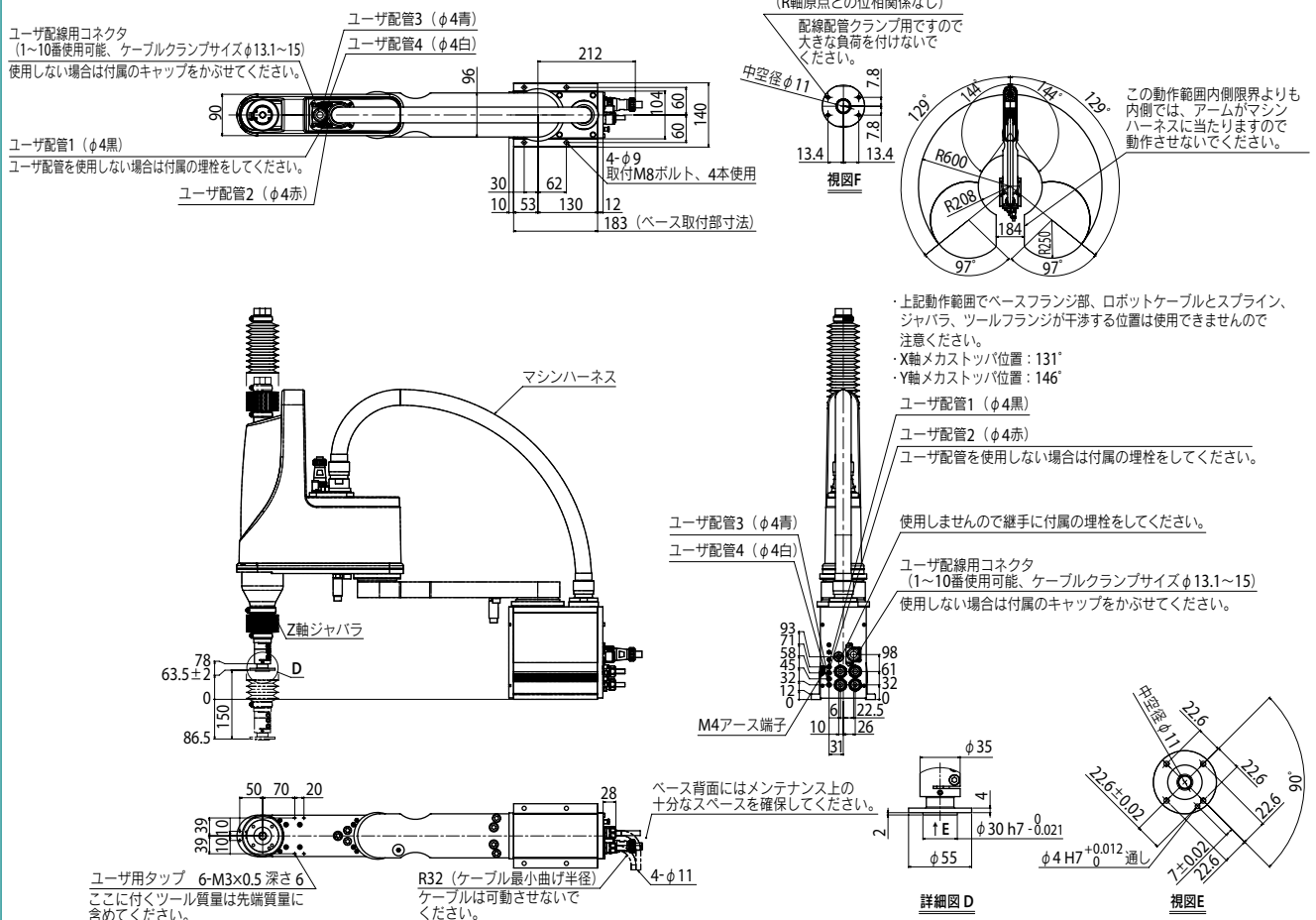
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

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/>

YK600XGLP



YK600XGLP ツールフランジ取付仕様



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 ▶ **P544**

RCX240

R3

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 ▶ **P534**

■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
伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結	直結
減速機 ~ 出力				
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	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: 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 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。

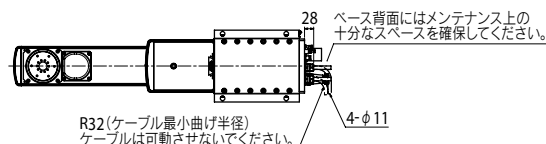
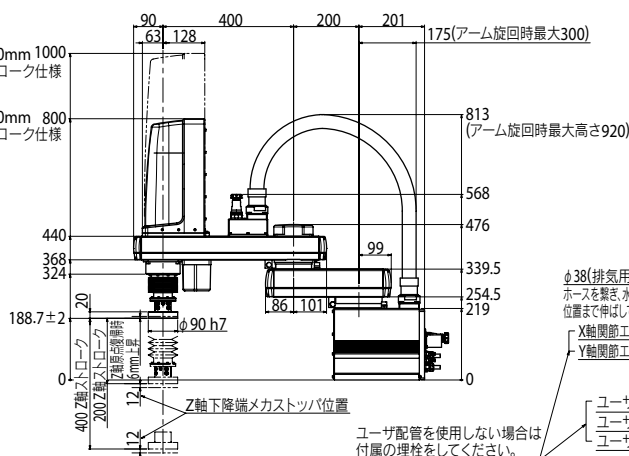
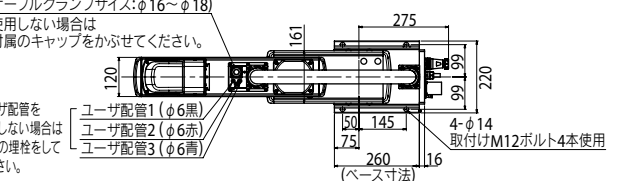
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

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

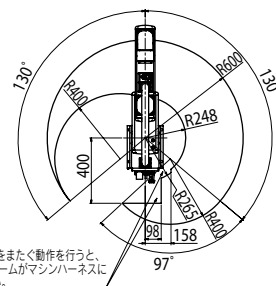
ユーザ配線用コネクタ
(1~20番使用可能、
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)
使用しない場合は
付属のキャップをかぶせてください。

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。



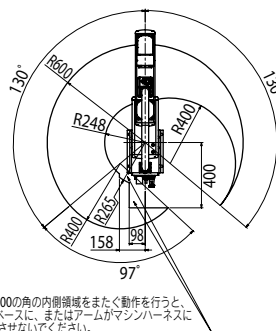
R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲



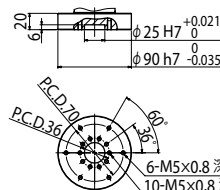
R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

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°



※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							
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
				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。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	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	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		

※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 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

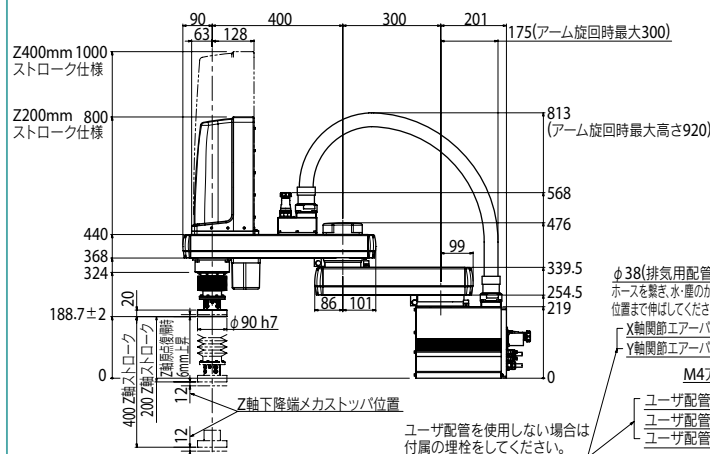
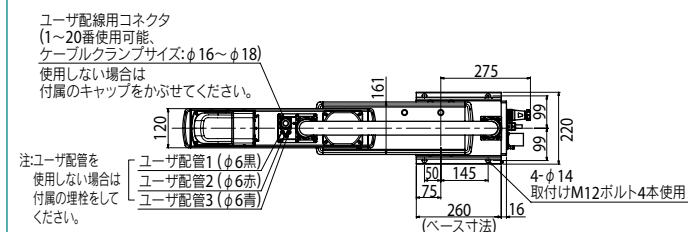
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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。

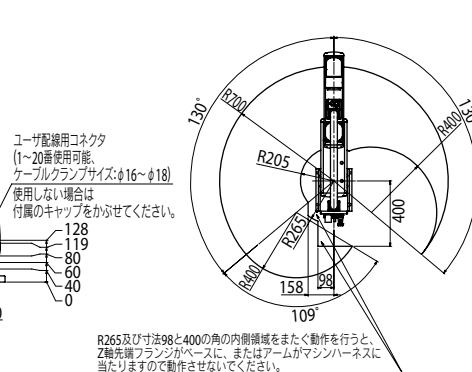
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XGP



R265及び寸法98と400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。

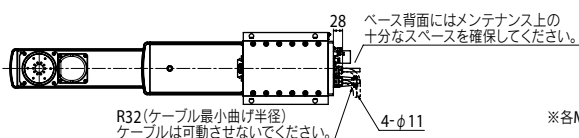
左手系動作範囲



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°



※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

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
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------

F

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 ▶ **P544**

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	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	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	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	モータ ~ 減速機	直結	直結	直結
伝達方式	減速機 ~ 出力			
繰返し位置決め精度※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	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 : 56 kg Z軸 400 mm : 58 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 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

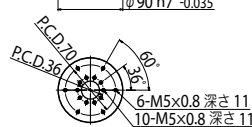
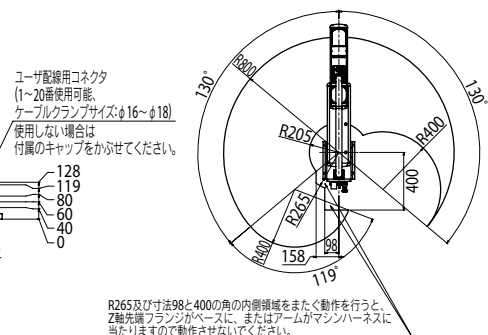
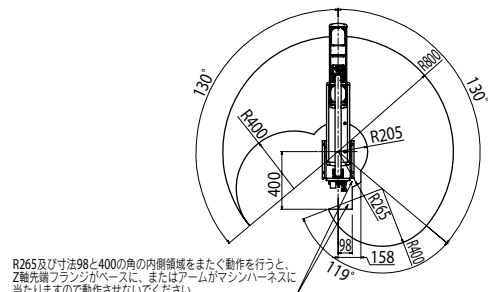
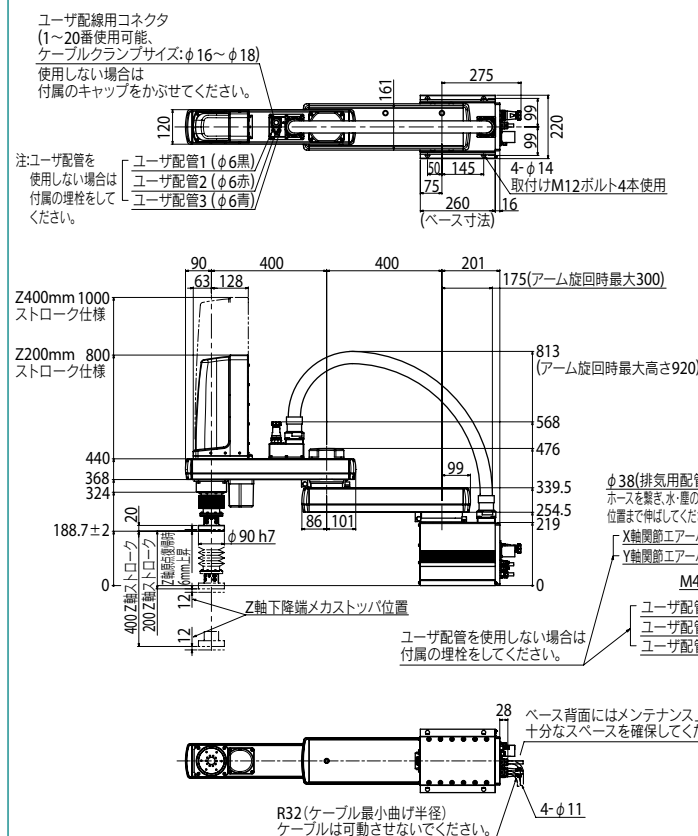
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※ 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/>

YK800XGP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534

