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-XE	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
YK400XE-4

40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、40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

全方位モデル P.372

■ アーム長　350mm / 500mm
■ 最大可搬質量　5kg

YK500TW

ハイコストパフォーマンスモデル

■ アーム長　400mm ～ 710mm
■ 最大可搬質量　4kg ～ 10kg

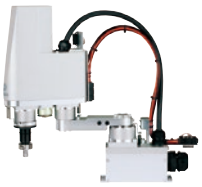
YK400XE-4

YK610XE-10

YK710XE-10

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　3kg ～ 5kg

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

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

■ 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　全方位モデル

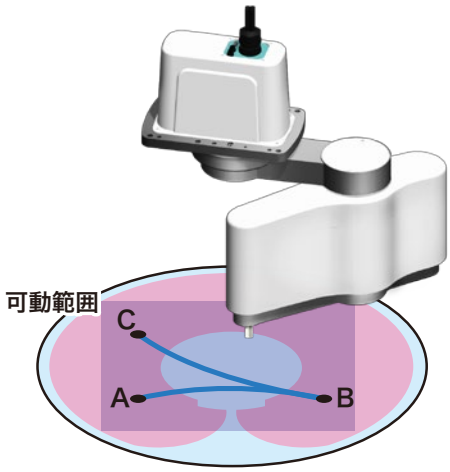
YK-TW　POINT 1

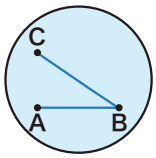
自由なレイアウト設計

設備を小型化したい！

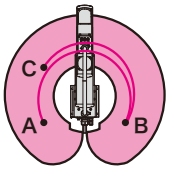
ロボットの下方φ 1000mm※2 全範囲動作可能

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。





全方位タイプ スカラロボット



標準タイプ スカラロボット

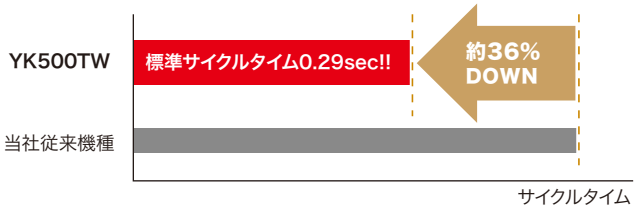
YK-TW　POINT 2

生産性の向上

タクトタイムを短縮したい！

標準サイクルタイム 0.29sec※2

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



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

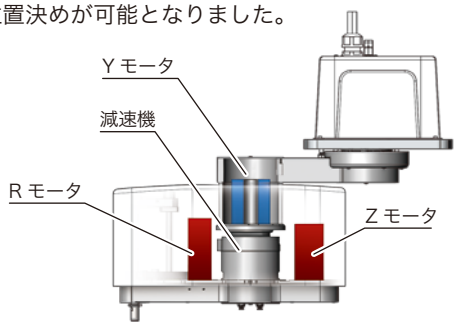
YK-TW　POINT 3

より優れた品質の達成

高精度な組み立て作業がしたい！

繰り返し位置決め精度：XY 軸 ±0.01mm※1

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。

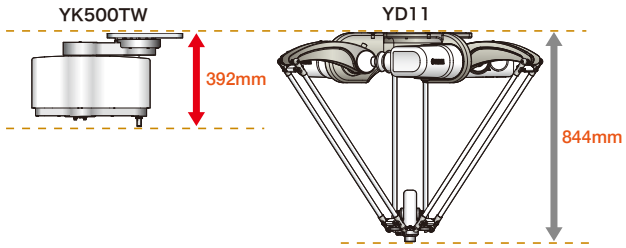
YK-TW　POINT 5

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 7

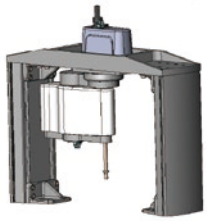
工数削減

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。

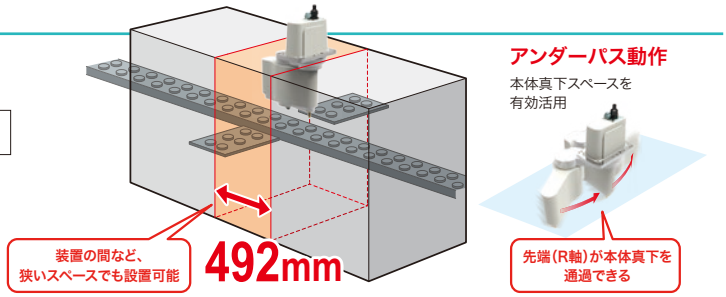


YK-TW　POINT 8

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！

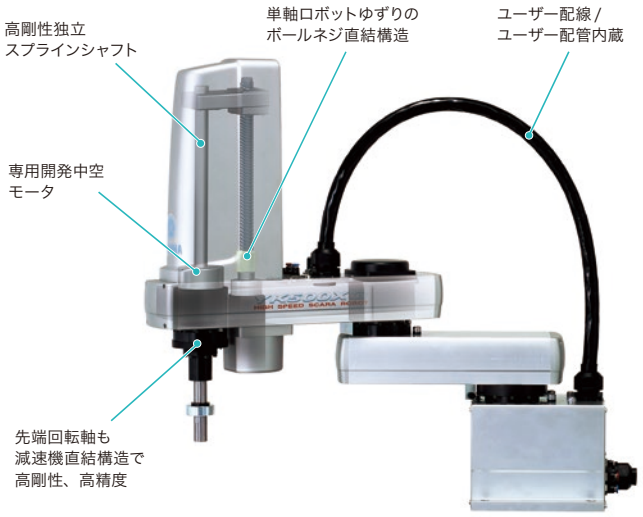
設置幅 492mm ※1



YK-XG　完全ベルトレスモデル

こだわり満載の内部構造

※ YK500XG の例です。

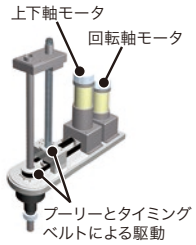


YK-XG　POINT 1

完全ベルトレス構造

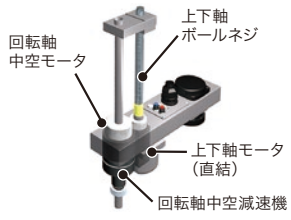
ZR 軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます（全方位タイプ、大型タイプは除く）。

従来モデル



- 剛性、精度がベルトで決まる
- ベルトの伸びなど経年変化がある

YK-XGシリーズ

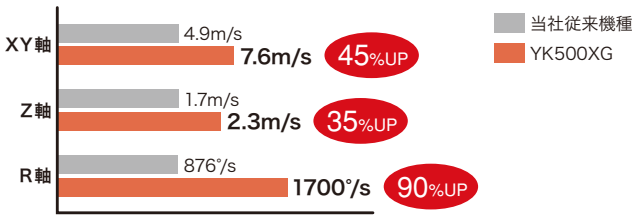


- 高剛性、高精度
- ベルトの伸び、切れの心配なし
- メンテナンスフリー

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、減速機のグリス交換は、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減速機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。

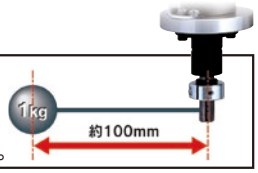
YK-XG　POINT 5

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機直結。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。

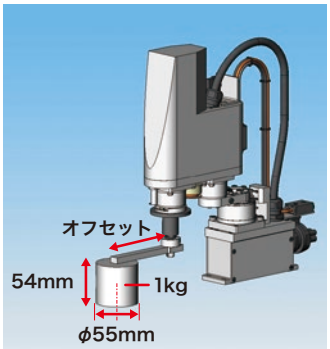
YK120XG
(R 軸許容慣性モーメント：0.1kgfcms^2)

先端負荷質量 1kg の場合、
約100mm のオフセットで動作可能です。



R 軸許容慣性モーメント：YK120XG と他社との比較

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



負荷質量1kgの場合（右上図参照）

オフセット (mm)	イナーシャ (kgfcms^2)	動 作	
		YK120XG	A社
0	0.0039	○	○
45	0.025	○	×
97	0.1	○	×

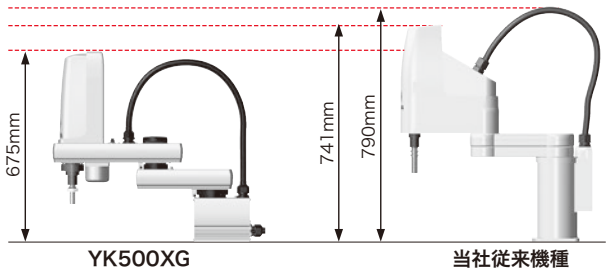
○：動作可能　×：カタログ値許容範囲外

◆ R 軸許容慣性モーメント：　YK120XG　…0.1kgfcms^2
A 社　……0.0039kgfcms^2

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。



YK-XG　POINT 7

中空中通しシャフト&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中通しシャフト、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
中空中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

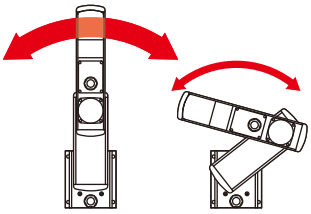
ゾーン制御（＝最適加減速自動設定）機能

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、減速機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機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



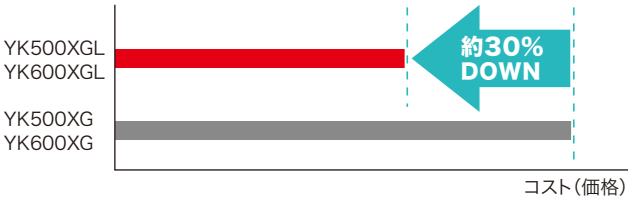
モータトルクがピーク値を超えると　**→制御性に悪影響、機械振動など**
減速機の許容ピークトルク値を超えると**→早期破壊、寿命の大幅な低下**

ピタッと止まって長寿命

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-XE　ハイコストパフォーマンスモデル

YK-XE　POINT 1

YK-XE シリーズに待望の高可搬モデル登場

ハイコストパフォーマンスモデル「YK-XE シリーズ」に、最大可搬質量 10kg 対応モデルがラインナップされました。
アーム長 400mm に加え、610mm と 710mm の 2 モデルを追加し、お客様の生産設備の最適化と設備投資のコスト低減に貢献します。

YK-XE　POINT 2

ハイスピード動作で生産性向上

アーム構造の見直しによる振動低減の実現やモーションの最適化により、標準サイクルタイムを従来機種比約 40%短縮の 0.39 秒※を達成しました。高速かつ振動の少ない俊敏な動作で、生産性向上に寄与します。

※ YK610XE-10 の場合

YK-XE　POINT 3

低価格

高い動作性能と低価格を両立しています。
コストパフォーマンスの高い生産設備の構築を可能とします。

YK400XE-4※
¥798,000（税抜き）

※ YK400XE-4-S-150-3L-RCX340-4-N-NS-4

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 1kgm^2※を実現。大型ハンドも取付け可能で重荷重作業に最適です。

※ YK700XGS ～ YK1000XGS

インバースタイプ

YK-XGP　防塵・防滴モデル

上下ジャバラ構造で防塵・防滴性能がアップ

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

※ YK250XGP ～ YK600XGLP

保護等級 IP65（IEC60529）相当

関節部にシールを追加し、エアパ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 6 5
- **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/m^2,0.3kgf/cm)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) ※1	ページ
全方位モデル		YK350TW	350	5.0	0.32	P.372
		YK500TW	500	5.0	0.29	P.374
標準	超小型タイプ（タイニー）	YK120XG	120	1.0	0.33	P.376
		YK150XG	150	1.0	0.33	P.377
		YK180XG	180	1.0	0.33	P.378
		YK180X	180	1.0	0.39	P.379
		YK220X	220	1.0	0.42	P.380
	小型タイプ	YK250XG	250	5.0	0.43	P.381
		YK350XG	350	5.0	0.44	P.383
		YK400XE-4	400	4.0	0.41	
		YK400XG	400	5.0	0.45	P.385
	中型タイプ	YK500XGL	500	5.0	0.48	P.388
		YK500XG	500	10.0	0.42	P.390
		YK610XE-10	610	10.0	0.39	
		YK600XGL	600	5.0	0.54	P.391
		YK600XG	600	10.0	0.43	P.393
		YK600XGH	600	20.0	0.47	P.394
	大型タイプ	YK710XE-10	710	10.0	0.42	
		YK700XGL	700	10.0	0.50	P.395
		YK700XG	700	20.0	0.42	P.396
		YK800XG	800	20.0	0.48	P.397
		YK900XG	900	20.0	0.49	P.398
		YK1000XG	1000	20.0	0.49	P.399
		YK1200X	1200	50.0	0.91	P.400
壁取付け・インバースモデル		YK300XGS	300	5.0	0.49	P.401
		YK400XGS	400	5.0	0.49	P.403
		YK500XGS	500	10.0	0.45	P.405
		YK600XGS	600	10.0	0.46	P.406
		YK700XGS	700	20.0	0.42	P.407
		YK800XGS	800	20.0	0.48	P.408
		YK900XGS	900	20.0	0.49	P.409
		YK1000XGS	1000	20.0	0.49	P.410
防塵・防滴モデル		YK250XGP	250	4.0	0.50	P.411
		YK350XGP	350	4.0	0.52	P.413
		YK400XGP	400	4.0	0.50	P.415
		YK500XGLP	500	4.0	0.66	P.417
		YK500XGP	500	10.0	0.55	P.419
		YK600XGLP	600	4.0	0.71	P.420
		YK600XGP	600	10.0	0.56	P.422
		YK600XGHP	600	18.0	0.57	P.423
		YK700XGP	700	20.0	0.52	P.424
		YK800XGP	800	20.0	0.58	P.425
		YK900XGP	900	20.0	0.59	P.426
		YK1000XGP	1000	20.0	0.59	P.427

※ 1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。
・垂直方向 25mm・水平方向 100mm の往復動作時（タイニー）
・垂直方向 25mm・水平方向 300mm の往復動作時（小型・中型・大型）

スカラ型ロボット
YK-X SERIES

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表 ……394
■ 注文型式説明……395
■ 注文型式用語説明……395

全方位
YK350TW ……396
YK500TW ……398

タイニー（超小型）
YK120XG……400
YK150XG……401
YK180XG……402
YK180X ……403
YK220X ……404

小型
YK250XG……405
YK350XG……407
YK400XE-4……409
YK400XG……410

中型
YK500XGL……412
YK500XG……414
YK610XE-10……415
YK600XGL……416
YK600XG……418
YK600XGH ……419

大型
YK710XE-10……420
YK700XGL……421
YK700XG……422
YK800XG……423
YK900XG……424
YK1000XG……425
YK1200X ……426

壁取付け・天吊り・インバース
YK300XGS ……427
YK400XGS ……429
YK500XGS ……431
YK600XGS ……432
YK700XGS ……433
YK800XGS ……434
YK900XGS ……435
YK1000XGS ……436

防塵・防滴
YK250XGP ……437
YK350XGP ……439
YK400XGP ……441
YK500XGLP ……443
YK500XGP ……445
YK600XGLP ……446
YK600XGP ……448
YK600XGHP……449
YK700XGP ……450
YK800XGP ……451
YK900XGP ……452
YK1000XGP ……453

主な特長 ▶ P.48

YK-X 仕様一覧表

タイプ		モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)															標準サイクルタイム(sec)※1	最大可搬質量(kg)	R軸許容慣性モーメント(kgm²)	完全ベルトレス構造※2	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	5.0	0.005(定格) 0.05(最大)		P.396
全方位		YK500TW	6.8															0.29	5.0	0.005(定格) 0.05(最大)		P.398
標準	タイニー(超小型)	YK120XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P.400
標準	タイニー(超小型)	YK150XG	3.4															0.33	1.0	0.01	●	P.401
標準	タイニー(超小型)	YK180XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P.402
標準	タイニー(超小型)	YK180X	3.3															0.39	1.0	0.01	●	P.403
標準	タイニー(超小型)	YK220X	3.4															0.42	1.0	0.01	●	P.404
標準	小型	YK250XG	4.5															0.43	5.0	0.05	●	P.405
標準	小型	YK350XG	5.6															0.44	5.0	0.05	●	P.407
標準	小型	YK400XE-4	6.0															0.41	4.0	0.05		P.409
標準	小型	YK400XG	6.1															0.45	5.0	0.05	●	P.410
標準	中型	YK500XGL	5.1															0.48	5.0	0.05	●	P.412
標準	中型	YK500XG	7.6															0.42	10.0	0.30	●	P.414
標準	中型	YK610XE-10	8.6															0.39	10.0	0.30		P.415
標準	中型	YK600XGL	4.9															0.54	5.0	0.05	●	P.416
標準	中型	YK600XG	8.4															0.43	10.0	0.30	●	P.418
標準	中型	YK600XGH	7.7															0.47	20.0	1.0	●	P.419
標準	大型	YK710XE-10	9.5															0.42	10.0	0.30		P.420
標準	大型	YK700XGL	9.2															0.50	10.0	0.30	●	P.421
標準	大型	YK700XG	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P.422
標準	大型	YK800XG	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P.423
標準	大型	YK900XG	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P.424
標準	大型	YK1000XG	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P.425
標準	大型	YK1200X	7.4															0.91	50.0	2.45		P.426
壁掛け・天吊り・インバース		YK300XGS	4.4															0.49	5.0	0.05	●	P.427
壁掛け・天吊り・インバース		YK400XGS	6.1															0.49	5.0	0.05	●	P.429
壁掛け・天吊り・インバース		YK500XGS	7.6															0.45	10.0	0.3	●	P.431
壁掛け・天吊り・インバース		YK600XGS	8.4															0.46	10.0	0.3	●	P.432
壁掛け・天吊り・インバース		YK700XGS	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P.433
壁掛け・天吊り・インバース		YK800XGS	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P.434
壁掛け・天吊り・インバース		YK900XGS	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P.435
壁掛け・天吊り・インバース		YK1000XGS	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P.436
防塵・防滴		YK250XGP	4.5															0.50	4.0	0.05	●	P.437
防塵・防滴		YK350XGP	5.6															0.52	4.0	0.05	●	P.439
防塵・防滴		YK400XGP	6.1															0.50	4.0	0.05	●	P.441
防塵・防滴		YK500XGLP	5.1															0.66	4.0	0.05	●	P.443
防塵・防滴		YK500XGP	7.6															0.55	10.0	0.3	●	P.445
防塵・防滴		YK600XGLP	4.9															0.71	4.0	0.05	●	P.446
防塵・防滴		YK600XGP	8.4															0.56	10.0	0.3	●	P.448
防塵・防滴		YK600XGHP	7.7															0.57	18.0	1.0	●	P.449
防塵・防滴		YK700XGP	8.4															0.52	20.0	1.0	●	P.450
防塵・防滴		YK800XGP	9.2															0.58	20.0	1.0	●	P.451
防塵・防滴		YK900XGP	9.9															0.59	20.0	1.0	●	P.452
防塵・防滴		YK1000XGP	10.6															0.59	20.0	1.0	●	P.453

※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。

注文型式説明

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

〈例〉

● メカ ▶ YK250XG
- 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 ▶ RCX340

● 注文型式

YK250XG-150-F-S-3L-RCX340

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。 RCX340 ▶ P.570

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	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	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 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			± 0.01 mm		± 0.01 mm	± 0.01 °
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			
R軸許容慣性モーメント※4		定格	0.005 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
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			

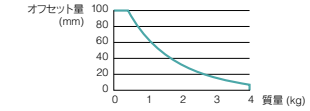
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

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

R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

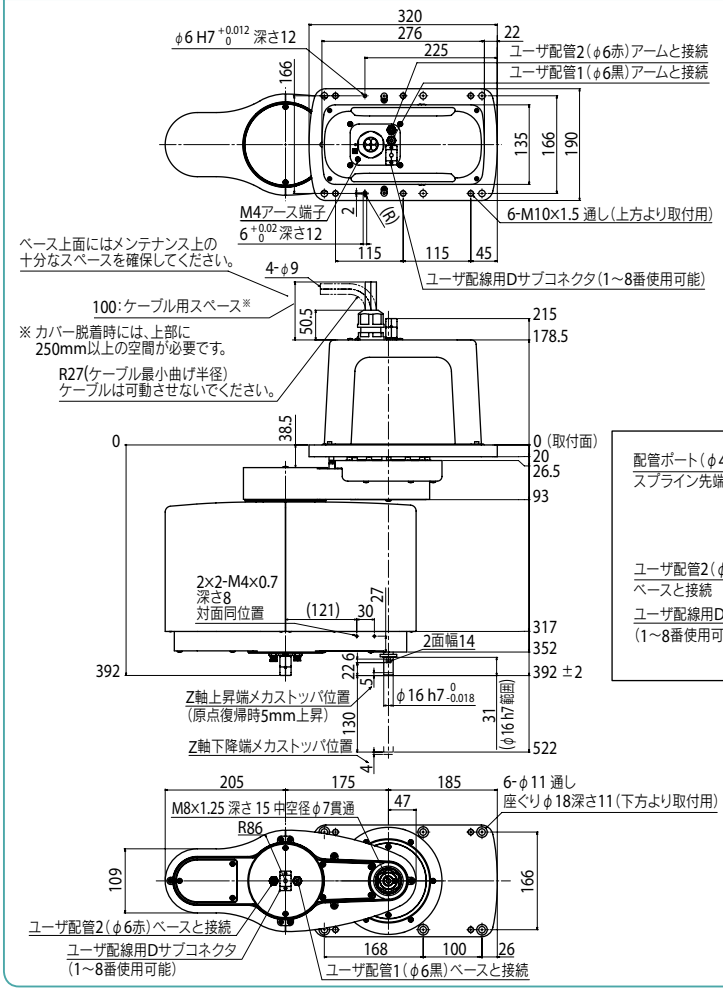


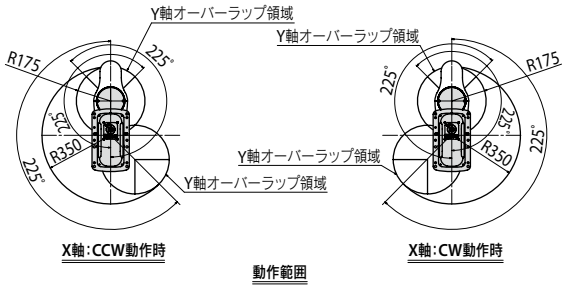
※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

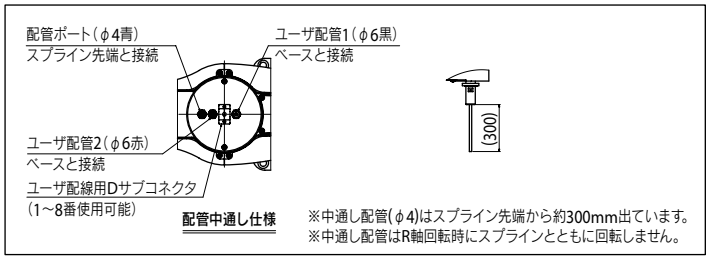
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

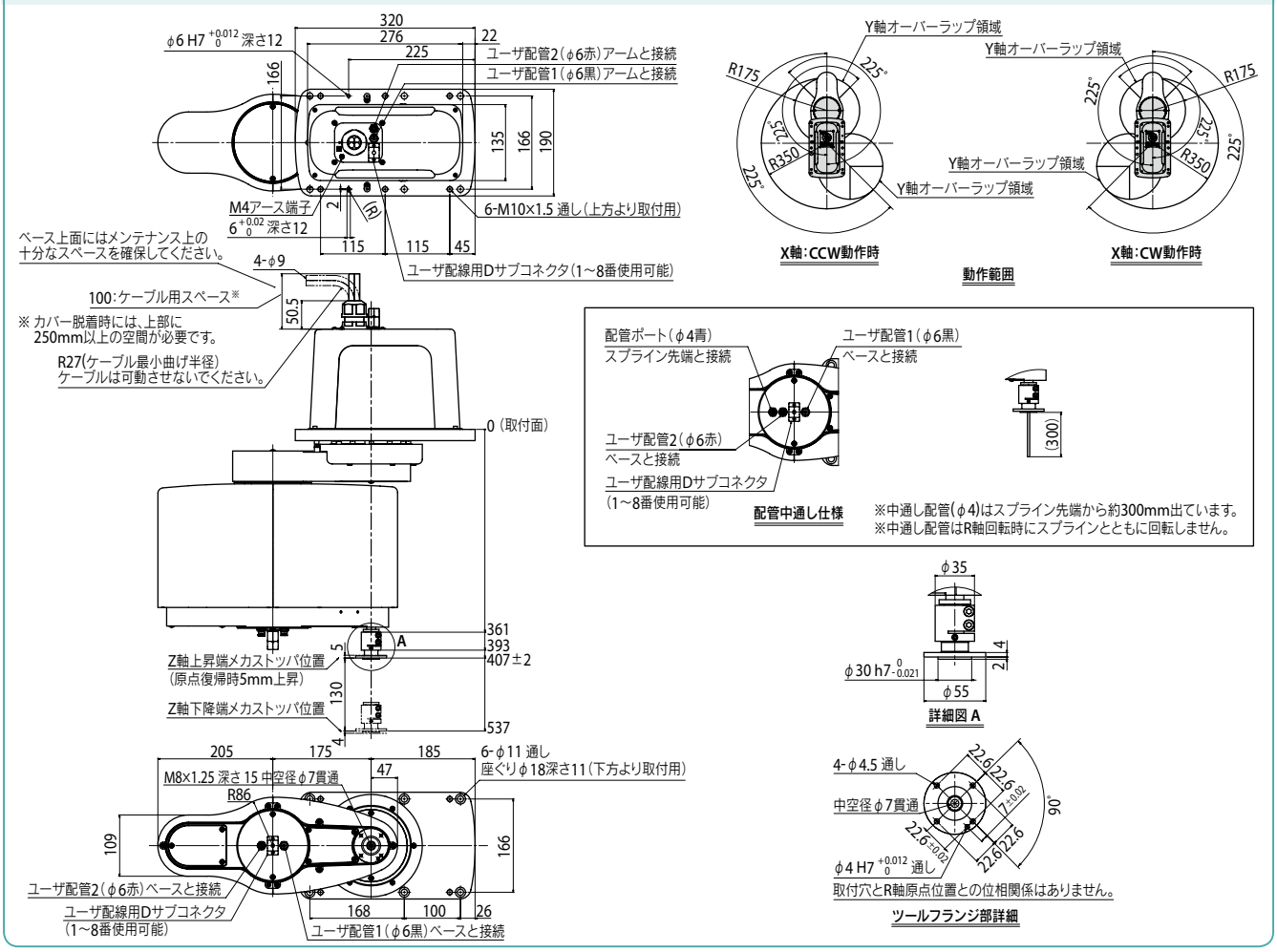
YK350TW







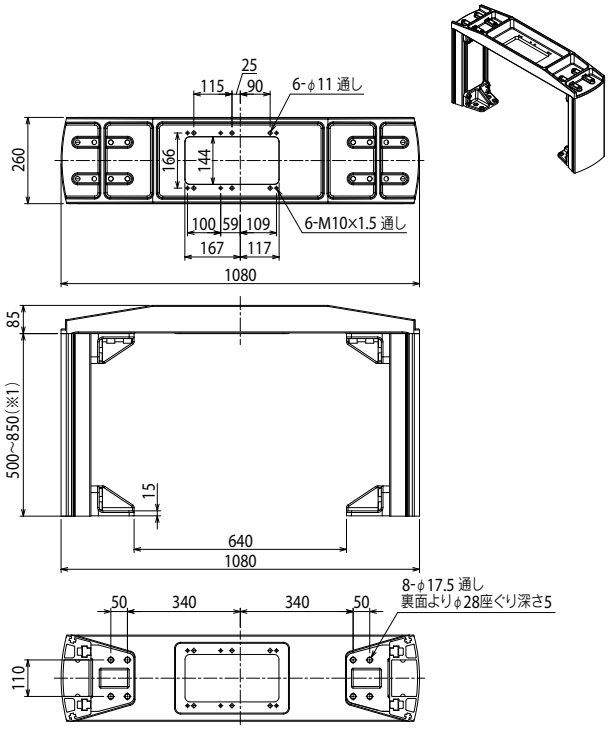
YK350TW　ツールフランジ取付仕様



■YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

●YK350TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同一です。
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。
※天板のみの重量は19kgです。

適用コントローラ RCX340 ▶ 570

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	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 130：130mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	配管中通し 無記入：なし S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			± 0.015 mm		± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度			6.8 m/sec		1.5 m/sec	3000 °/sec
最大可搬質量※2			5 kg			
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 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
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			

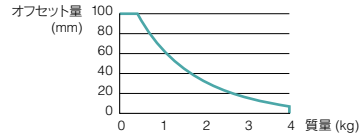
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様は4 kgとなります。
※3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

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

R軸慣性モーメント（負荷イナーシャ）

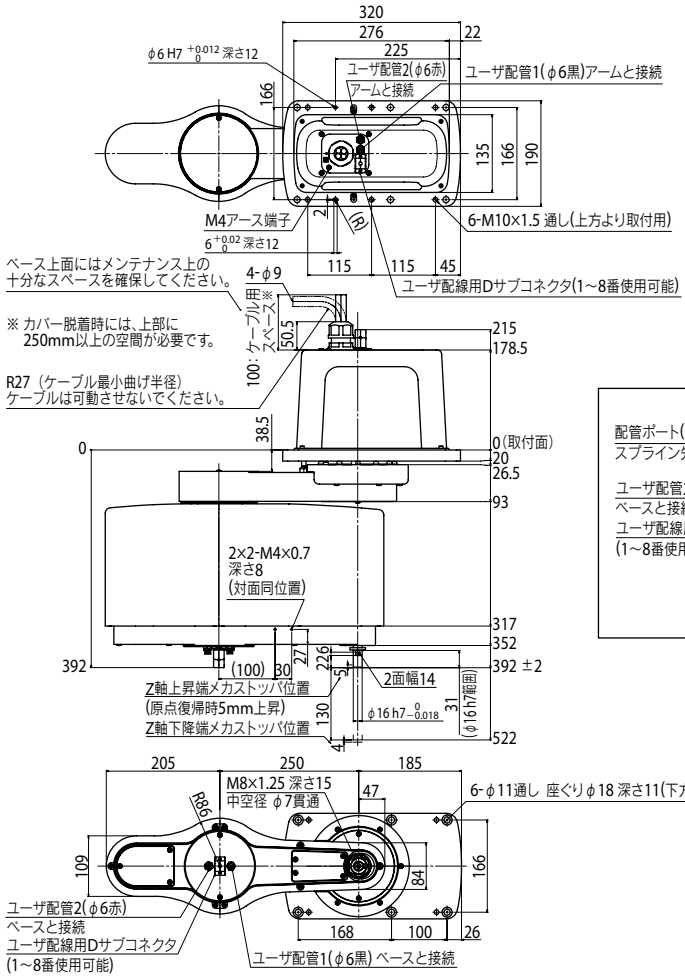
負荷質量とR軸中心からのオフセット量（重心位置）の推奨位置関係

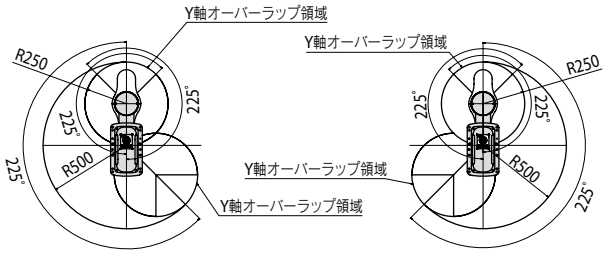


※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

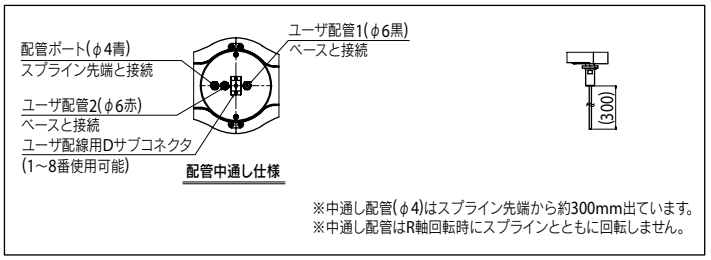
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500TW



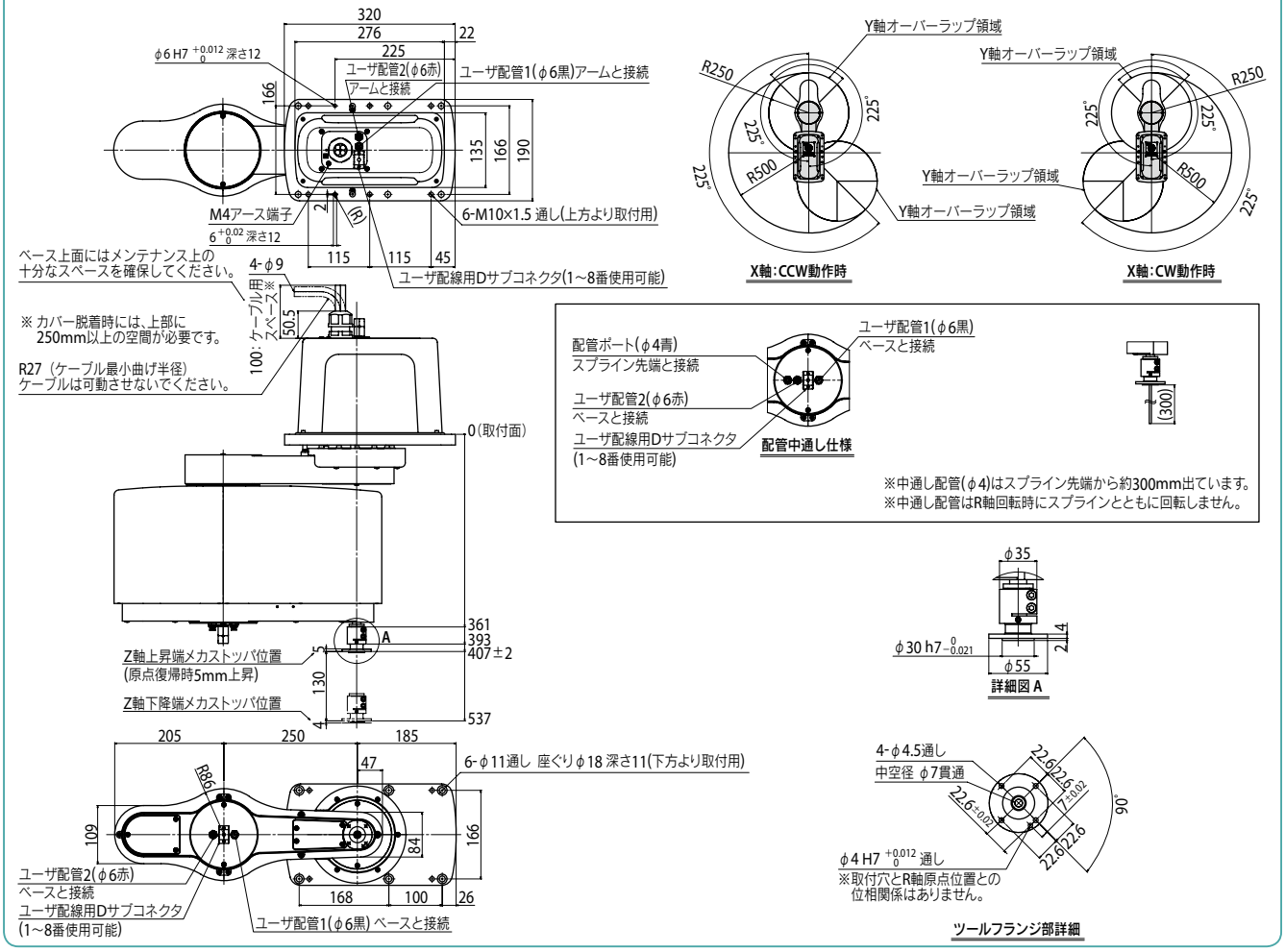


X軸：CCW動作時　X軸：CW動作時



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

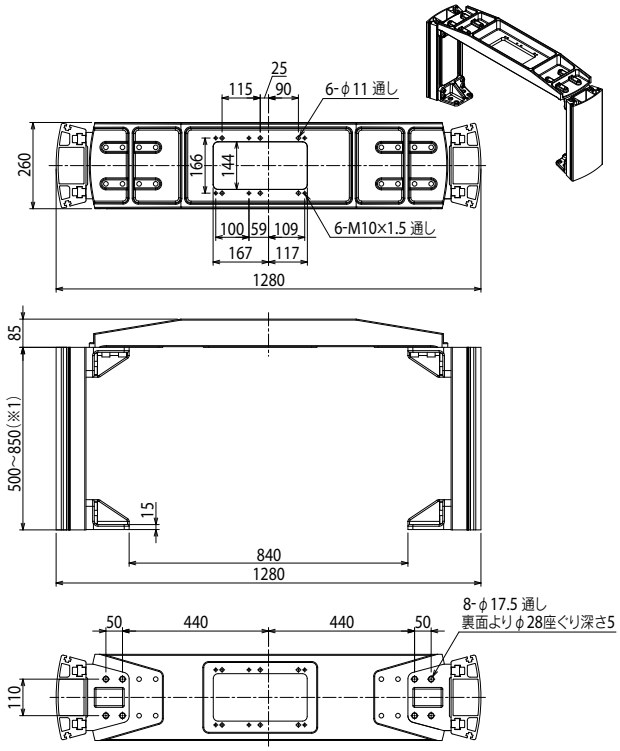
YK500TW　ツールフランジ取付仕様



■YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

●YK500TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同一です。
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。
※天板のみの重量は19kgです。

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	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			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 kgm²			
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※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。

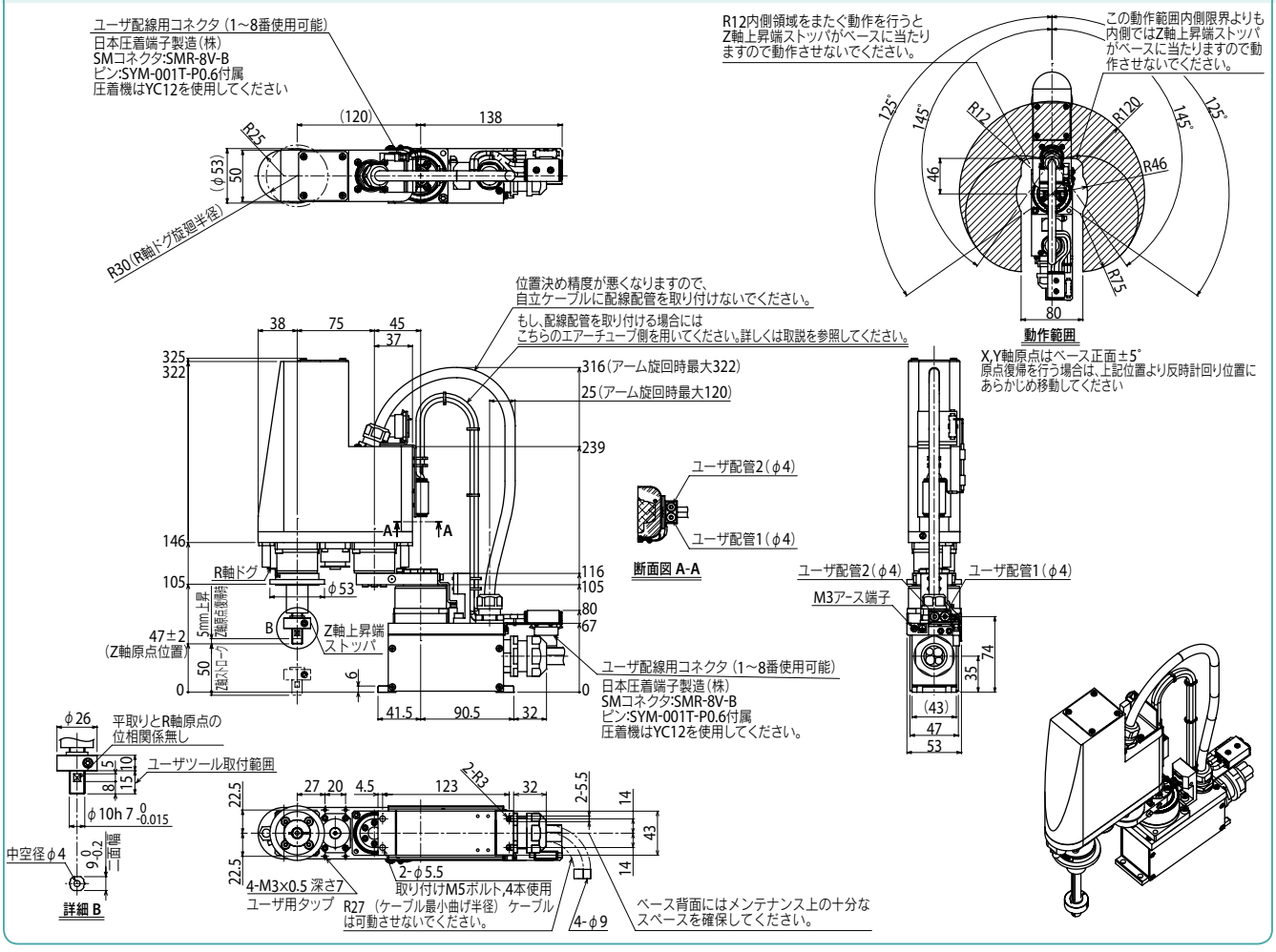
適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK120XG



適用コントローラ　RCX340▶ 570

YK150XG 標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 150mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK150XG - 50 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
	50：50mm	2L：2m 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		75 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲		±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			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 kgm²			
ユーザ配線			0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※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。

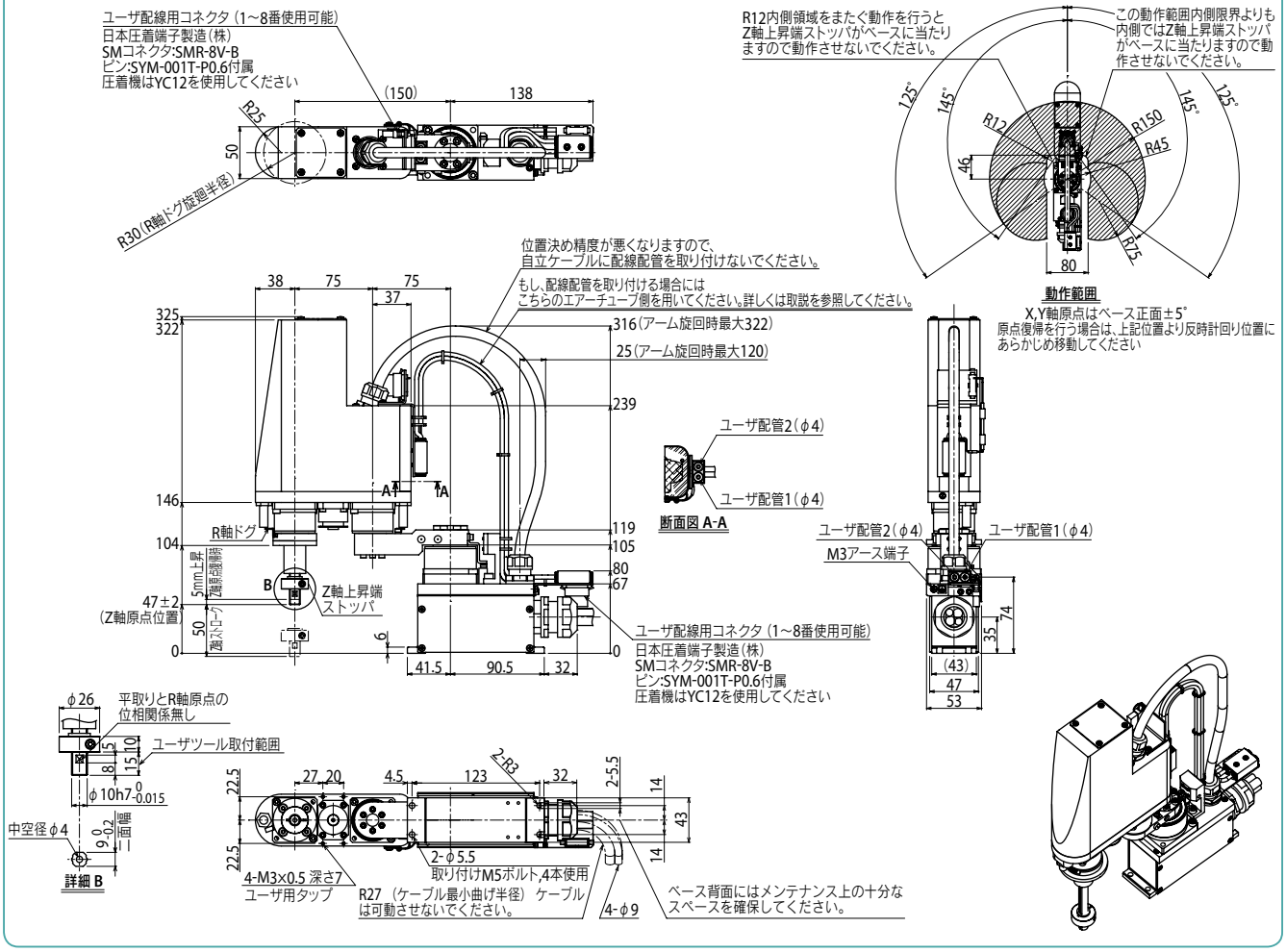
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

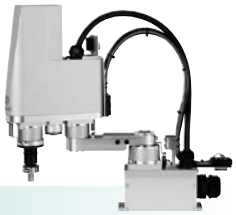
YK150XG



適用コントローラ RCX340▶ 570

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	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			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 kgm²			
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

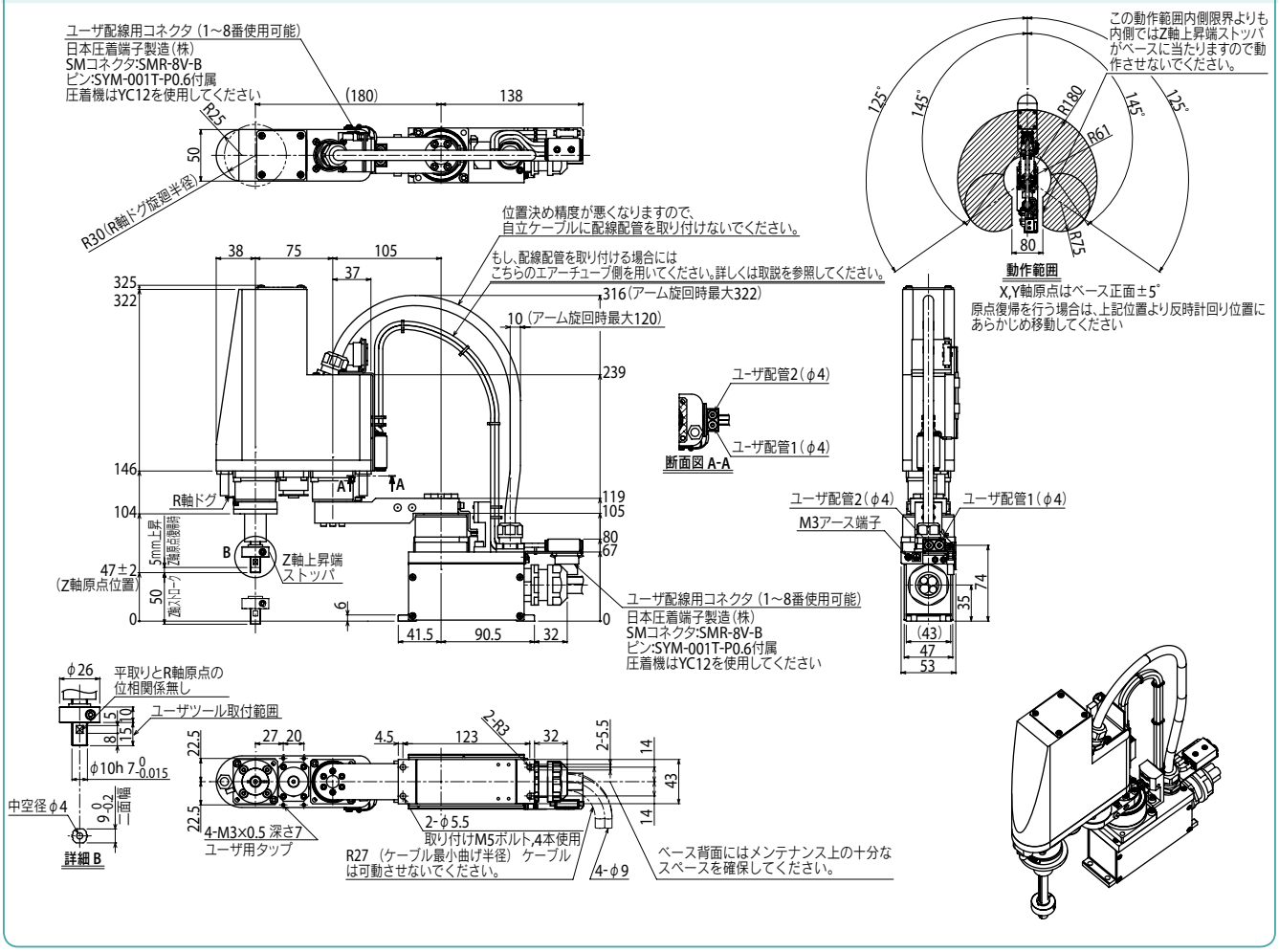
適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180XG



適用コントローラ RCX340▶ 570

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	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		71 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲		±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC			50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			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 kgm²			
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（ロボットケーブル含まず）※4			5.5 kg			
ロボットケーブル質量			1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

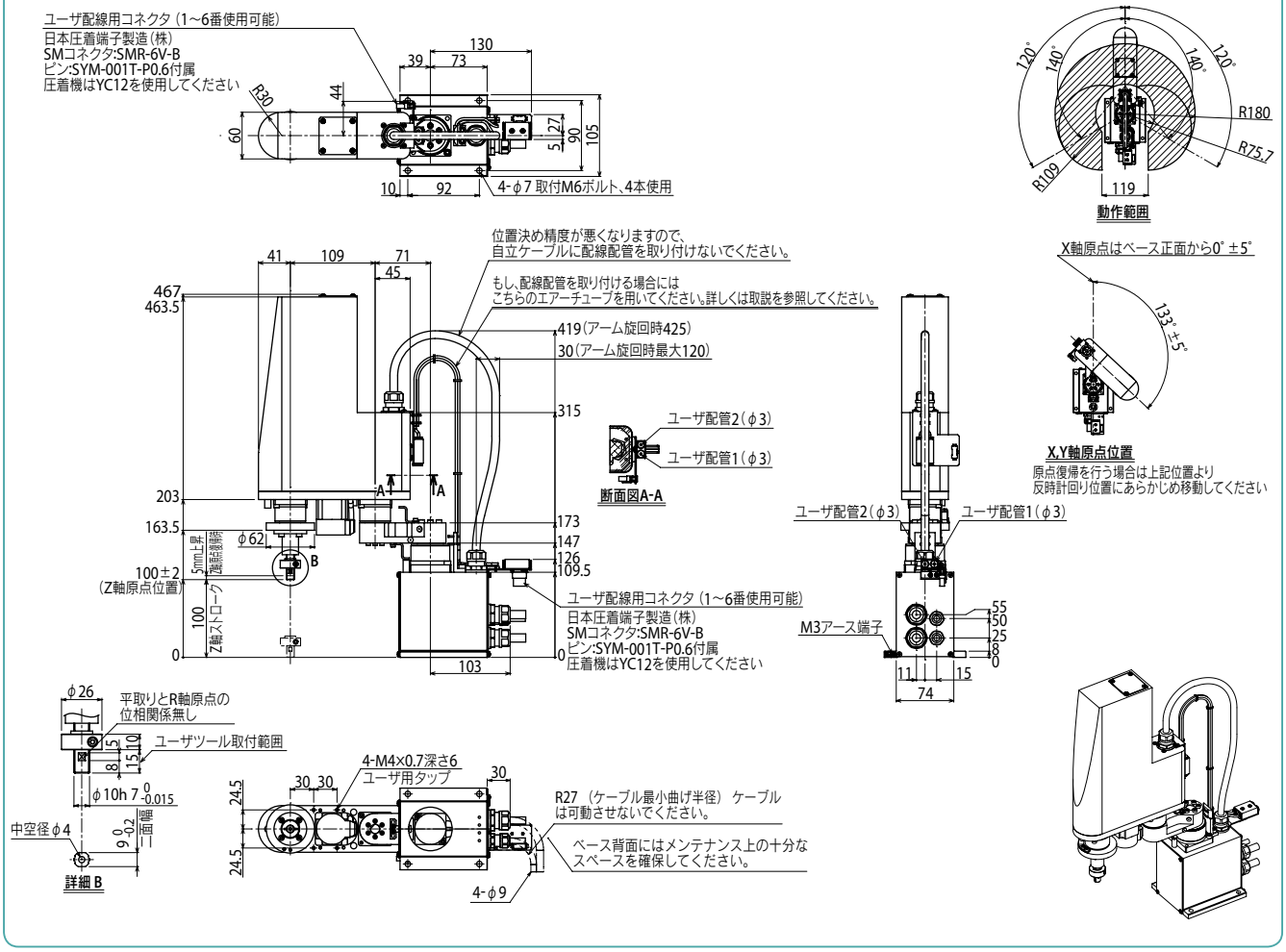
■適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180X



適用コントローラ RCX340▶ 570

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	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
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	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			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 kgm²			
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（ロボットケーブル含まず）※4			5.5 kg			
ロボットケーブル質量			1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

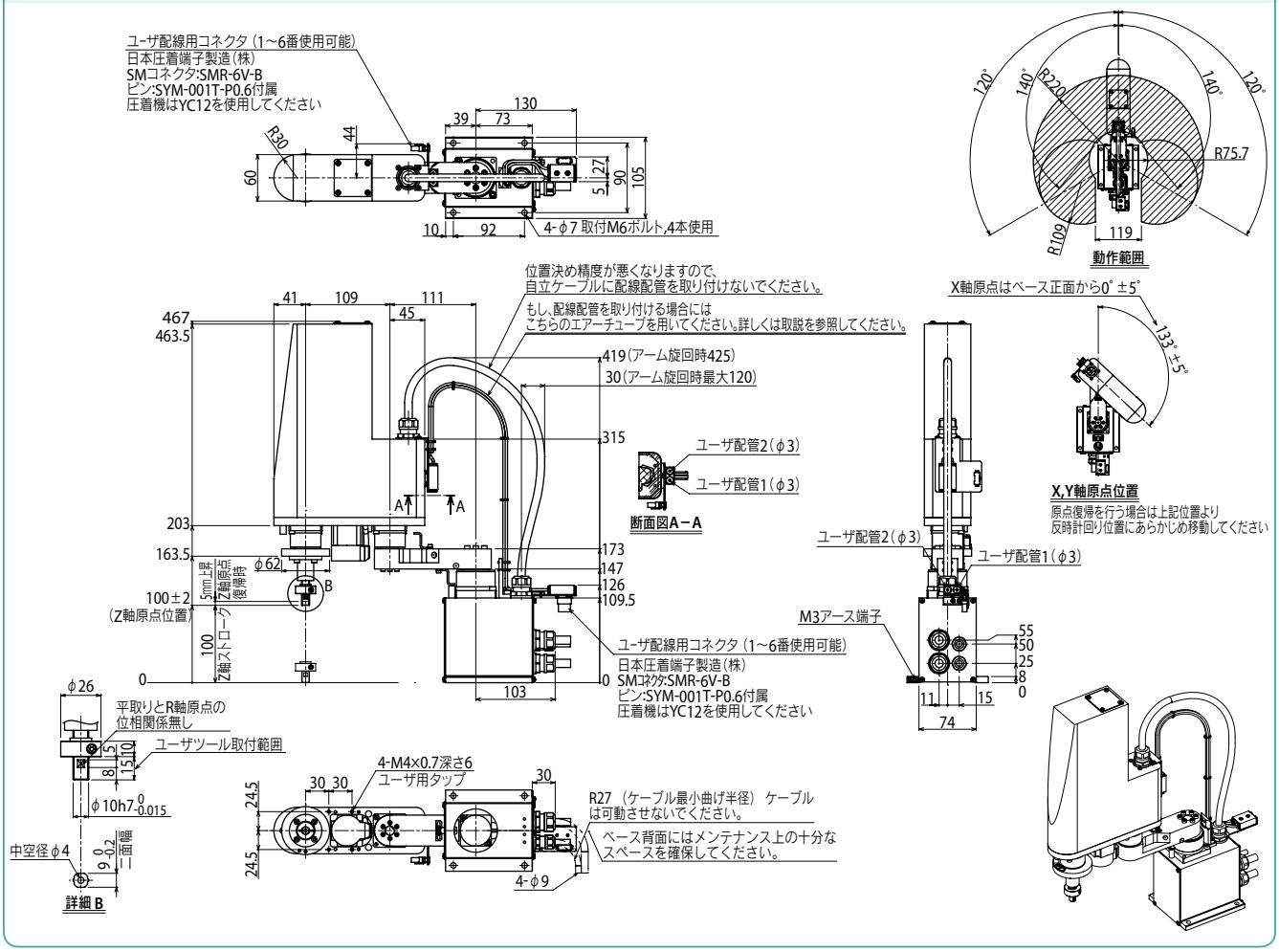
適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK220X



適用コントローラ　RCX340▶ 570

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 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			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			0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

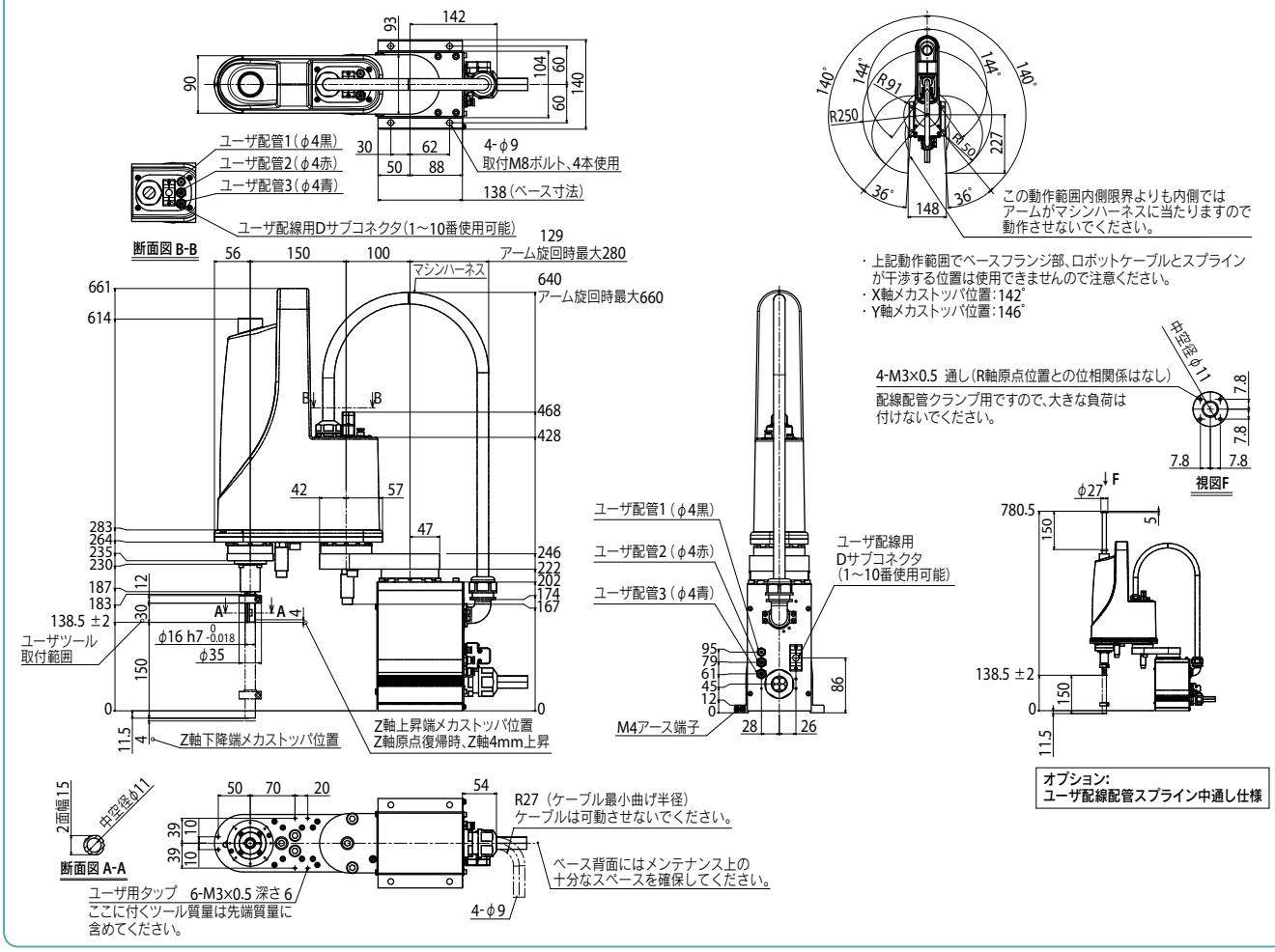
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

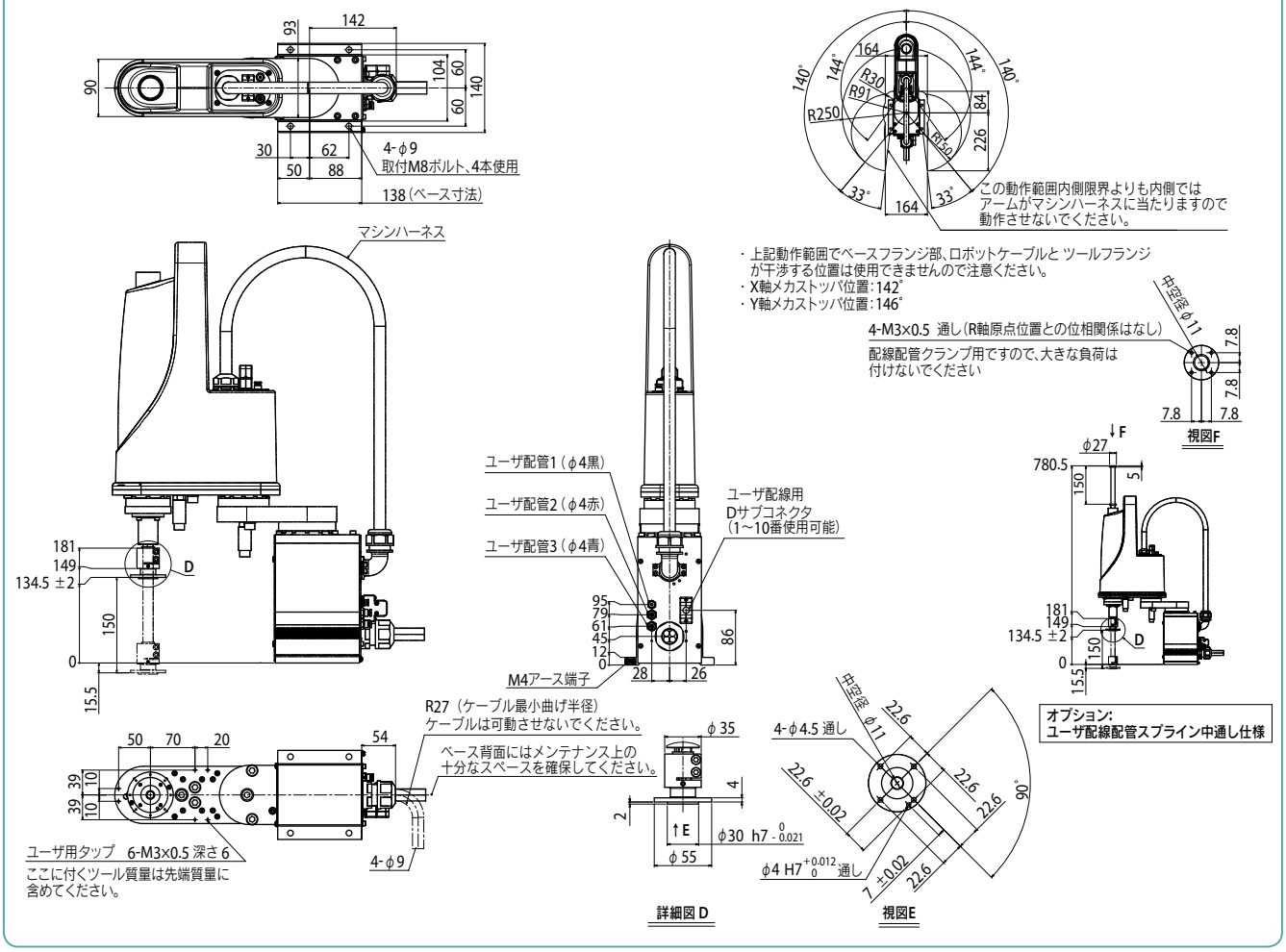
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XG



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK250XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

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 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			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			0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			19 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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

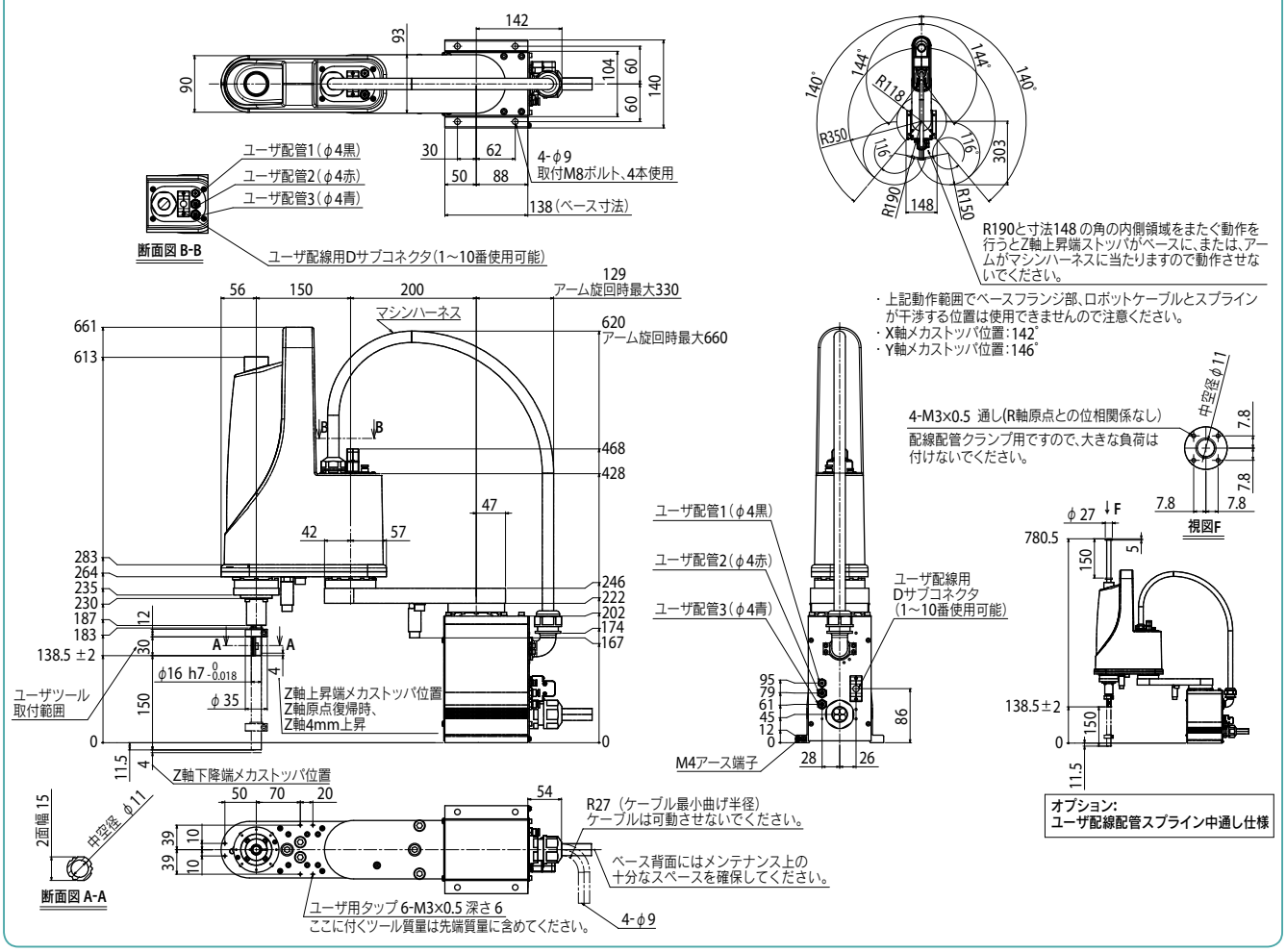
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

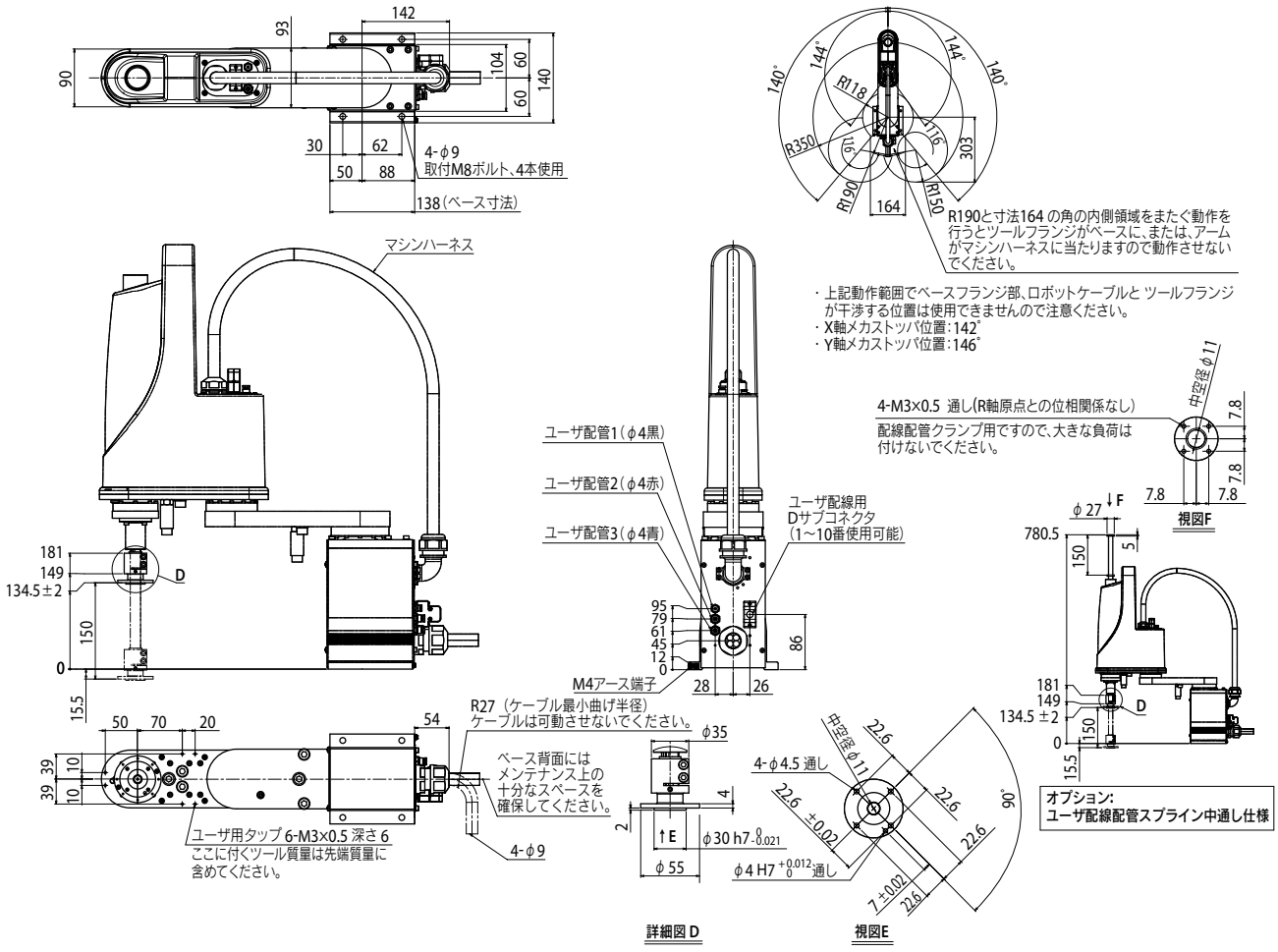
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XG



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK350XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

YK400XE-4

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 4kg**

■注文型式

YK400XE	-	4	-	□	-	150	-	□	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
ロボット本体	-	最大可搬質量	-	原点復帰方法	-	Z軸ストローク	-	中通しシャフト	-	ケーブル長	-	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)	-	アブソバッテリ

原点復帰方法：S：センサー仕様／T：突当て仕様

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.570**

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲		±132 °	±150 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量			4 kg（標準仕様）、3 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.41 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			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. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※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3kgとなります。

■適用コントローラ

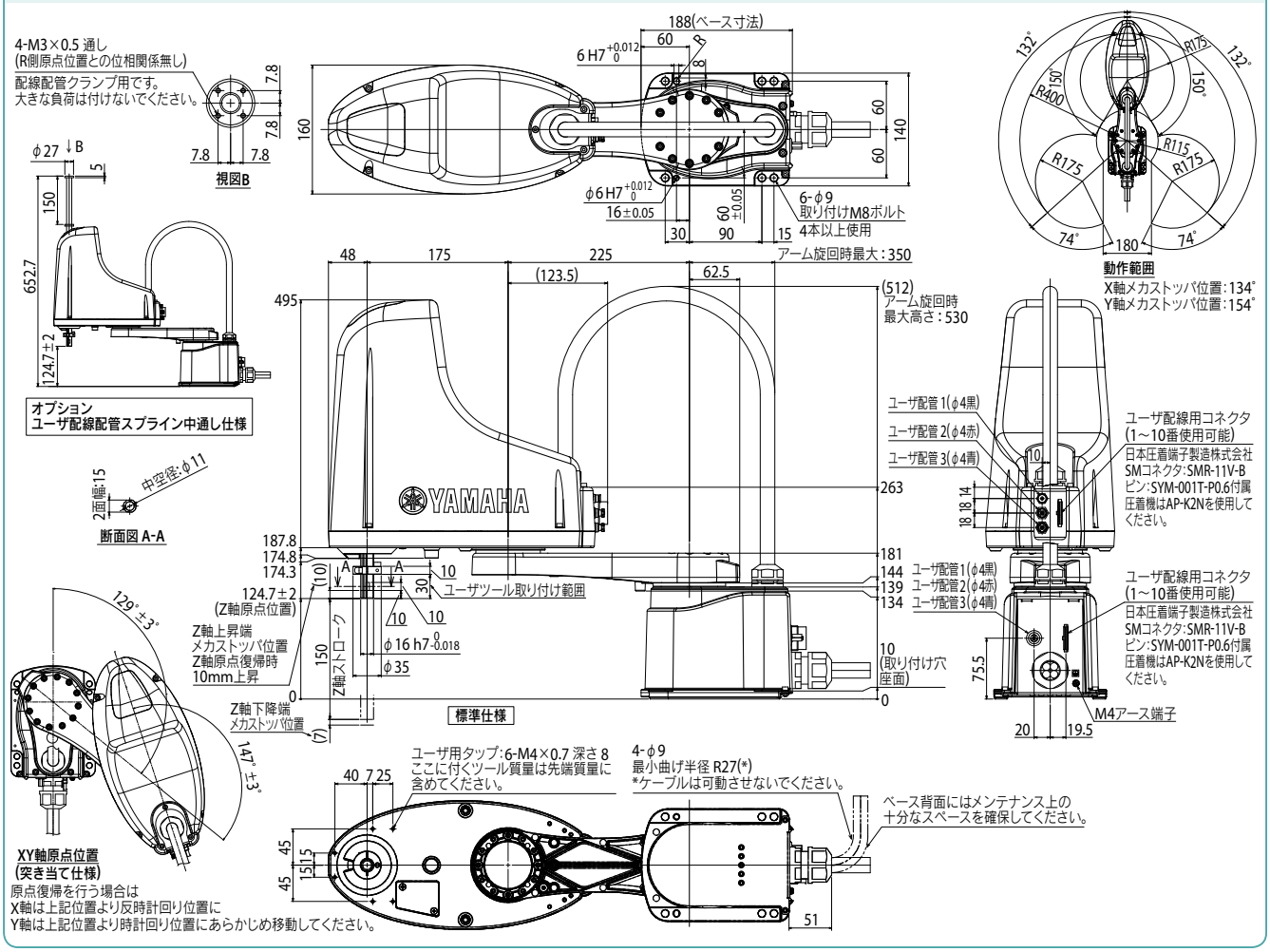
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパ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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XE-4



適用コントローラ　RCX340▶ 570

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 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			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			0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

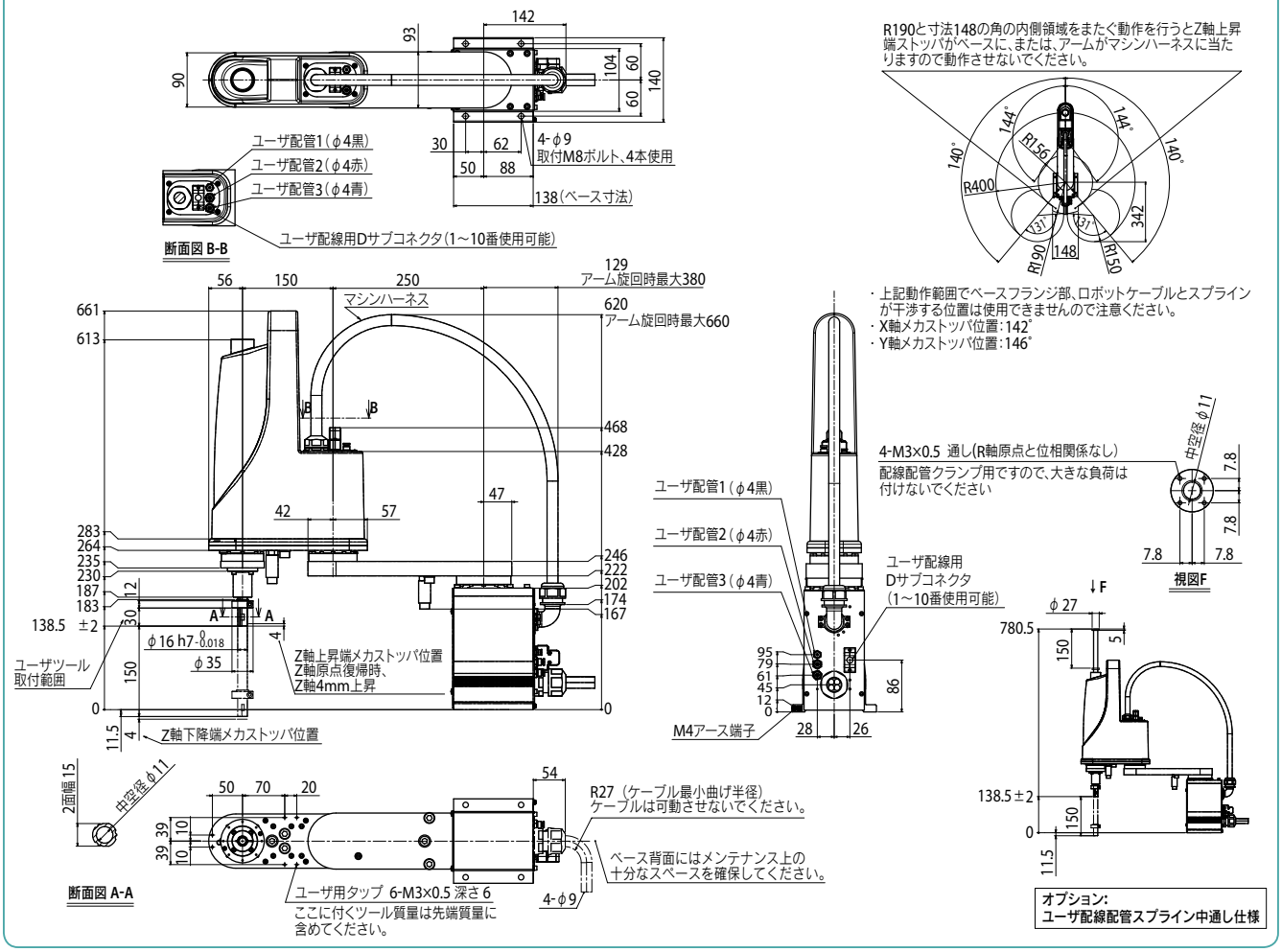
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

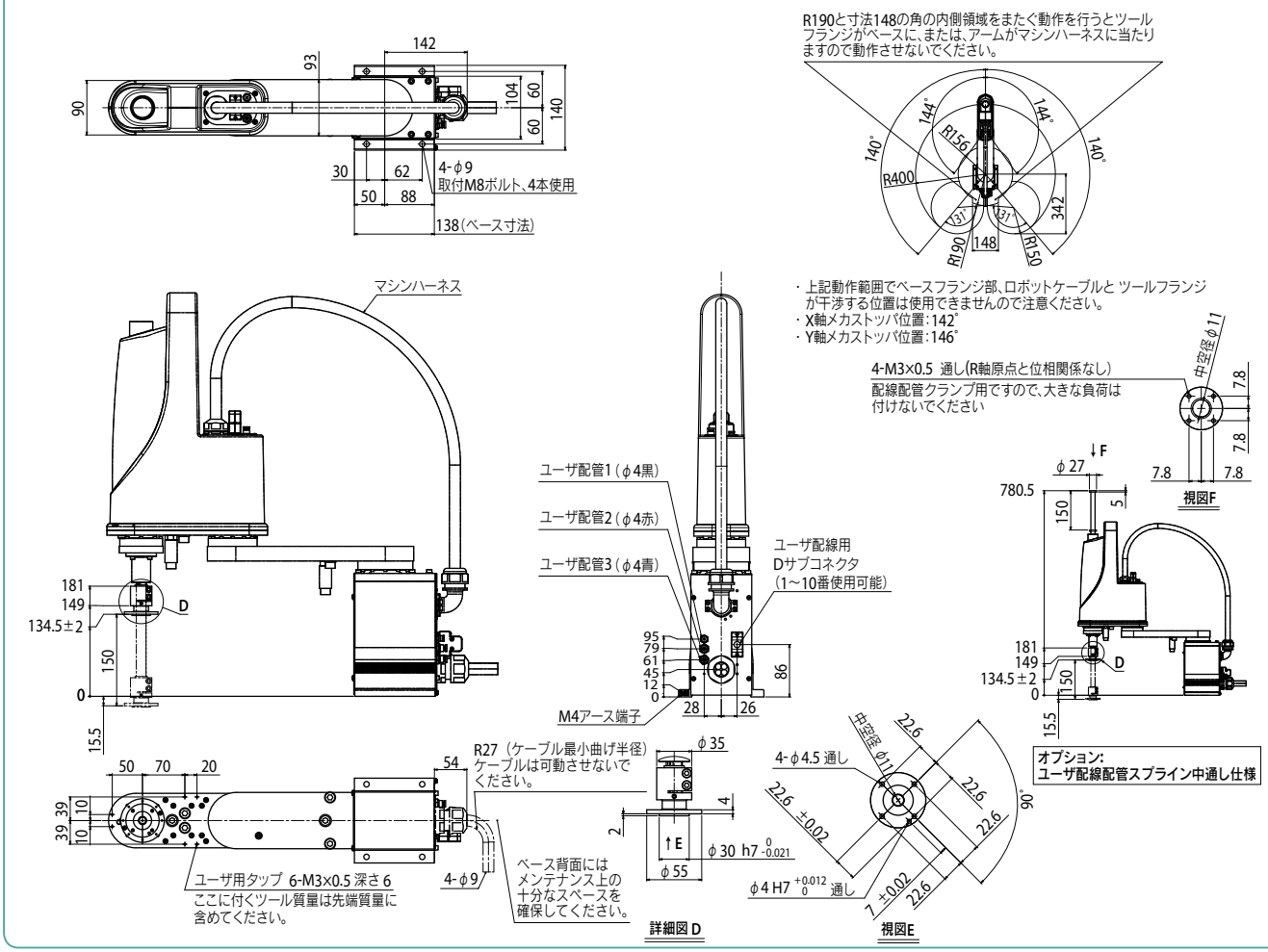
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK400XG　ツールフランジ取付仕様



YK500XGL

標準仕様：中型

● アーム長 500mm　● 最大可搬質量 5kg

注文型式

YK500XGL	-	150	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ	-	中通しシャフト	-	ケーブル長	-	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)	-	アブソバッテリ

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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		±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004 °	
最高速度			5.1 m/sec	1.1 m/sec	1020 ° /sec	
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			21 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

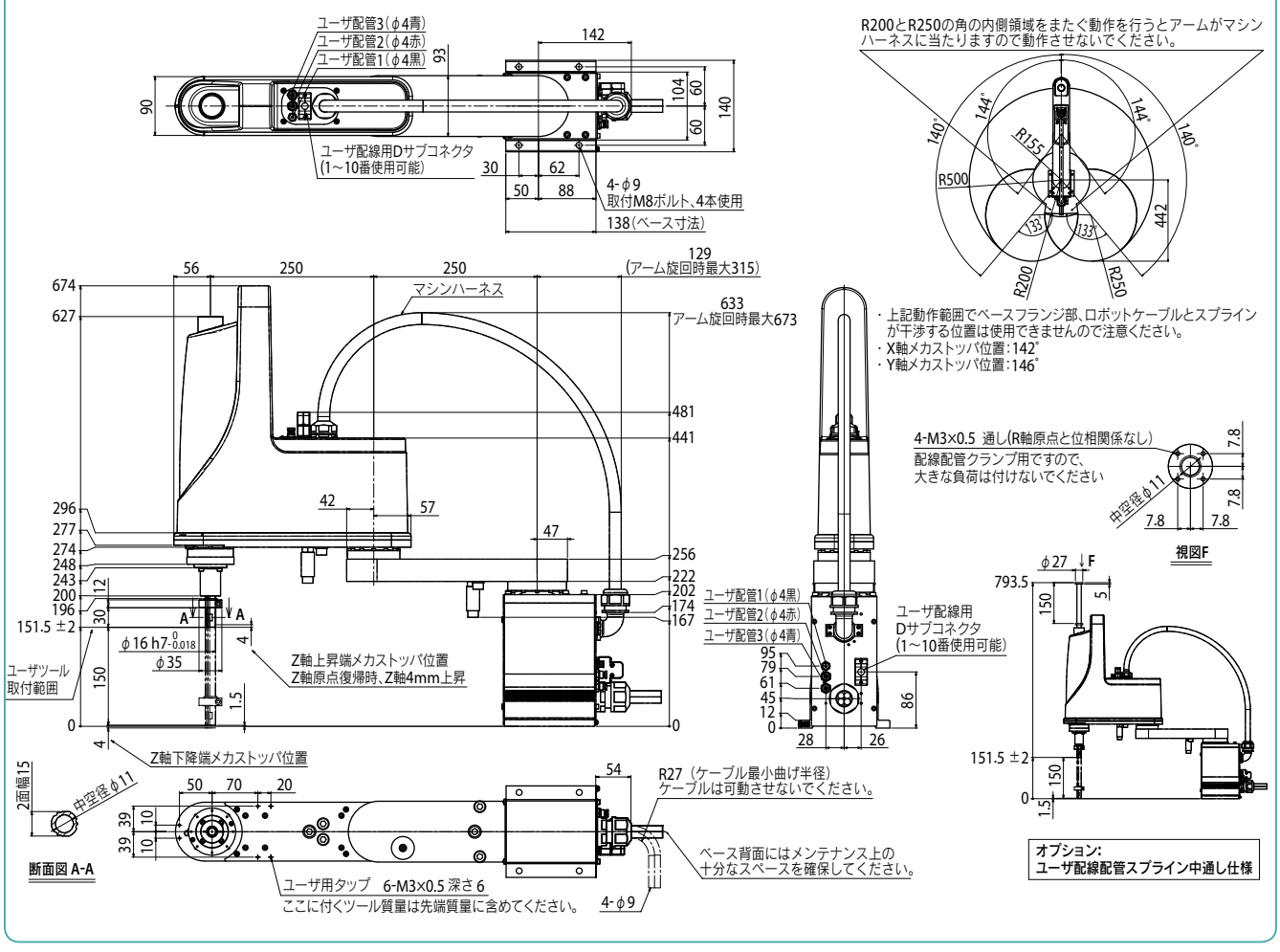
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

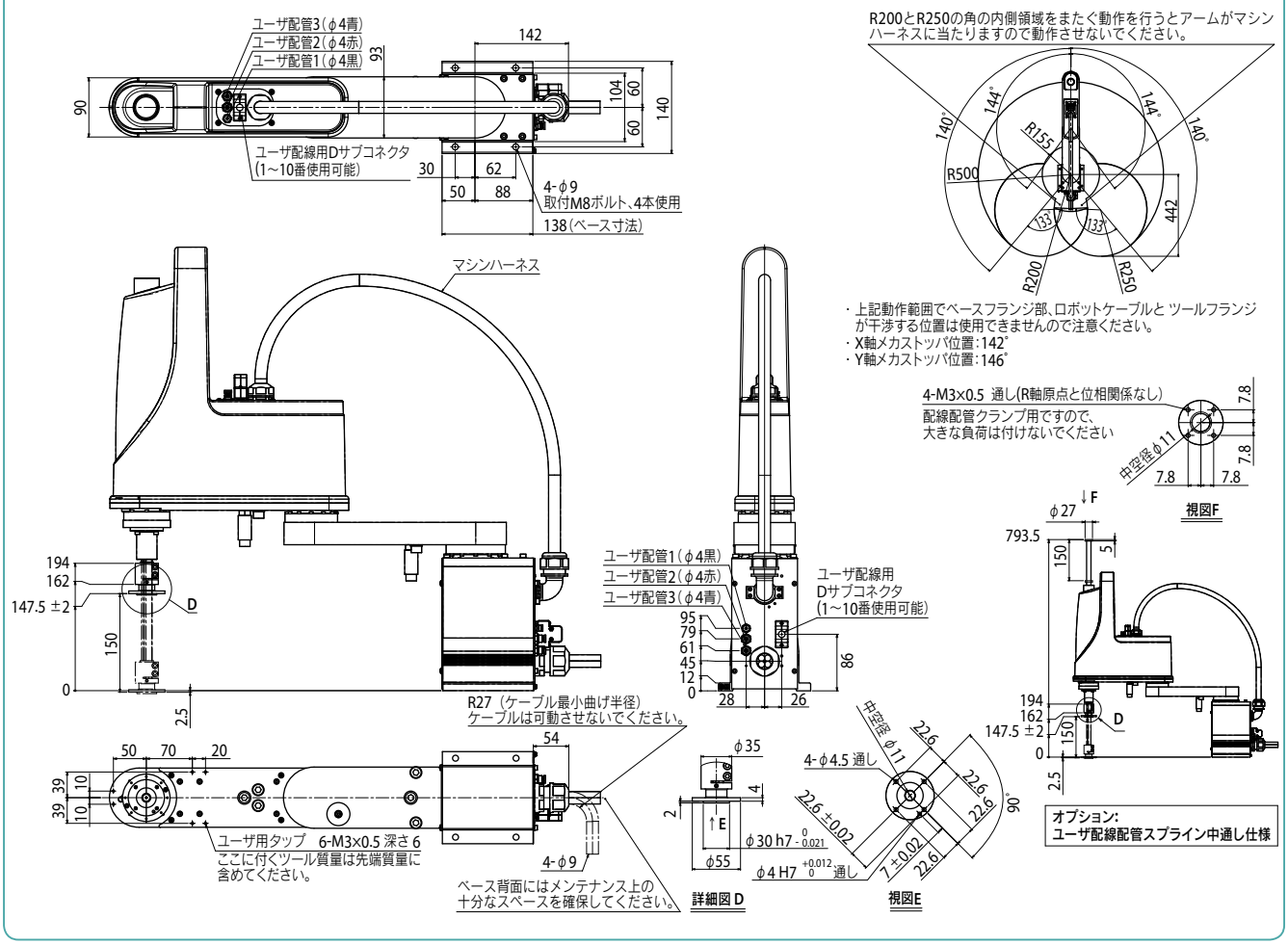
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGL



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

YK500XGL　ツールフランジ取付仕様



YK500XG 標準仕様：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XG	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			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			0.42 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.30 kgm²				
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

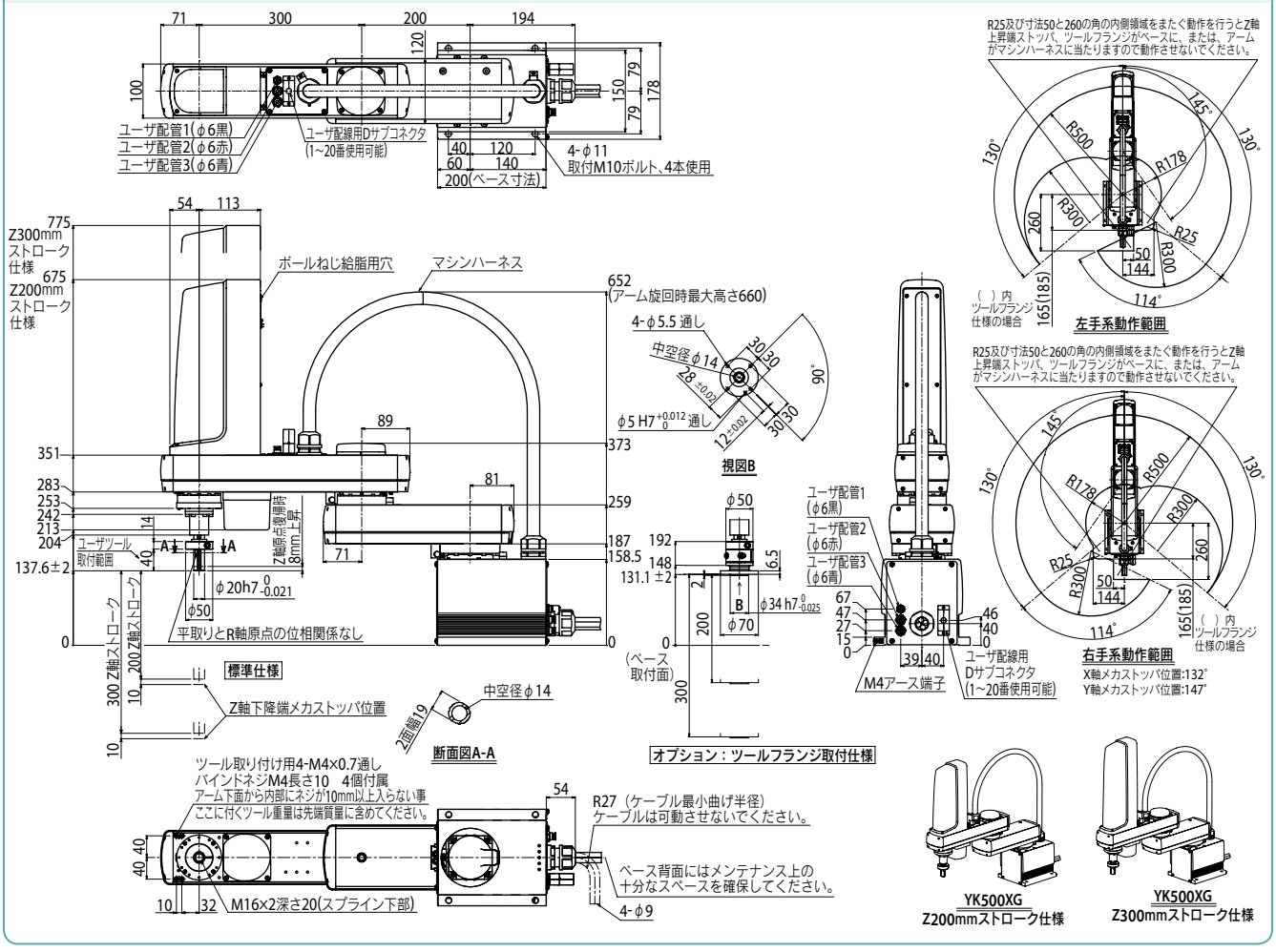
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK610XE-10

標準仕様：中型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 610mm　● 最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK610XE - 10 - 200 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲		±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量			10 kg（標準仕様）、9 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²			
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			25 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. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※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9kgとなります。

■適用コントローラ

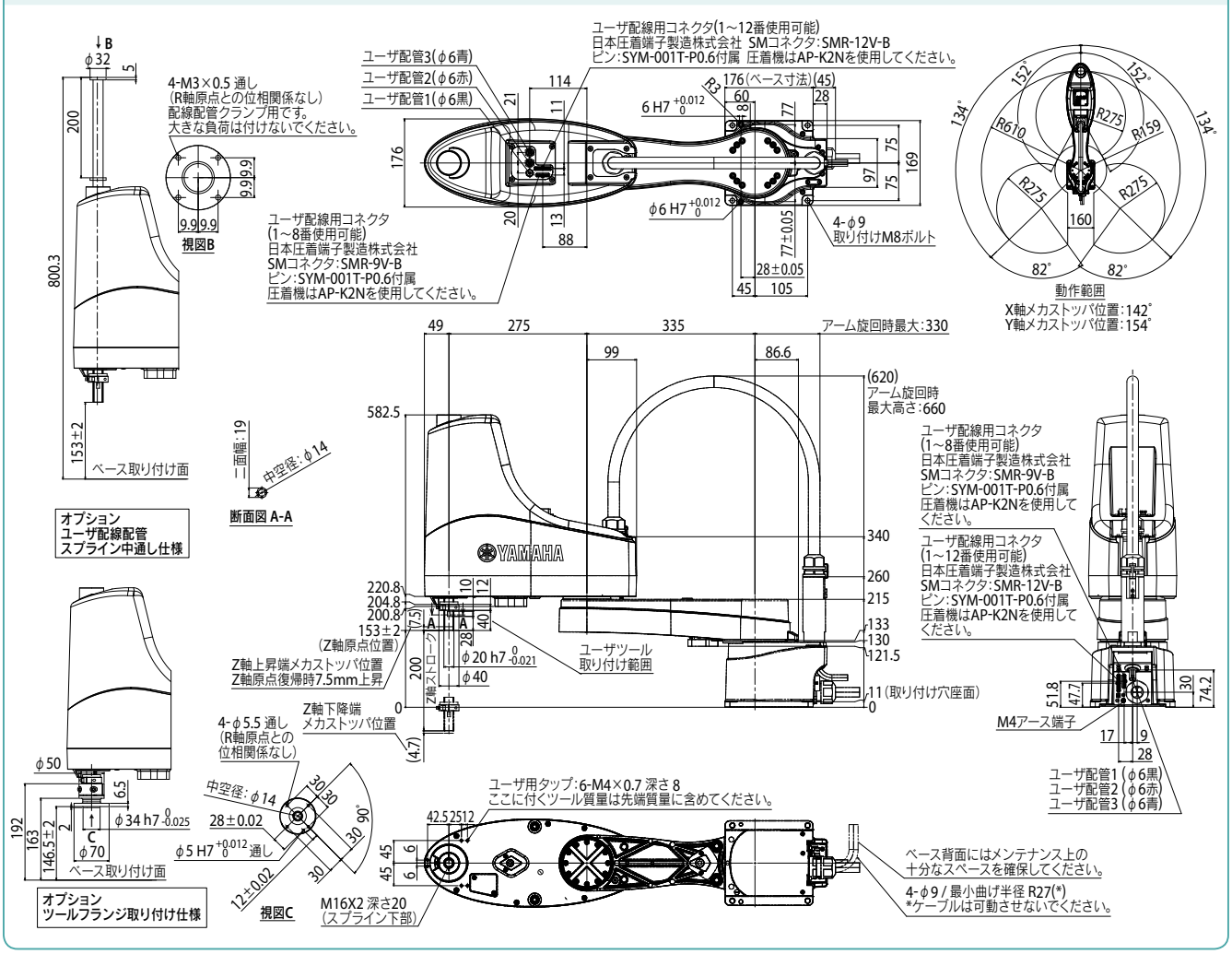
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパ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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK610XE-10



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

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	-	-	-	- 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 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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲		±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			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			0.54 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

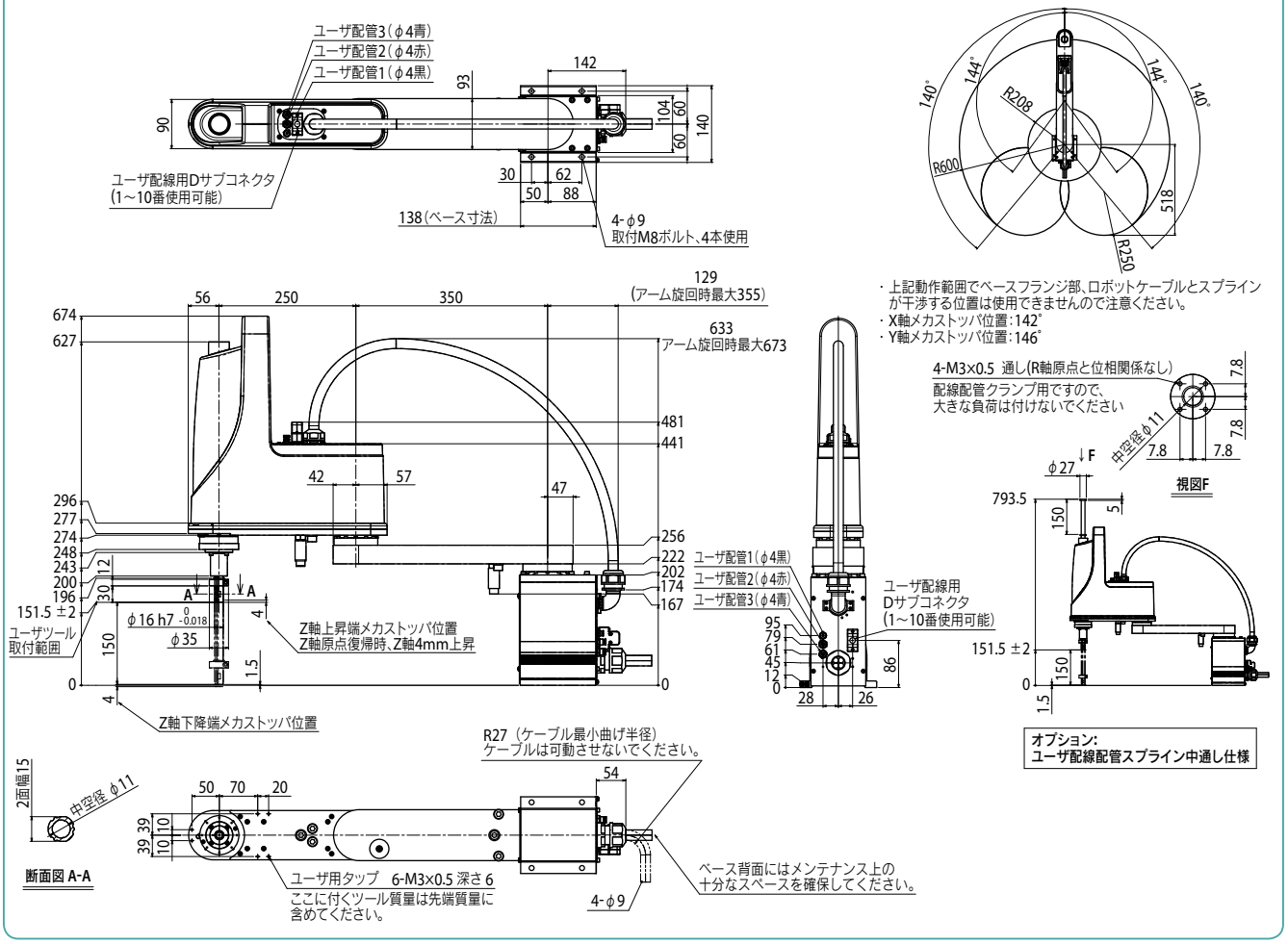
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

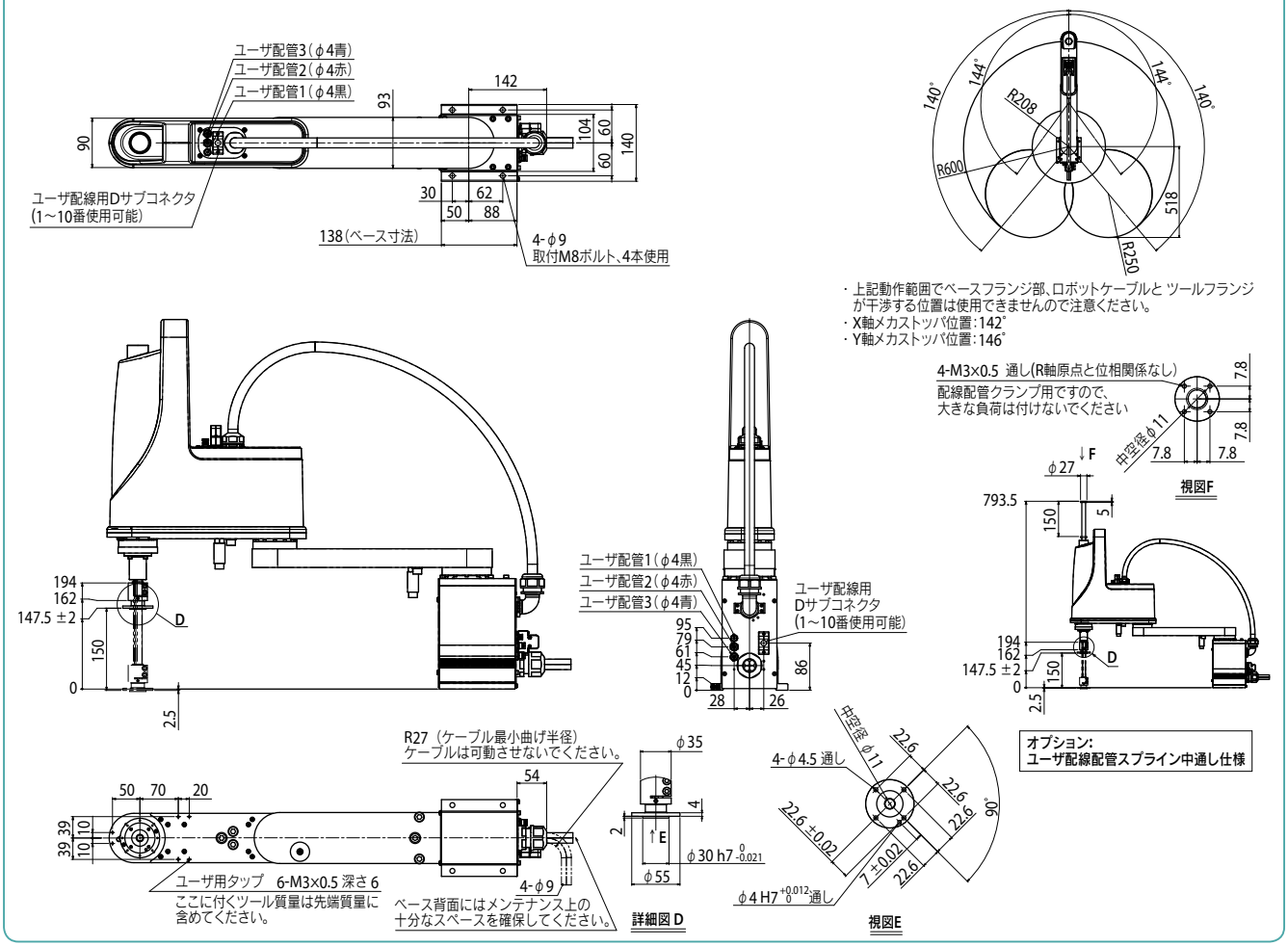
YK600XGL



・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°

適用コントローラ RCX340▶ 570

YK600XGL　ツールフランジ取付仕様



YK600XG 標準仕様：中型

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK600XG - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			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			0.43 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.30 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

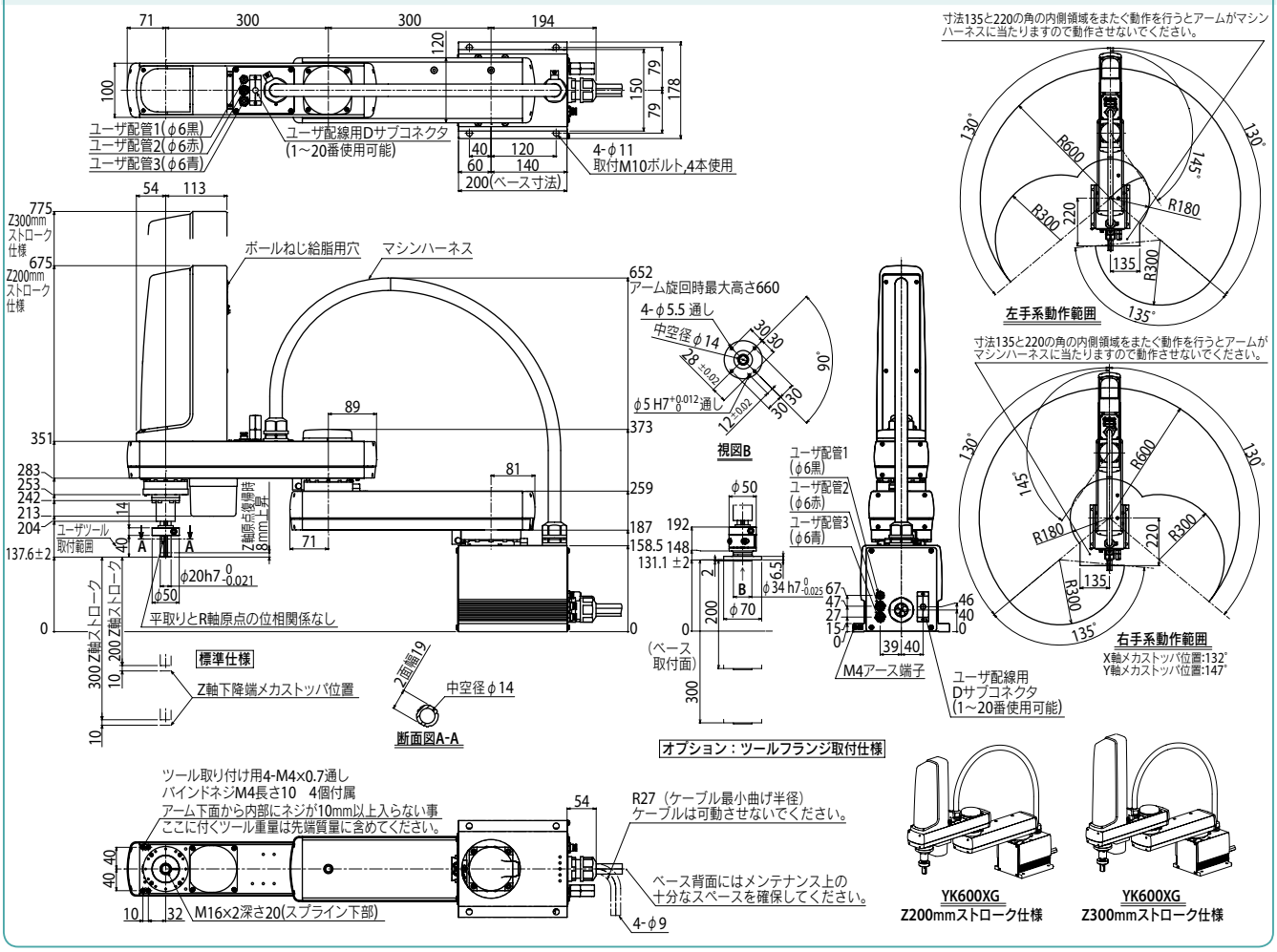
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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：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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

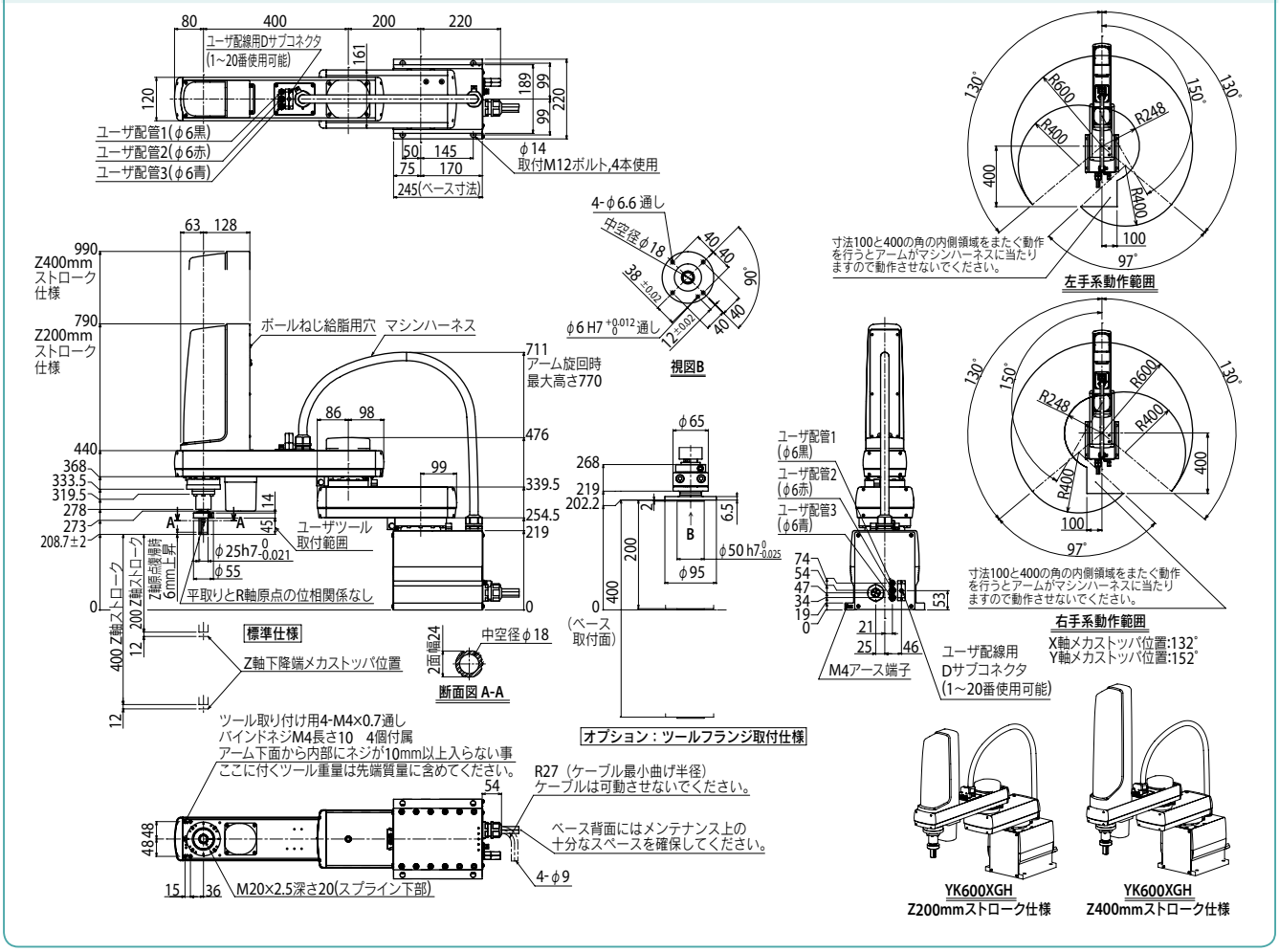
■適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGH



適用コントローラ　RCX340▶ 570

YK710XE-10

標準仕様：大型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 710mm　●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK710XE - 10 - 200 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲		±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			9.5 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量			10 kg（標準仕様）、9 kg（オプション仕様※4）			
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			0.3 kgm²			
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			26 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. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※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9kgとなります。

■適用コントローラ

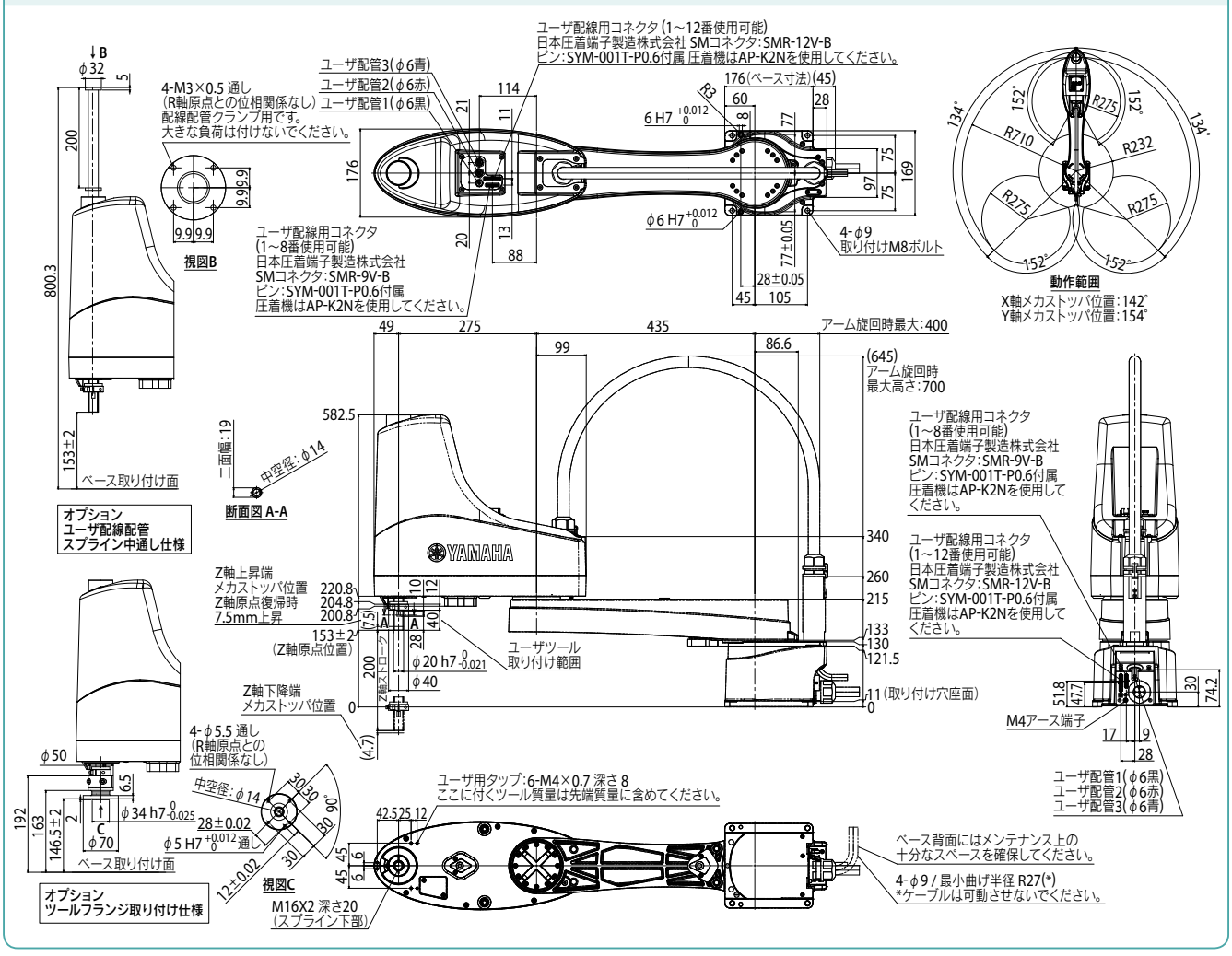
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパ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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK710XE-10



適用コントローラ　RCX340▶ 570

YK700XGL 標準仕様：大型

● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 10kg

※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■注文型式

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		400 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.005 °
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 kgm²				
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

■適用コントローラ

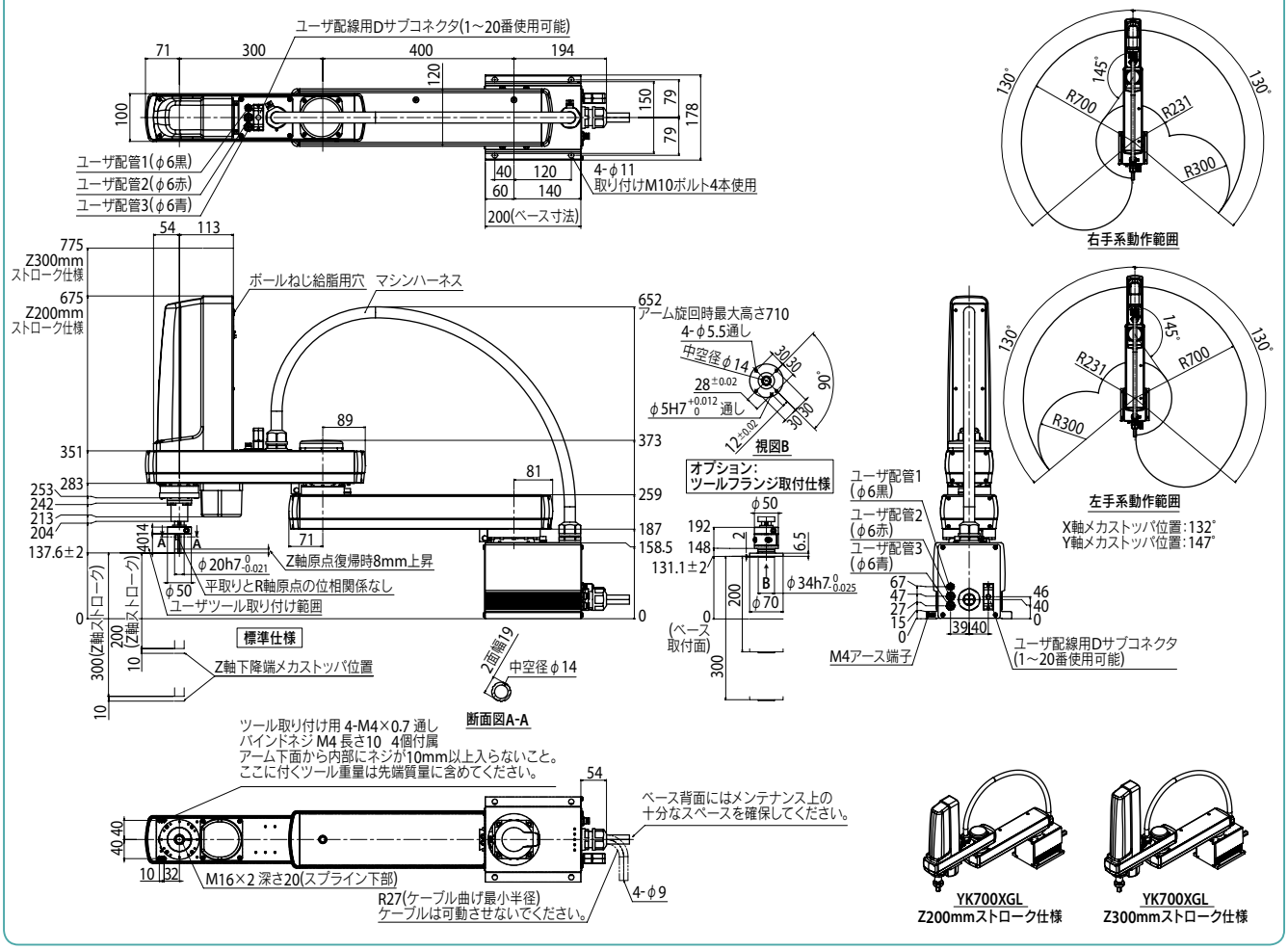
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGL



適用コントローラ　RCX340▶ 570

YK700XG 標準仕様：大型

● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK700XG	-	-	-	-	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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			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 kgm²				
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：50 kg　Z軸 400 mm：52 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

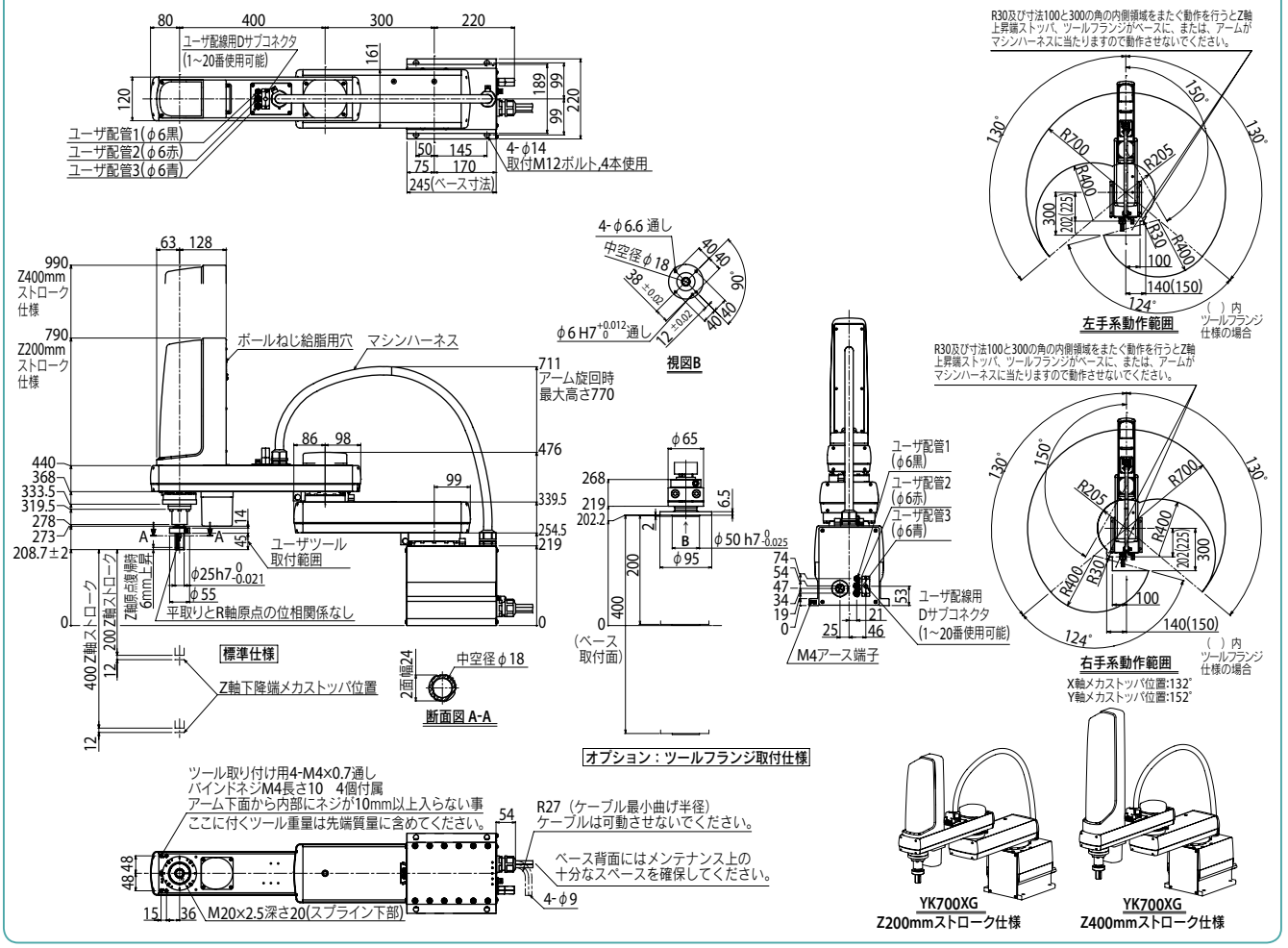
適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK800XG

標準仕様：大型

● アーム長 800mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK800XG -	□ -	□ -	□ -	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

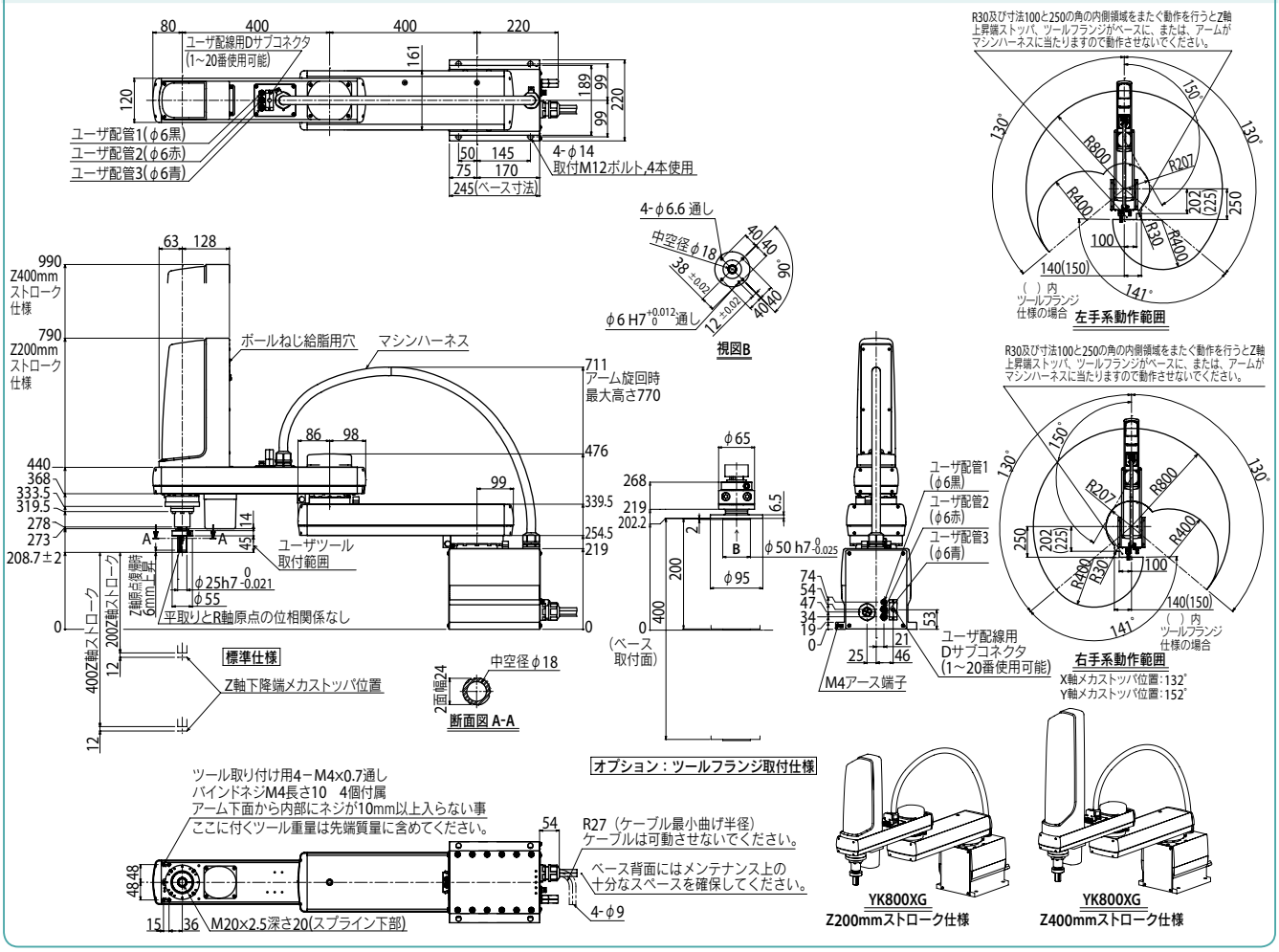
■適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XG



YK900XG

標準仕様：大型

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK900XG	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-4 適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			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 kgm²				
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：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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

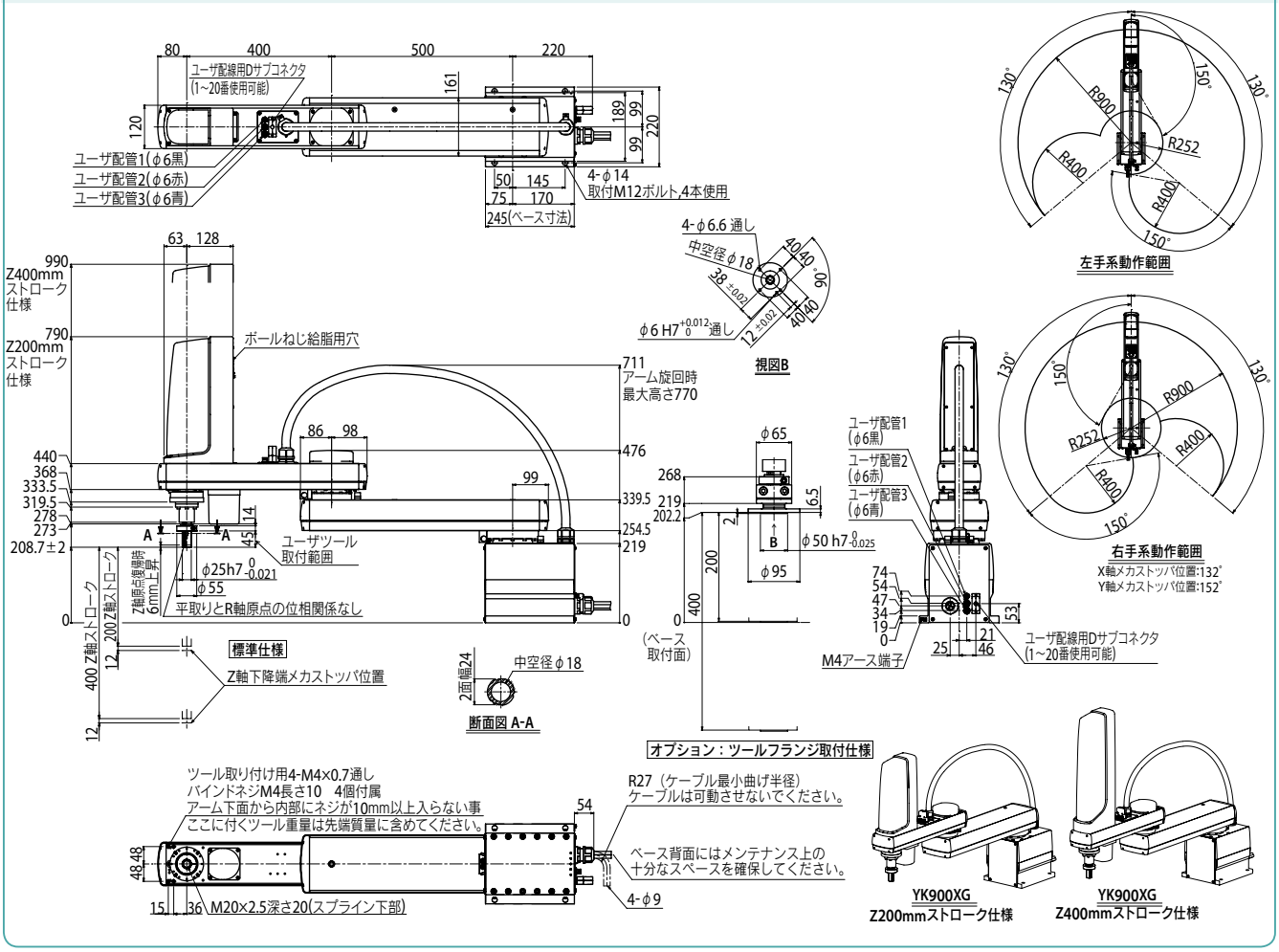
適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK1000XG

標準仕様：大型

●アーム長 1000mm　●最大可搬質量 20kg

注文型式

YK1000XG -	[ ] -	[ ] -	[ ] -	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

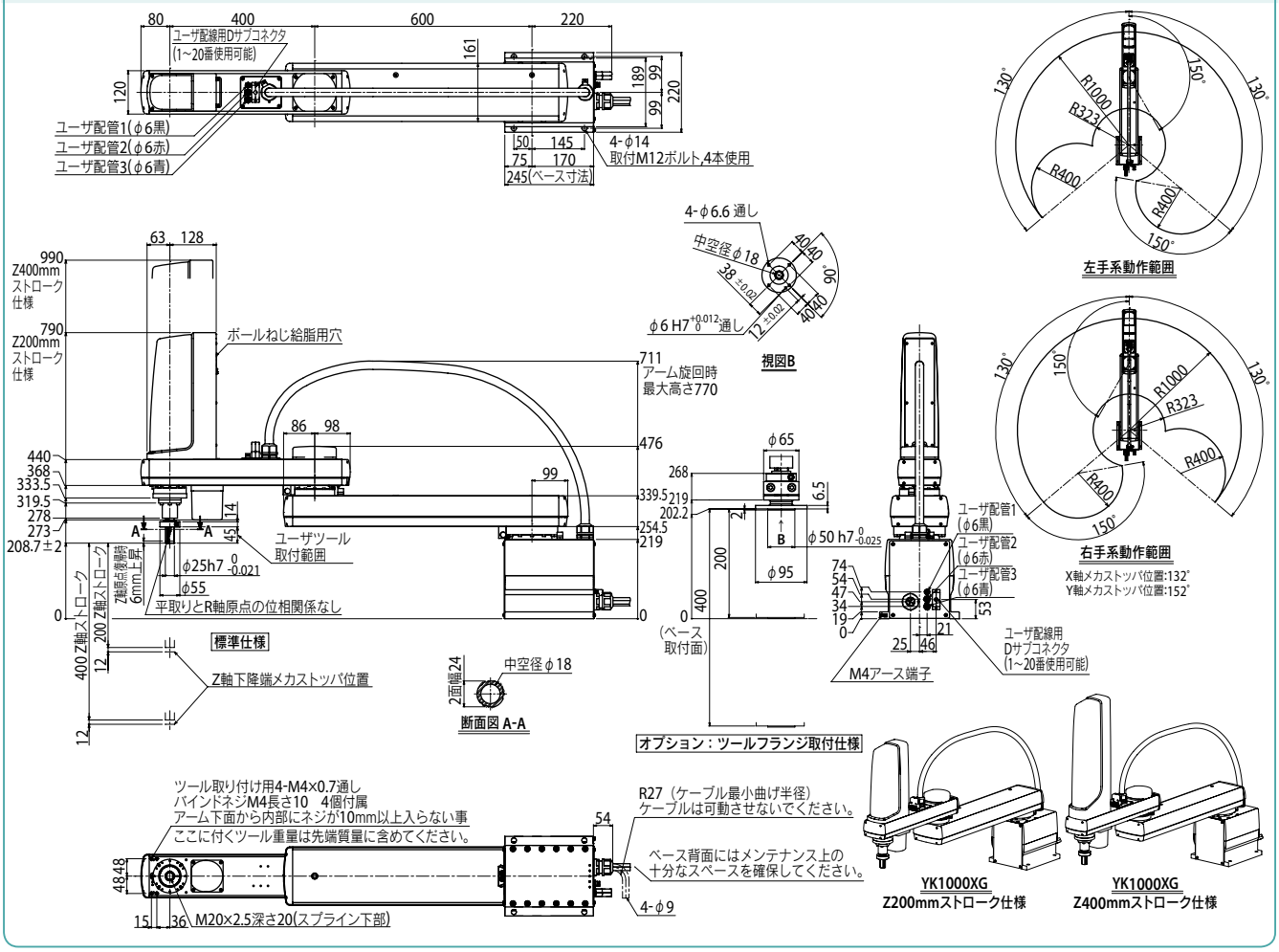
適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XG



適用コントローラ　RCX340▶ 570

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	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク	-	ケーブル長	-	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)	-	アブソバッテリ

ケーブル長：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速機 ～ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005 °
最高速度			7.4 m/sec		0.75 m/sec	600 ° /sec
最大可搬質量			50 kg			
標準サイクルタイム：5kg 可搬時※2			0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			2.45 kgm²			
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

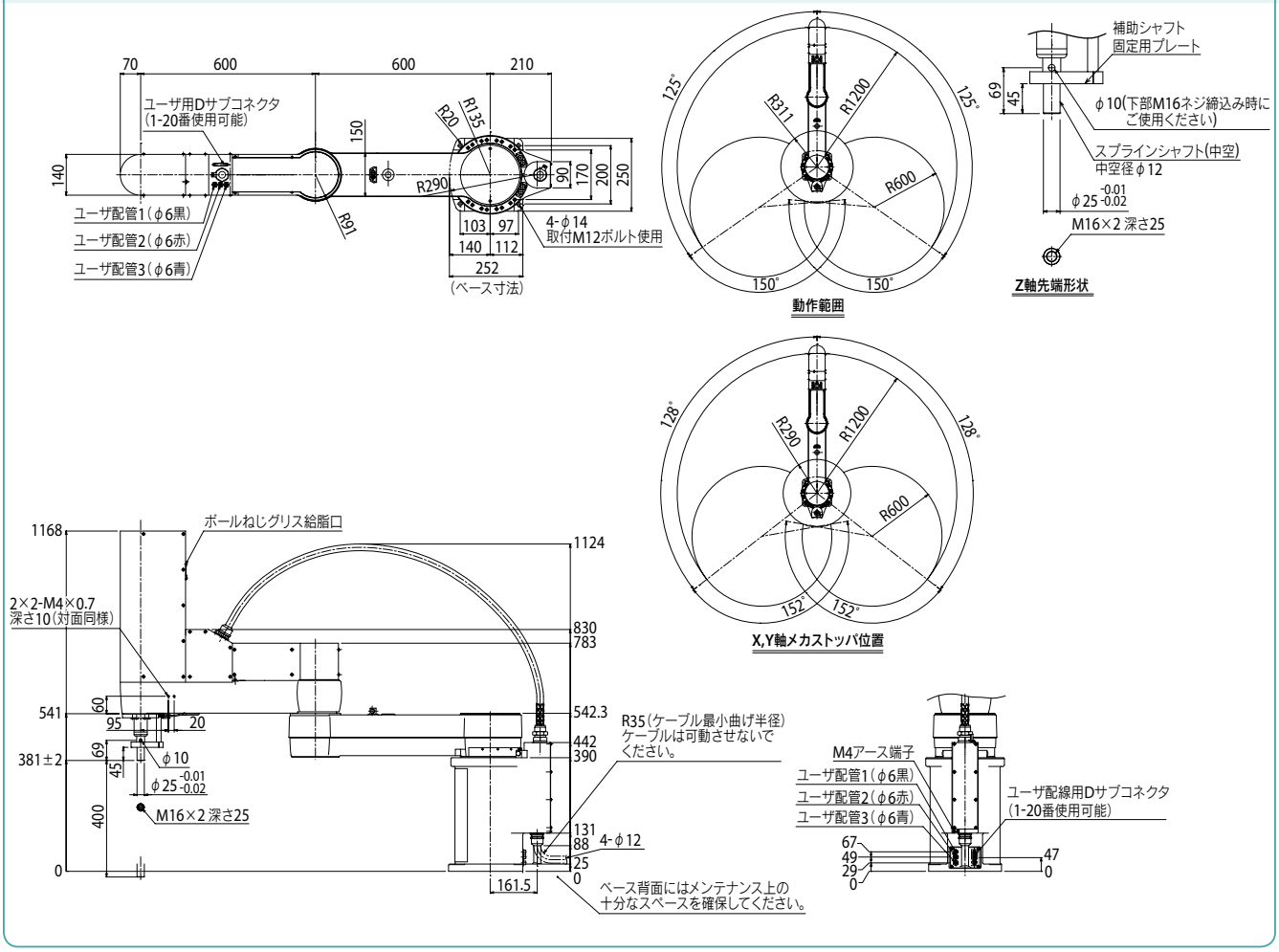
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1200X



適用コントローラ RCX340▶ 570

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※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		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			4.4 m/sec		1.0 m/sec	1020°/sec（壁取付け） 720°/sec（インバース）
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

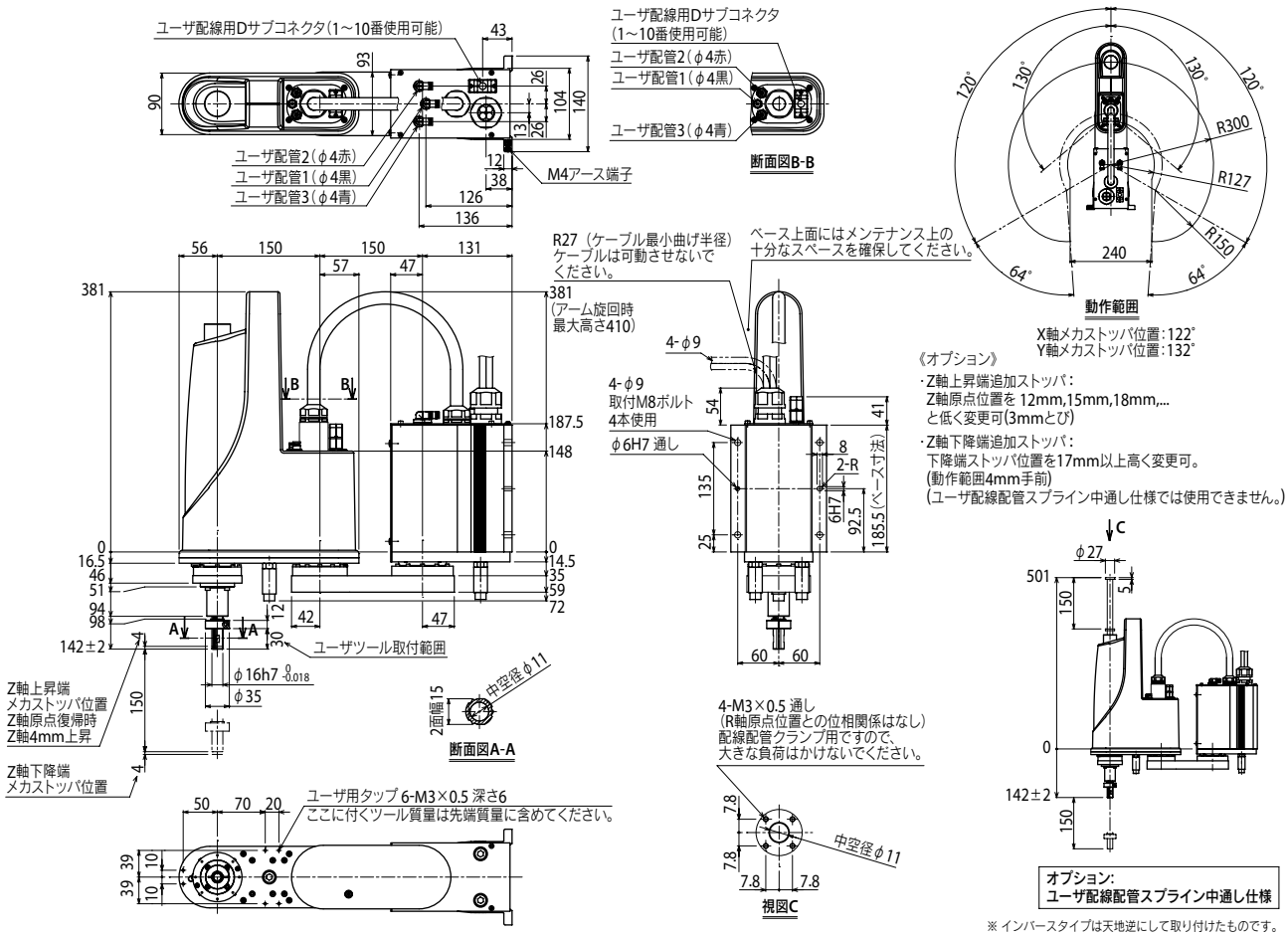
■適用コントローラ

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

※ 可動範囲は、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。

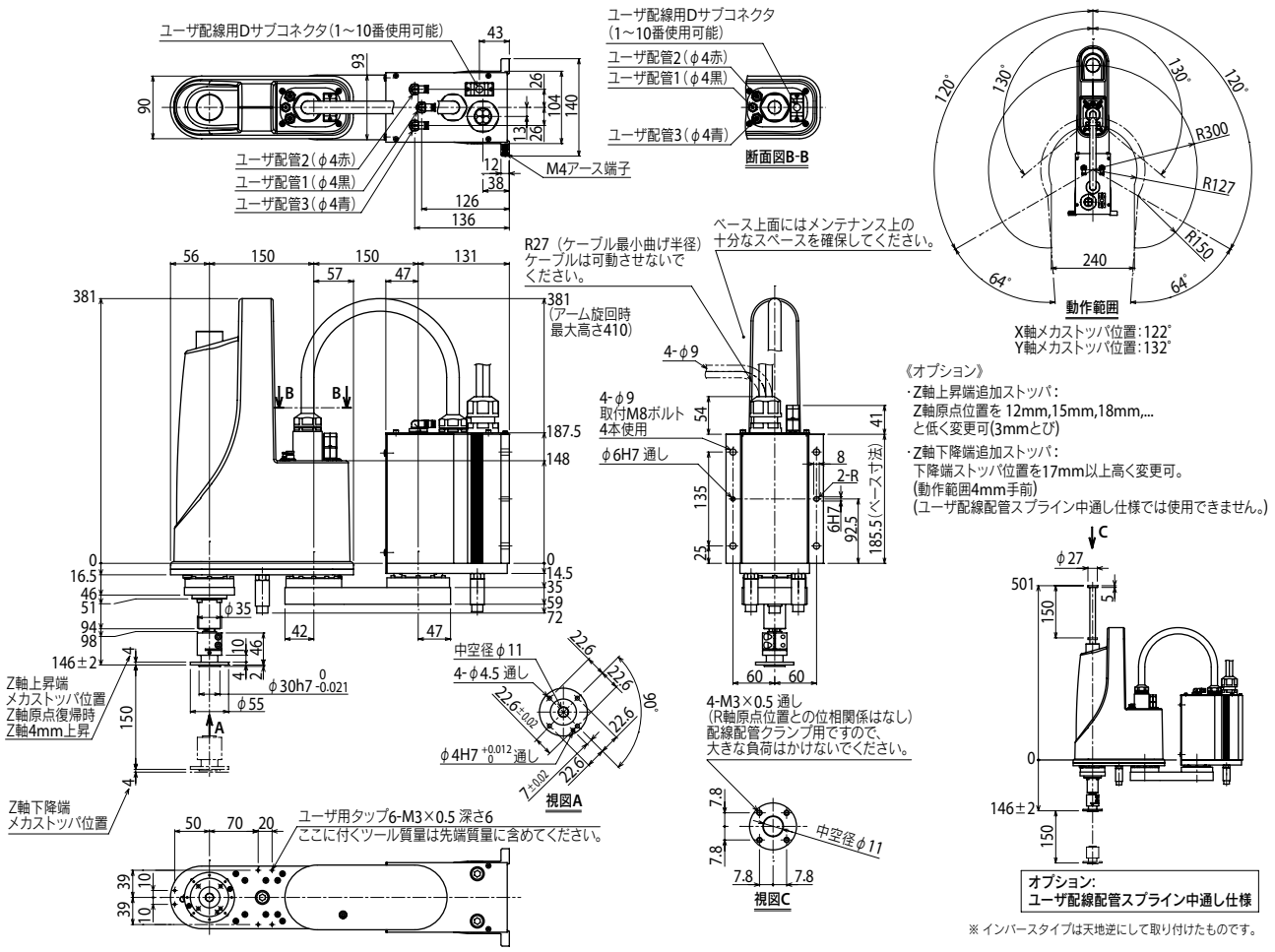
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK300XGS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK300XGS　ツールフランジ取付仕様



YK400XGS 壁取付け・インバース仕様

●アーム長 400mm ●最大可搬質量 5kg ※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■注文型式

YK400XGS	-		-	150	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	-	Z軸ストローク 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	-	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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※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		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			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 kgm²			
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

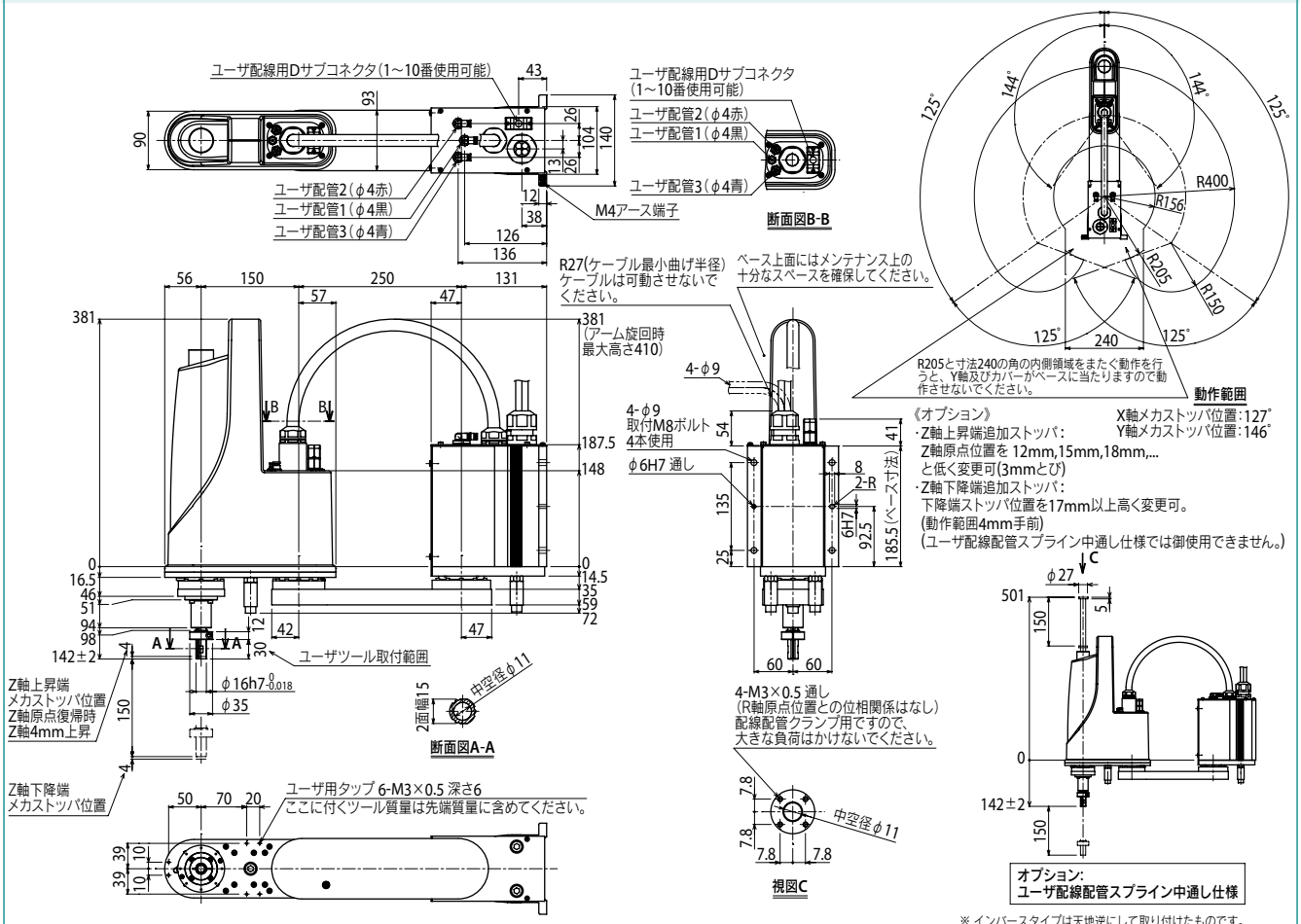
■適用コントローラ

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

※ 可動範囲は、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。

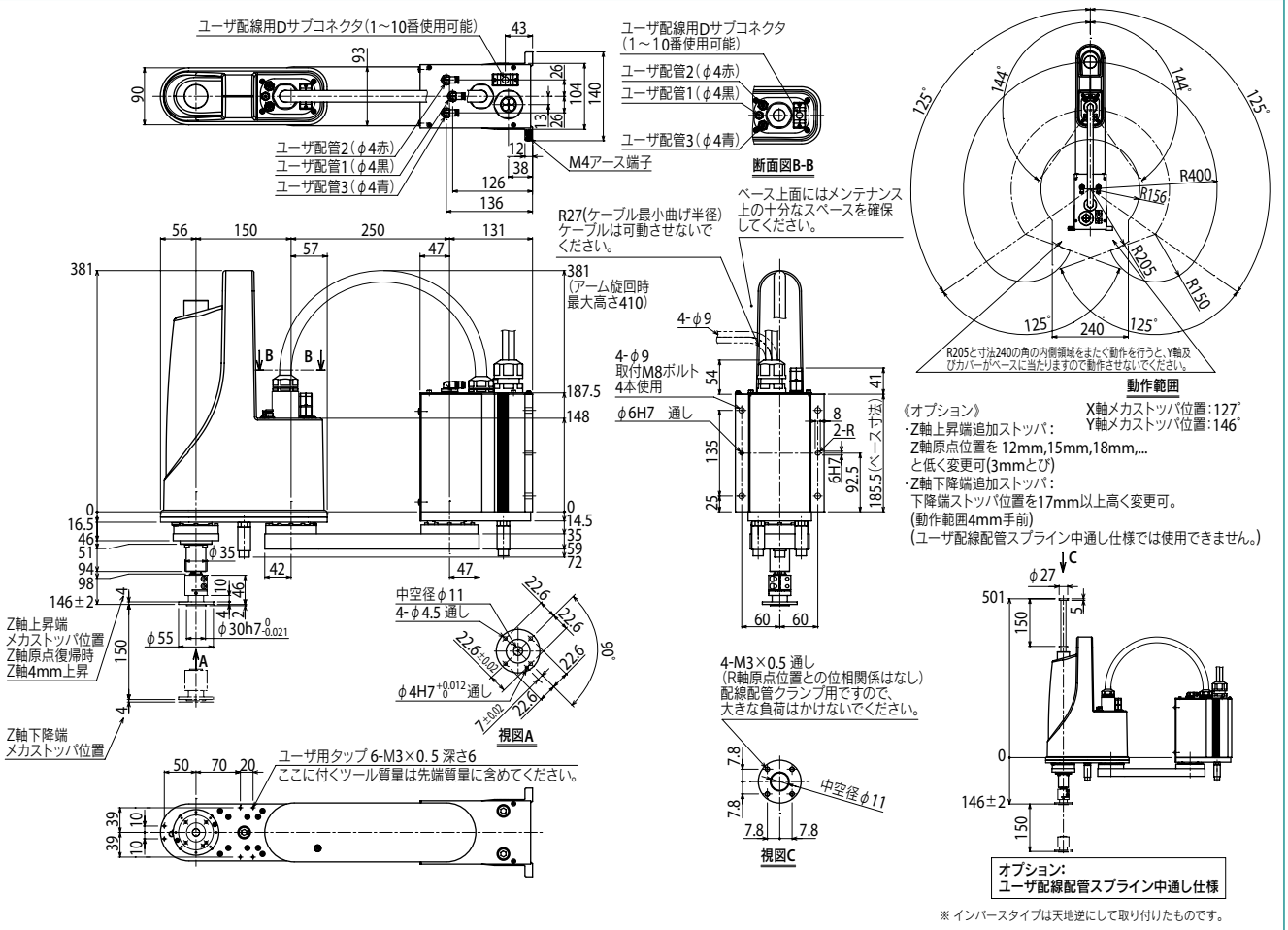
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGS



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

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。

適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

YK500XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 500mm　● 最大可搬質量 10kg

YK500XGS-W（壁取付け）

YK500XGS-U（壁取付けインバース）

■注文型式

YK500XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	取付け方法※1		Z軸ストローク		ツールフランジ		ケーブル長		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）	アブソバッテリ
	W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付け インバース（天地逆）		200：200mm 300：300mm		無記入：なし F：あり		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m									

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec（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 kgm²				
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			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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

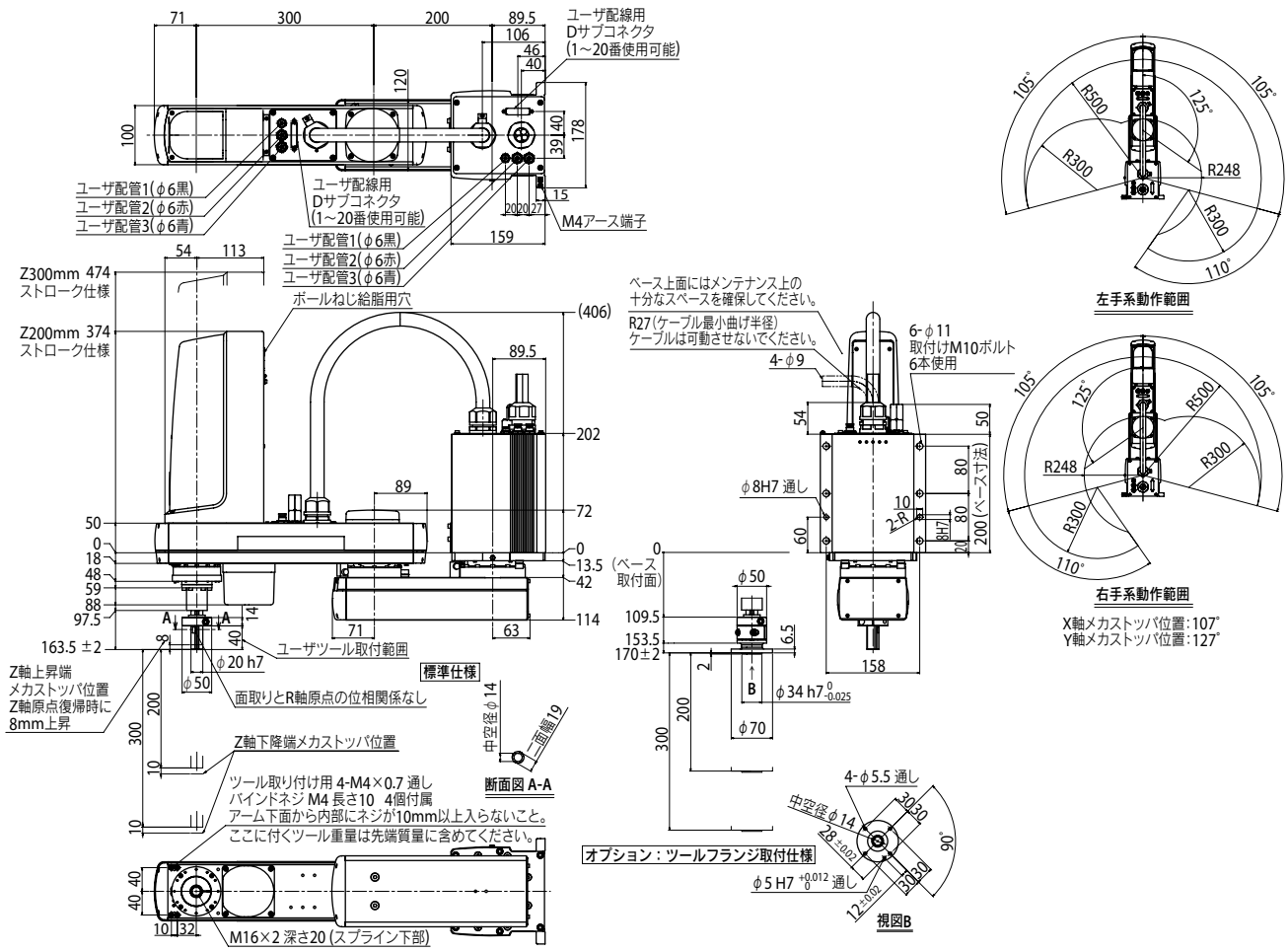
■適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGS



YK600XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

YK600XGS-W (壁取付け)　YK600XGS-U (壁取付けインバース)

■注文型式

YK600XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	取付け方法※1	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ	-	ケーブル長	-	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)	-	アブソバッテリ

取付け方法※1：W：壁取付け（外観図通り）／U：壁取付けインバース（天地逆）
Z軸ストローク：200：200mm／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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P570

※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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			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 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

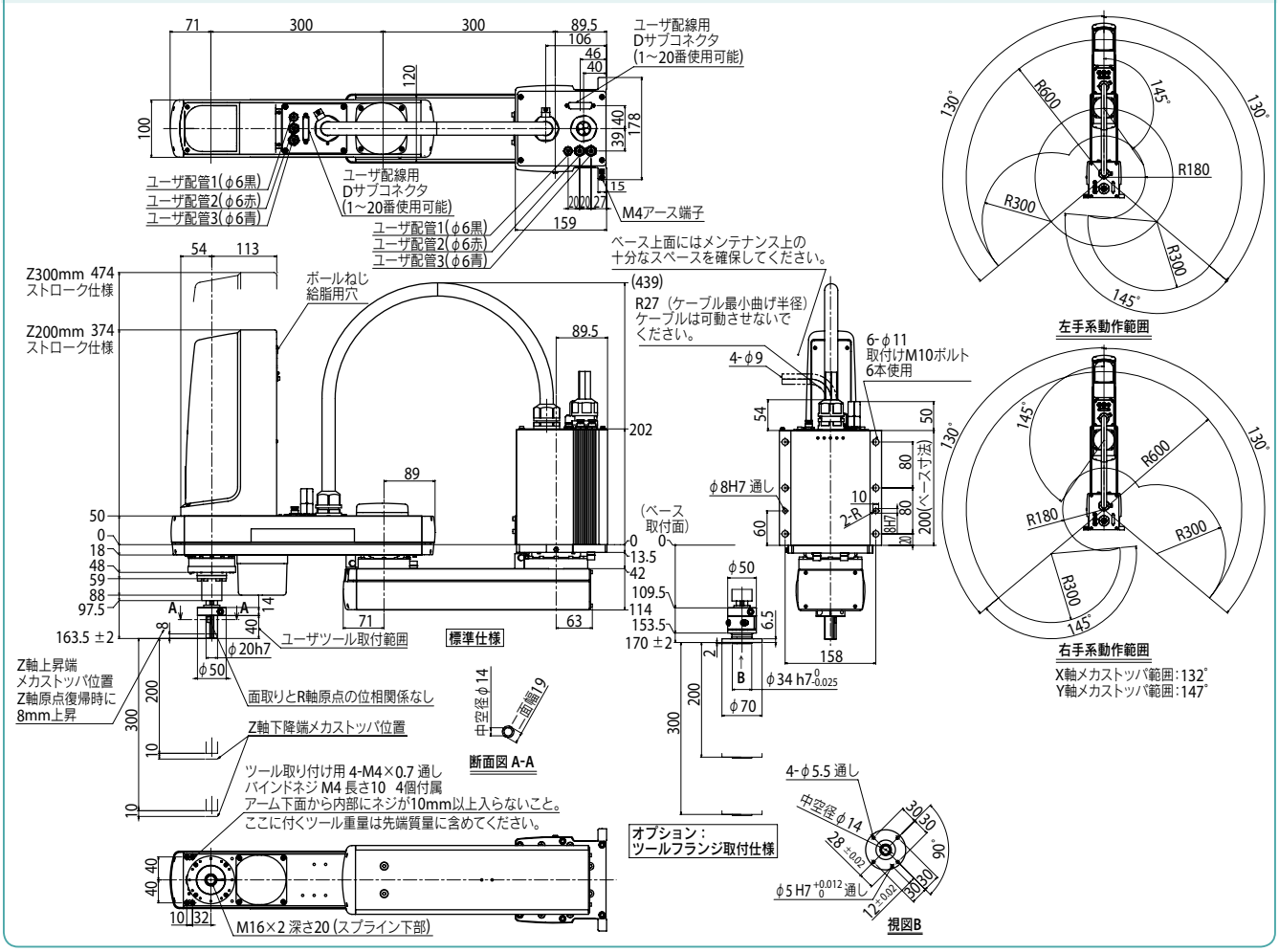
■適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGS



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

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 - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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 kgm²				
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：50 kg　Z軸 400 mm：52 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

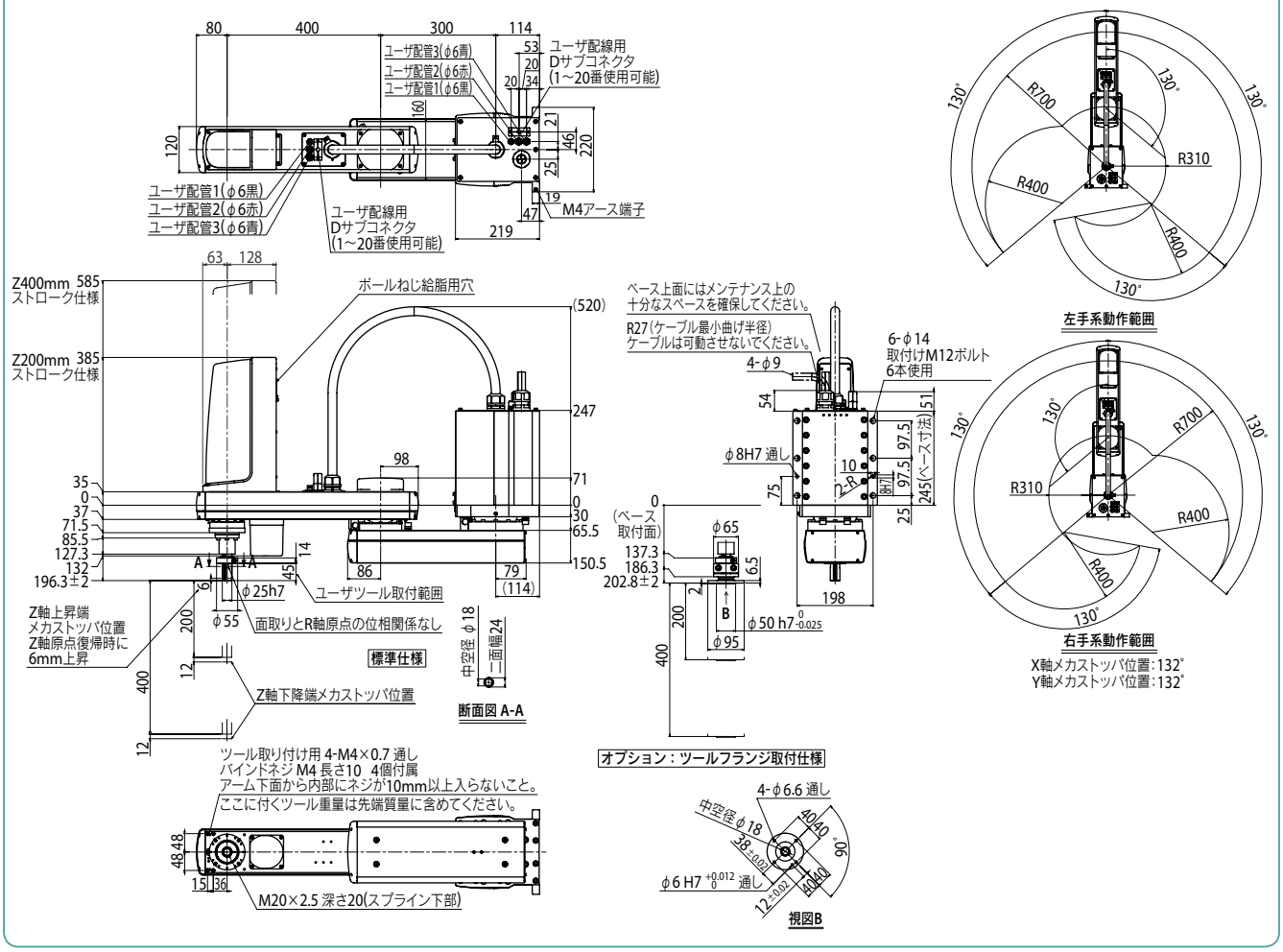
■適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGS



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK800XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	取付け方法※1	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ	-	ケーブル長	-	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)	-	アブソバッテリ

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130°	±145°	—		±360°
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁取付け） 480°/sec（インバース）
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.48 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

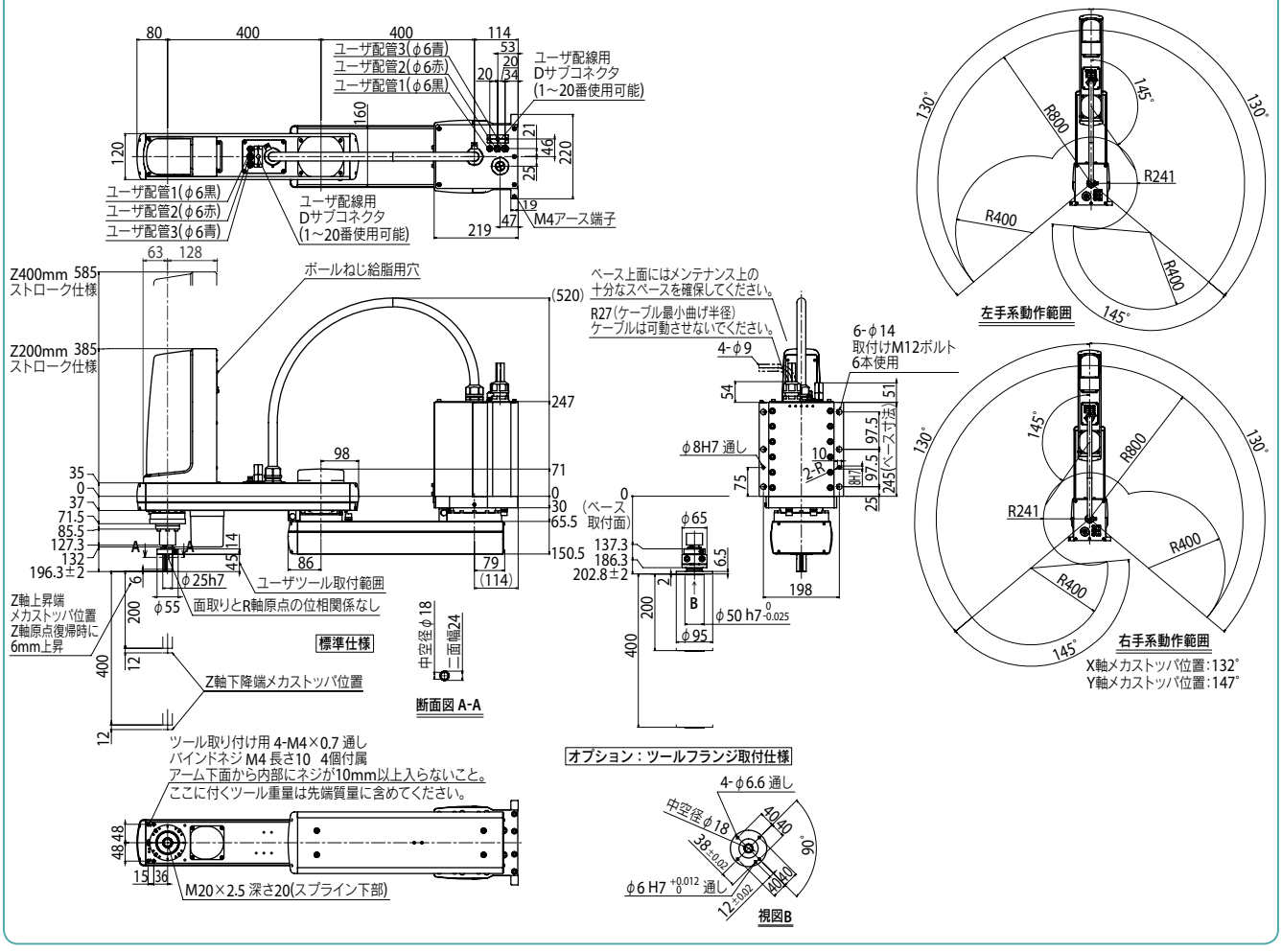
適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGS



適用コントローラ RCX340▶ 570

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 - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130°	±150°	—		±360°
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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 kgm²				
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：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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

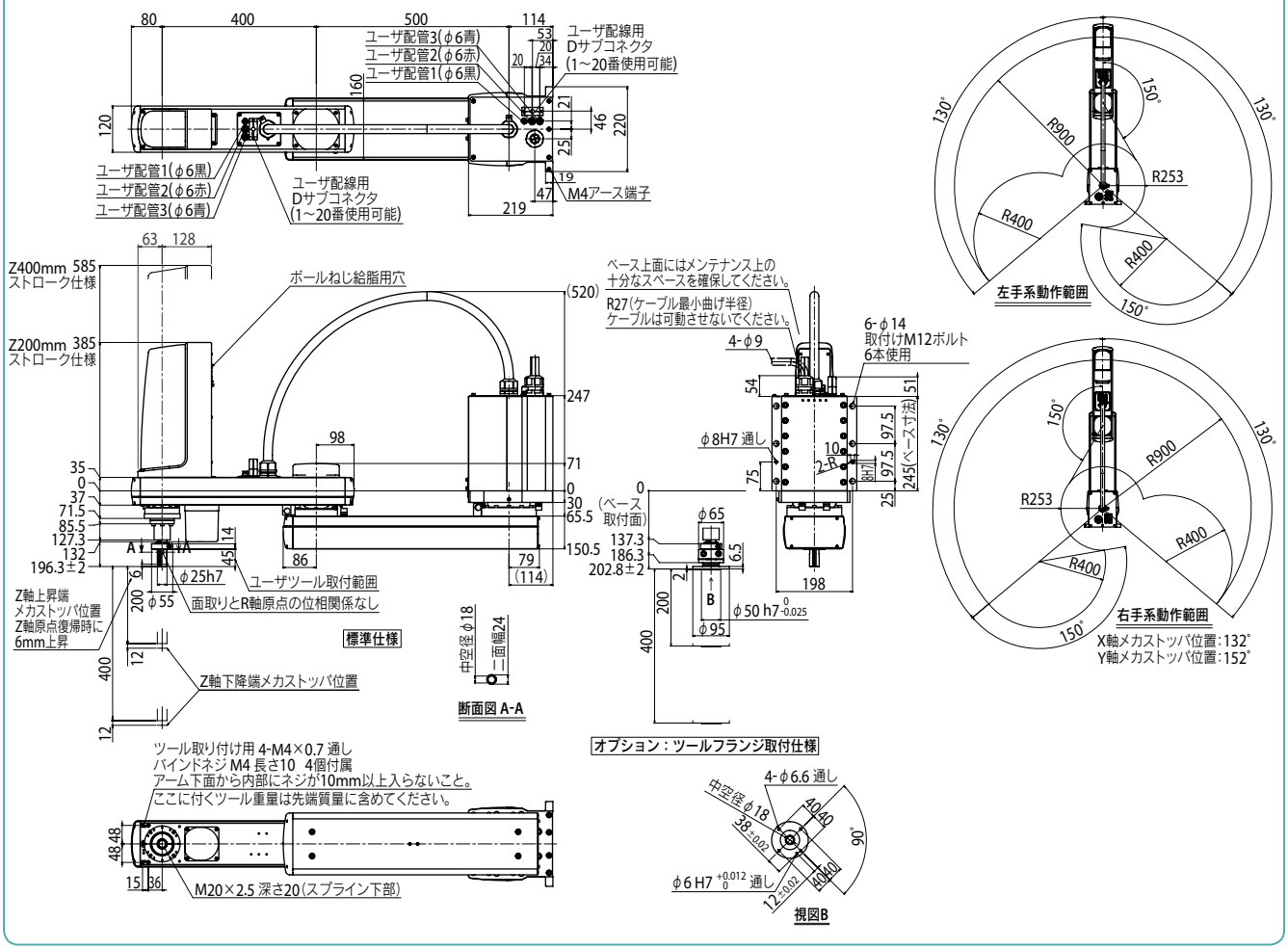
■適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XGS



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 - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

※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		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（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 kgm²				
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. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

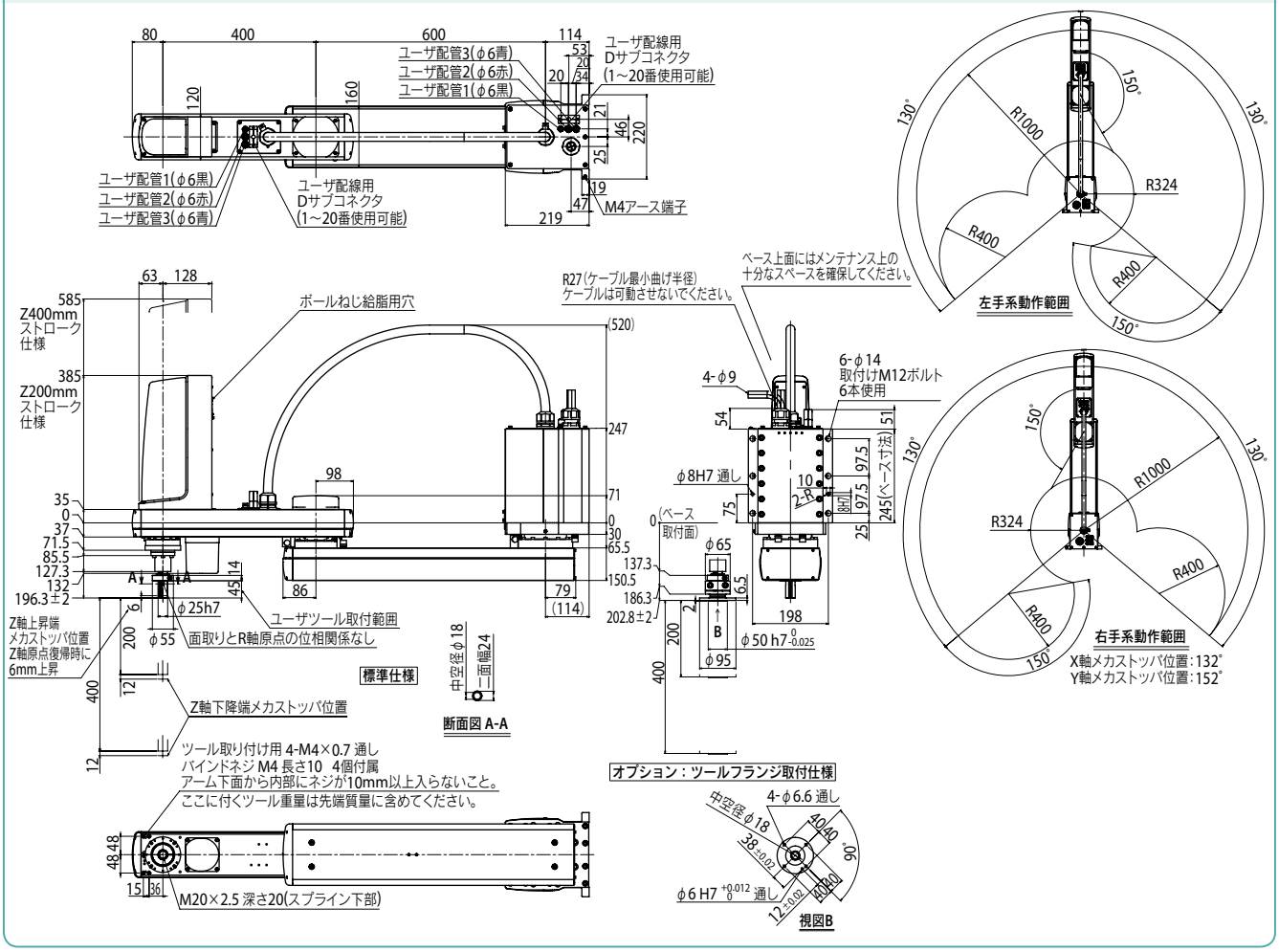
適用コントローラ

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

※ 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。

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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGS



適用コントローラ RCX340▶ 570

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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲		±129 °	±134 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			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			0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
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（粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

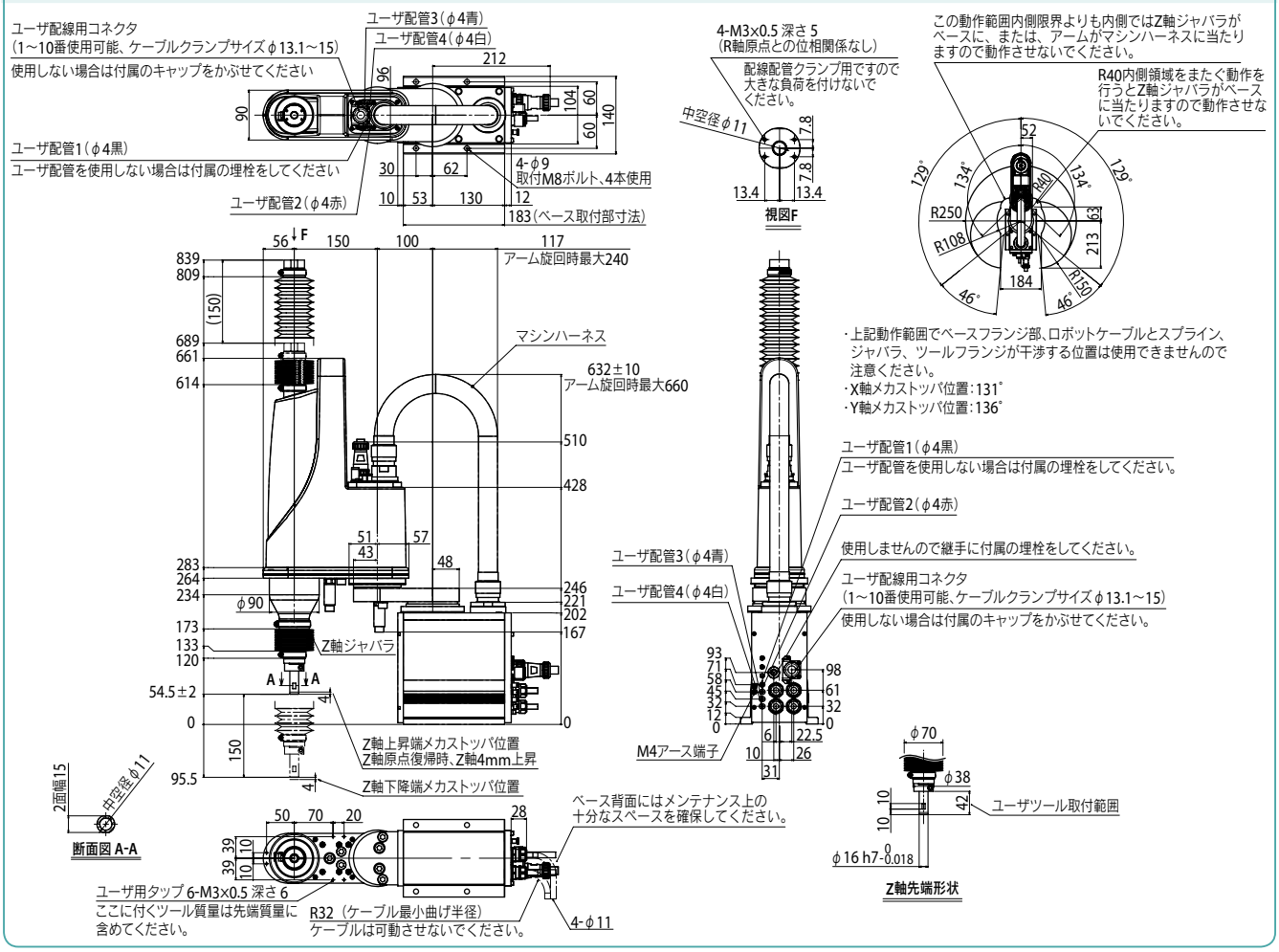
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

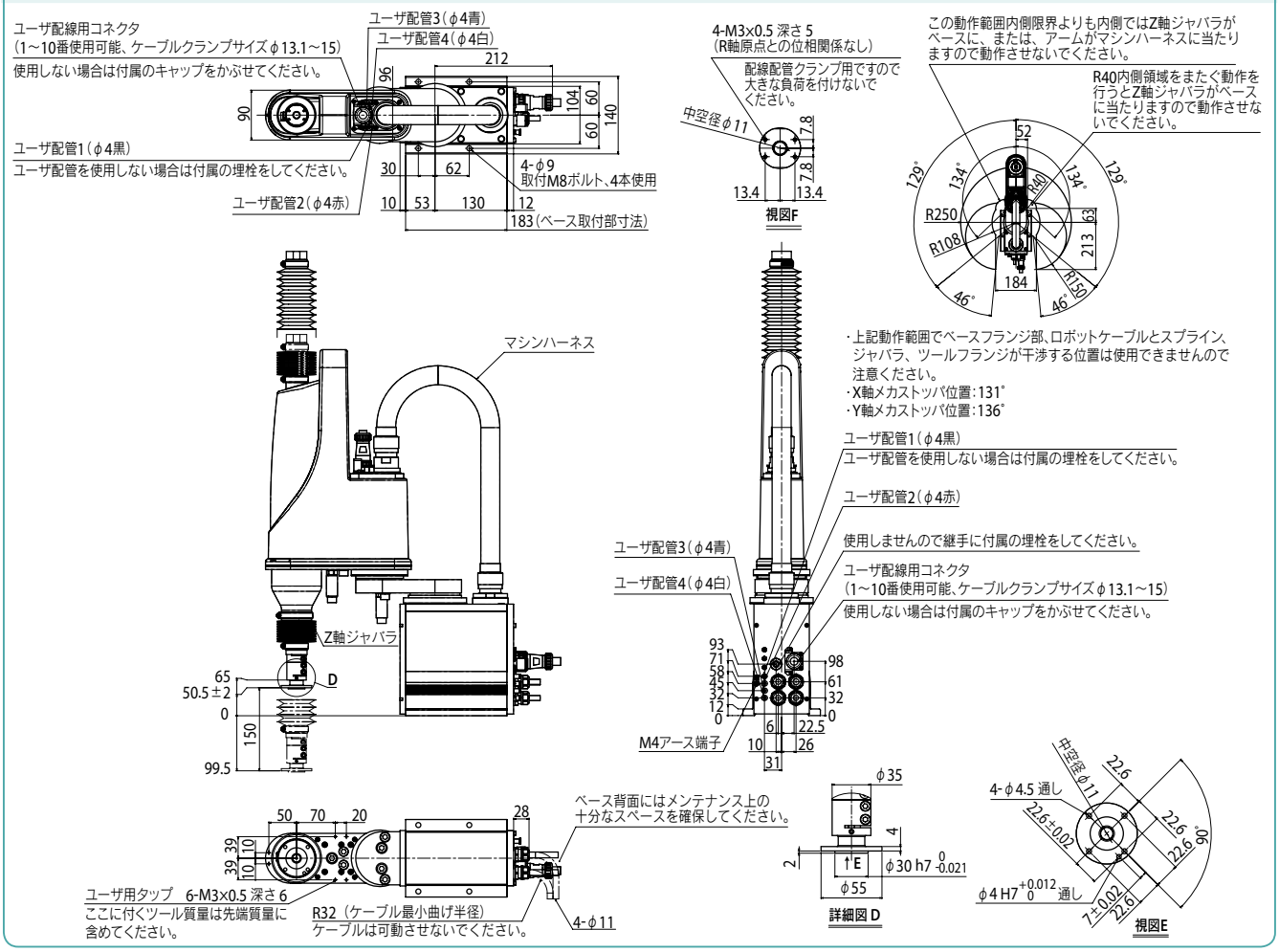
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

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	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			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			0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
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(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

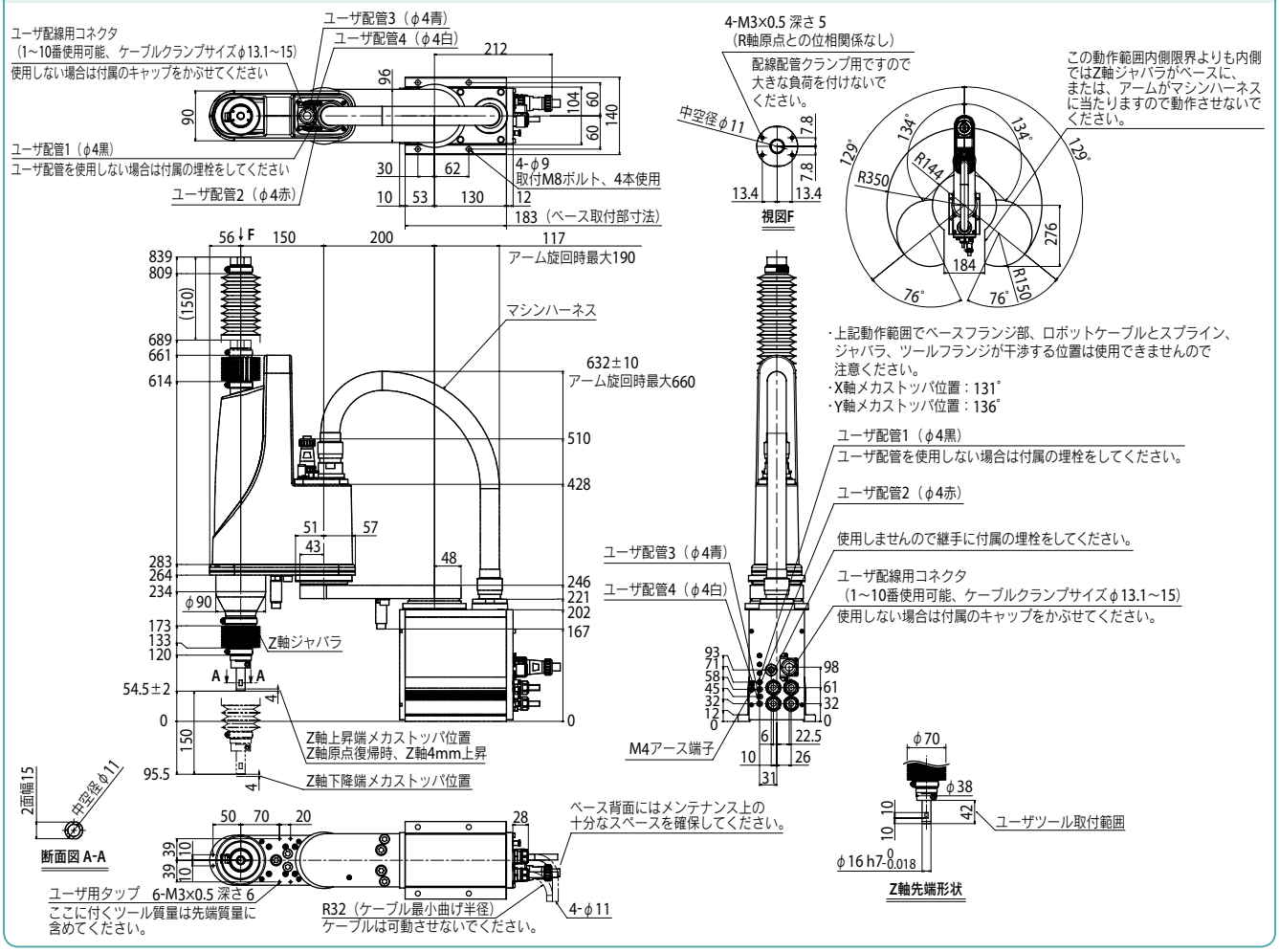
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

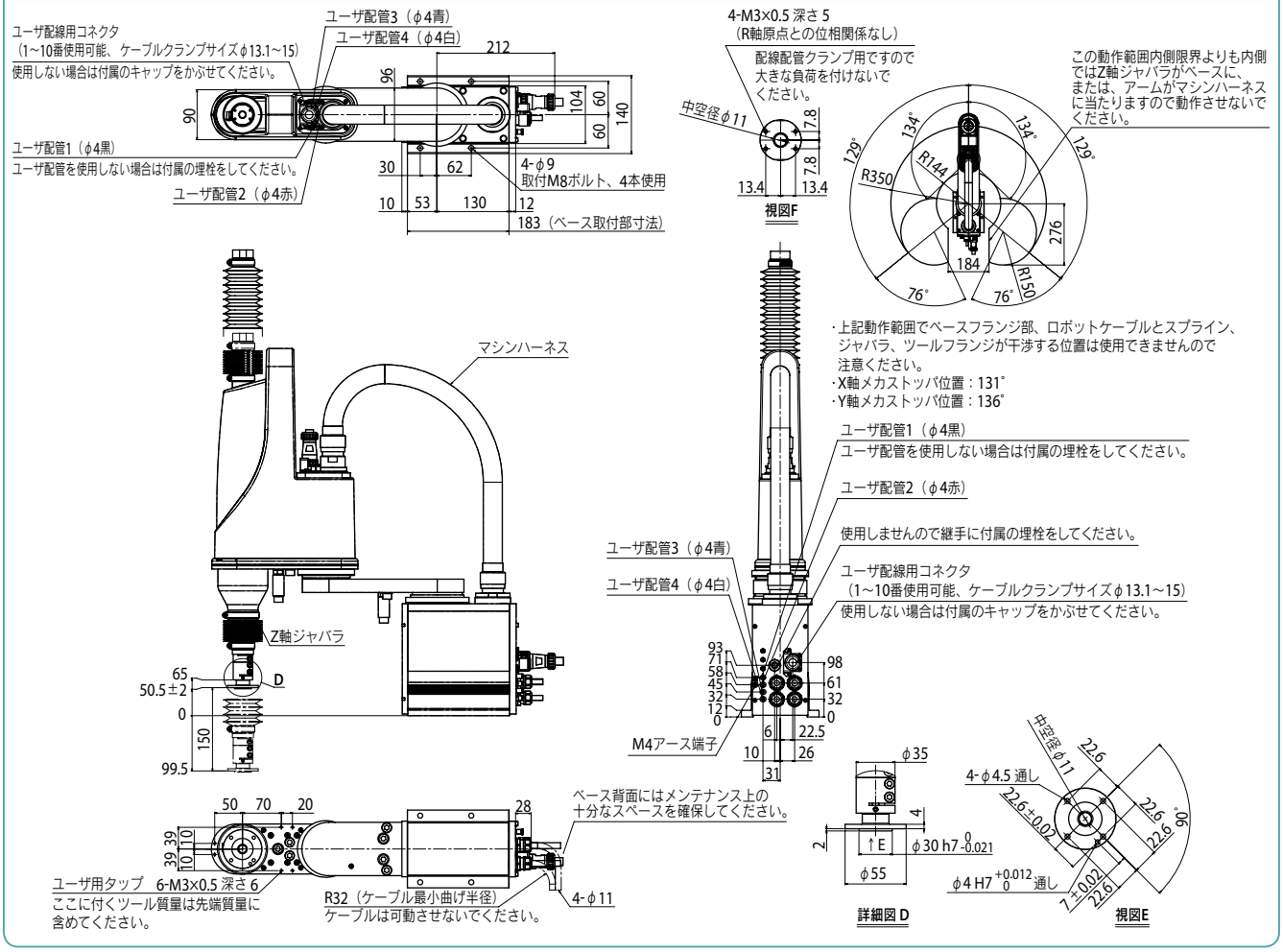
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK350XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

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	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲		±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			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			0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
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(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

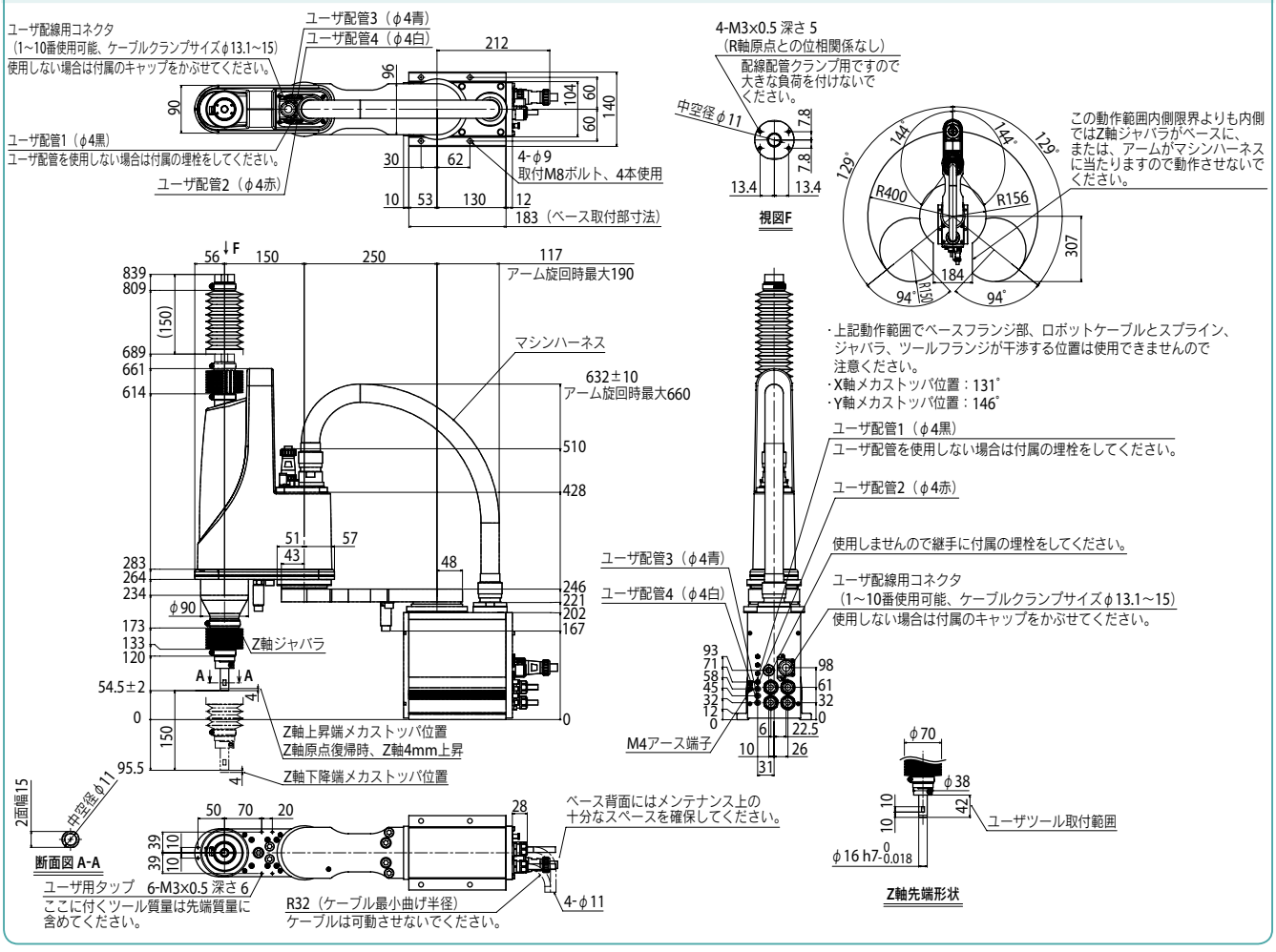
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

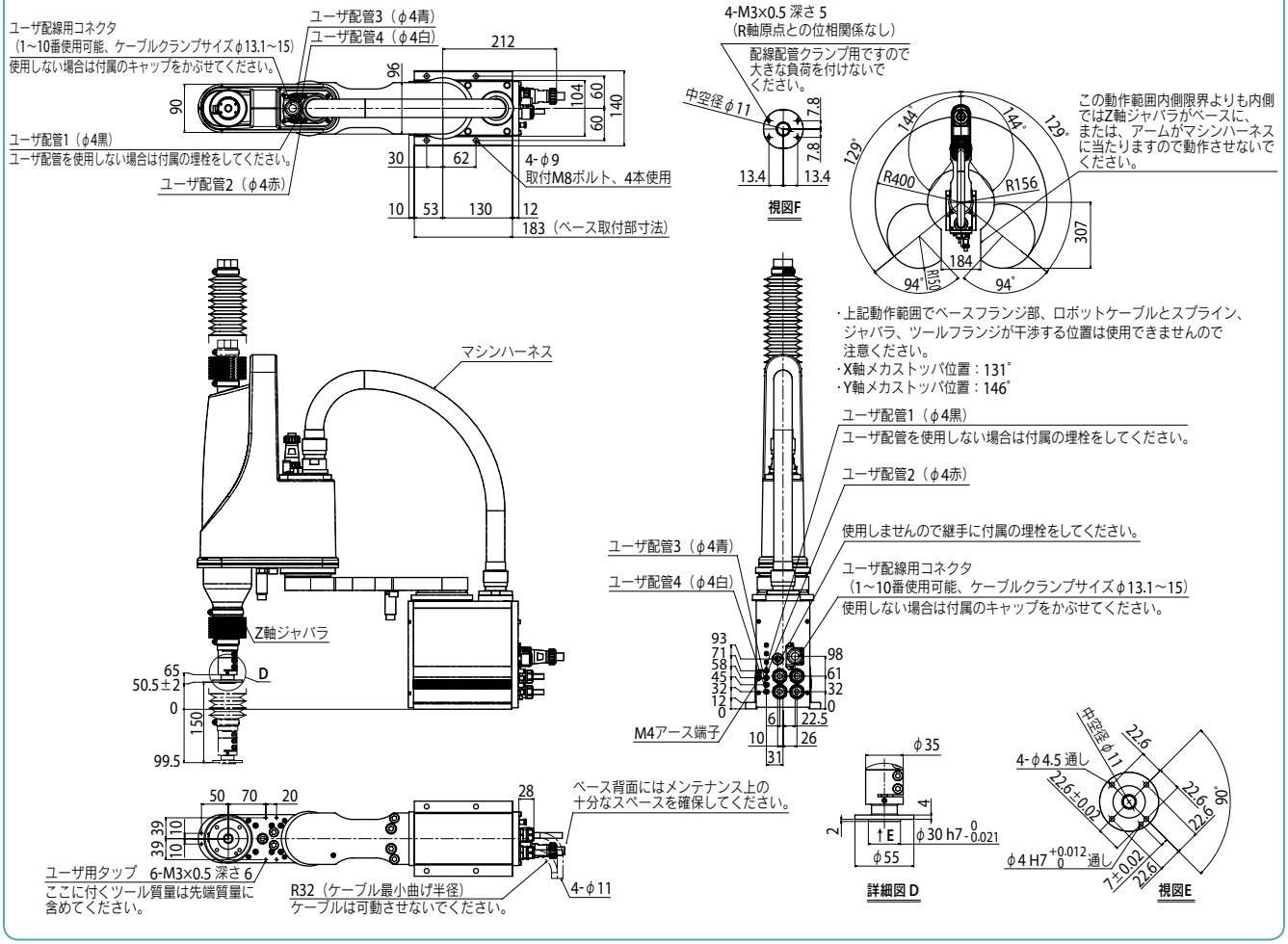
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK400XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

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	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長		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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m									

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			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			0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
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			25 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（粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

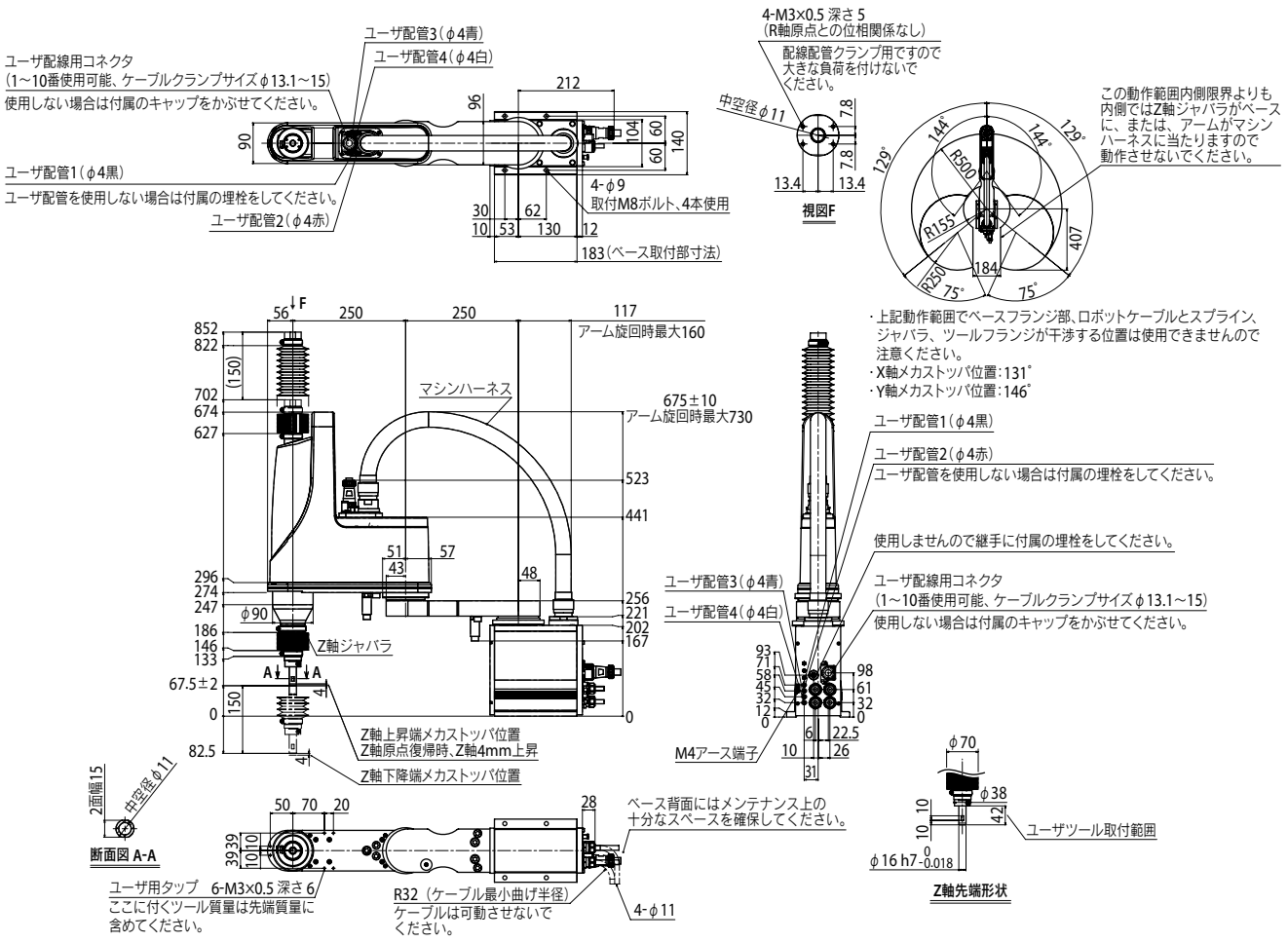
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

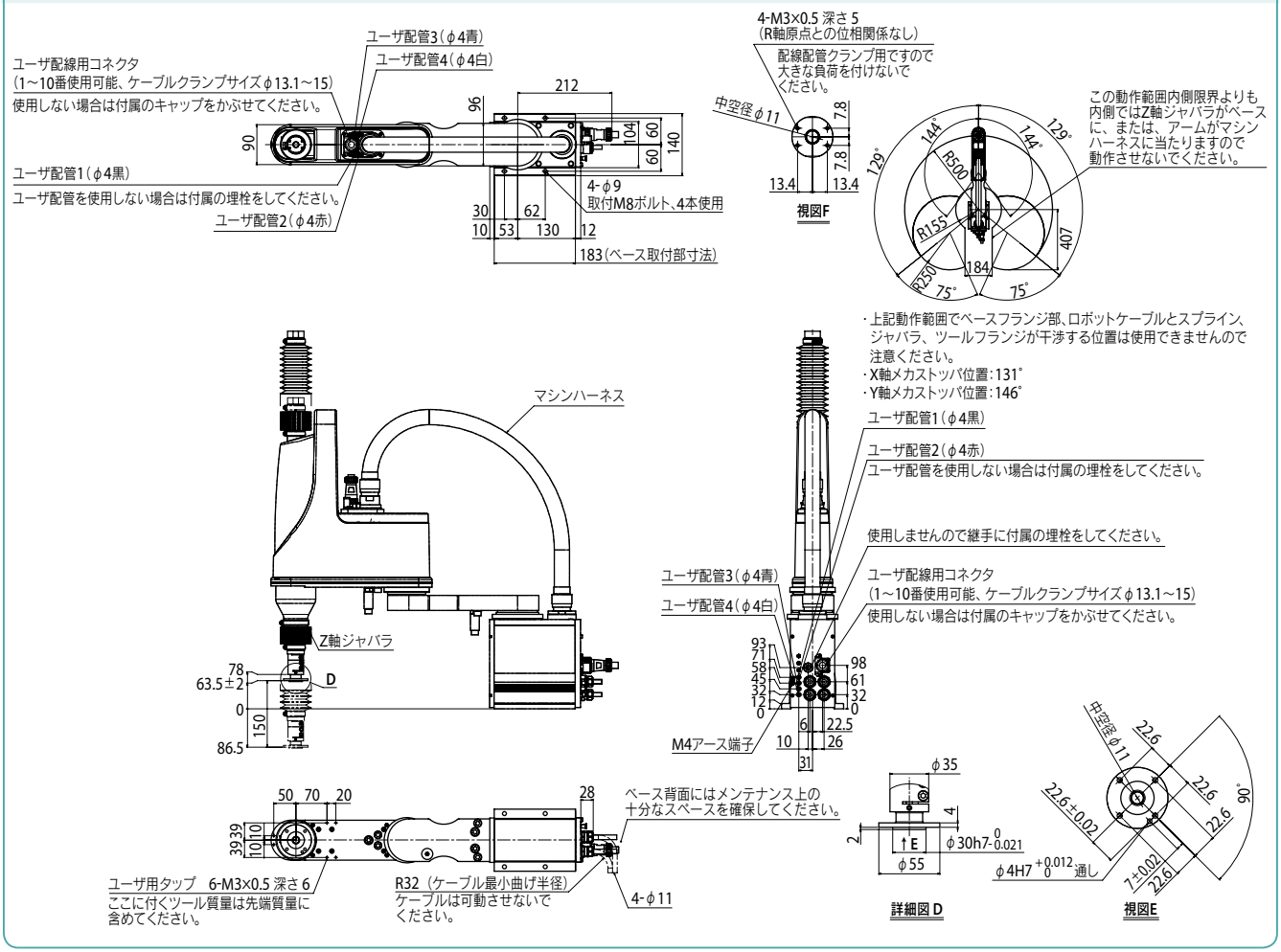
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGLP



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK500XGLP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

YK500XGP 防塵・防滴仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK500XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	-	ツールフランジ F：あり	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130°	±145°	—		±360°
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量			10 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.55 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²				
保護等級※4			IP65（IEC60529）相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：32 kg　Z軸 300 mm：33 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時（2kg可搬、粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

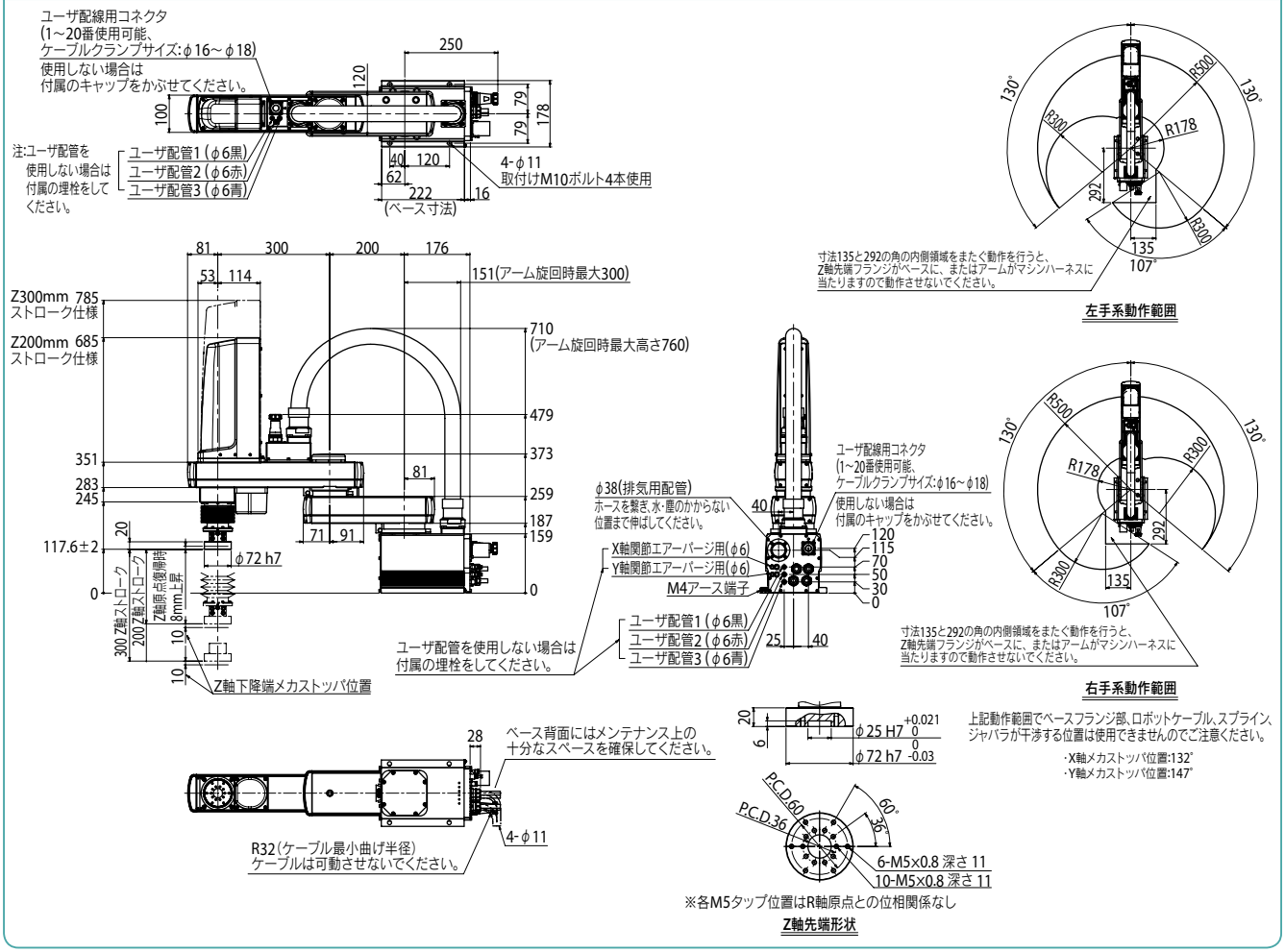
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲		±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			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			0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
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			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（粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

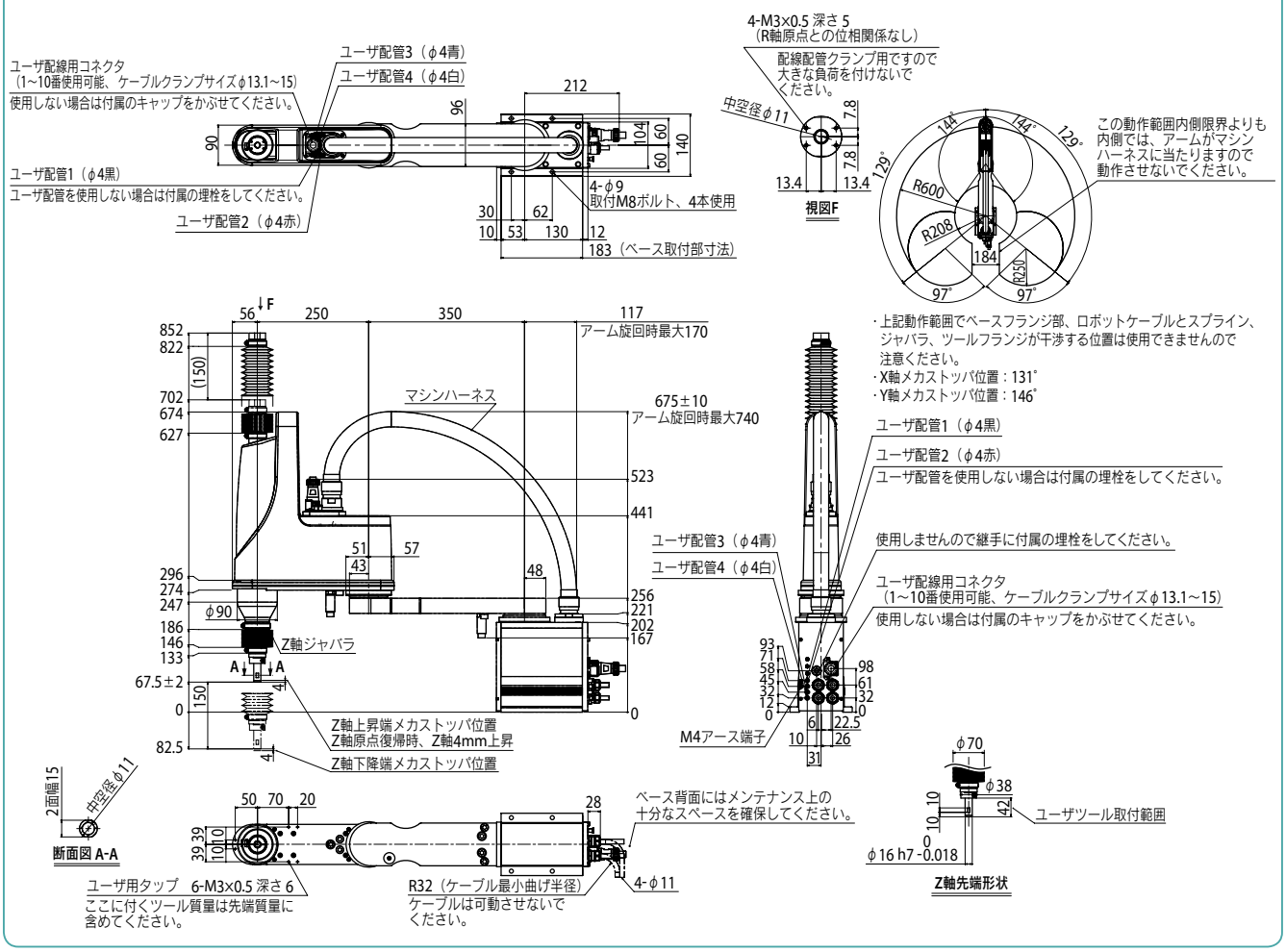
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

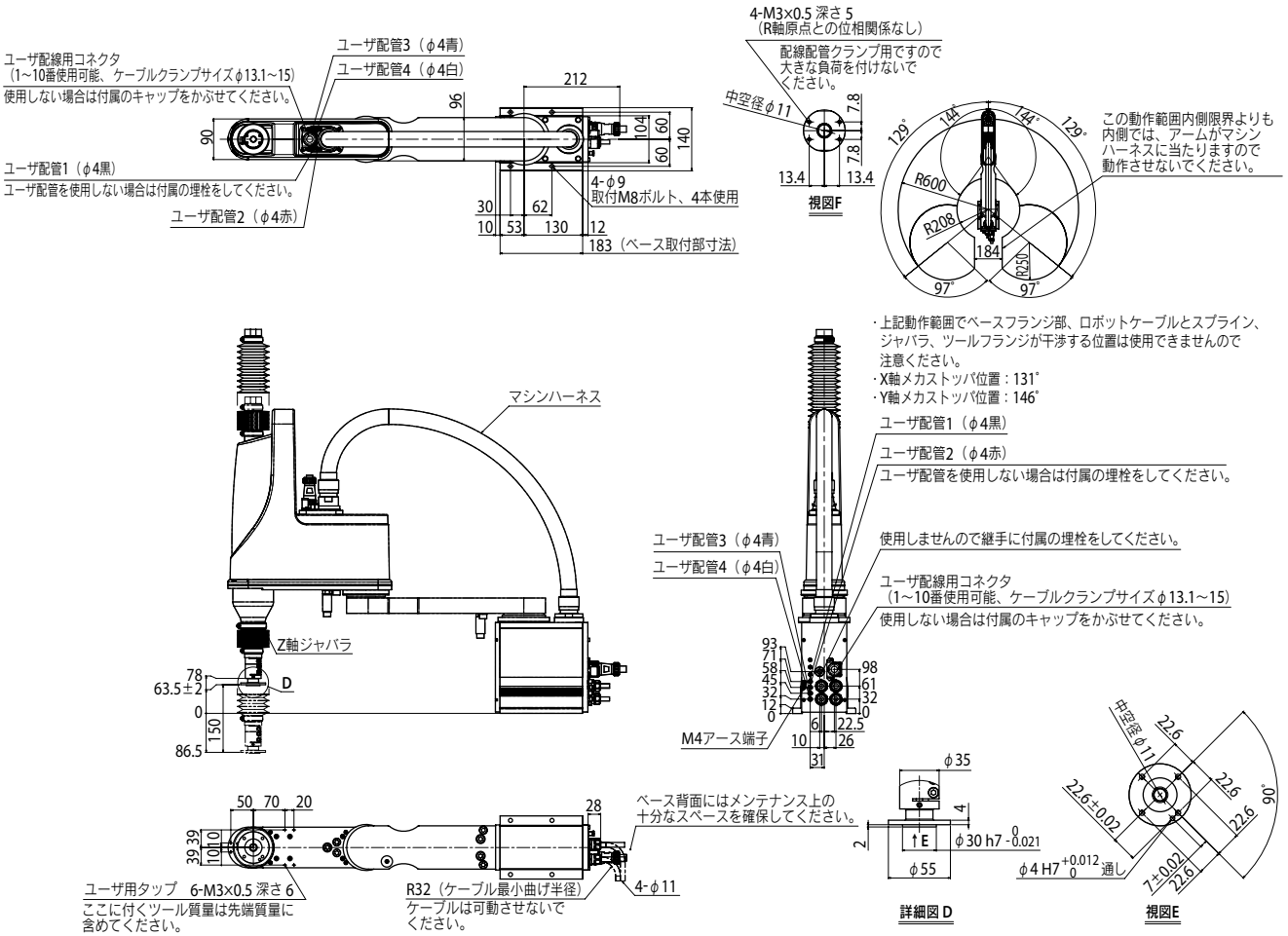
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGLP



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK600XGLP　ツールフランジ取付仕様



YK600XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK600XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	-	ツールフランジ F：あり	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			10 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.56 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²				
保護等級※4			IP65（IEC60529）相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：33 kg　Z軸 300 mm：34 kg				

※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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

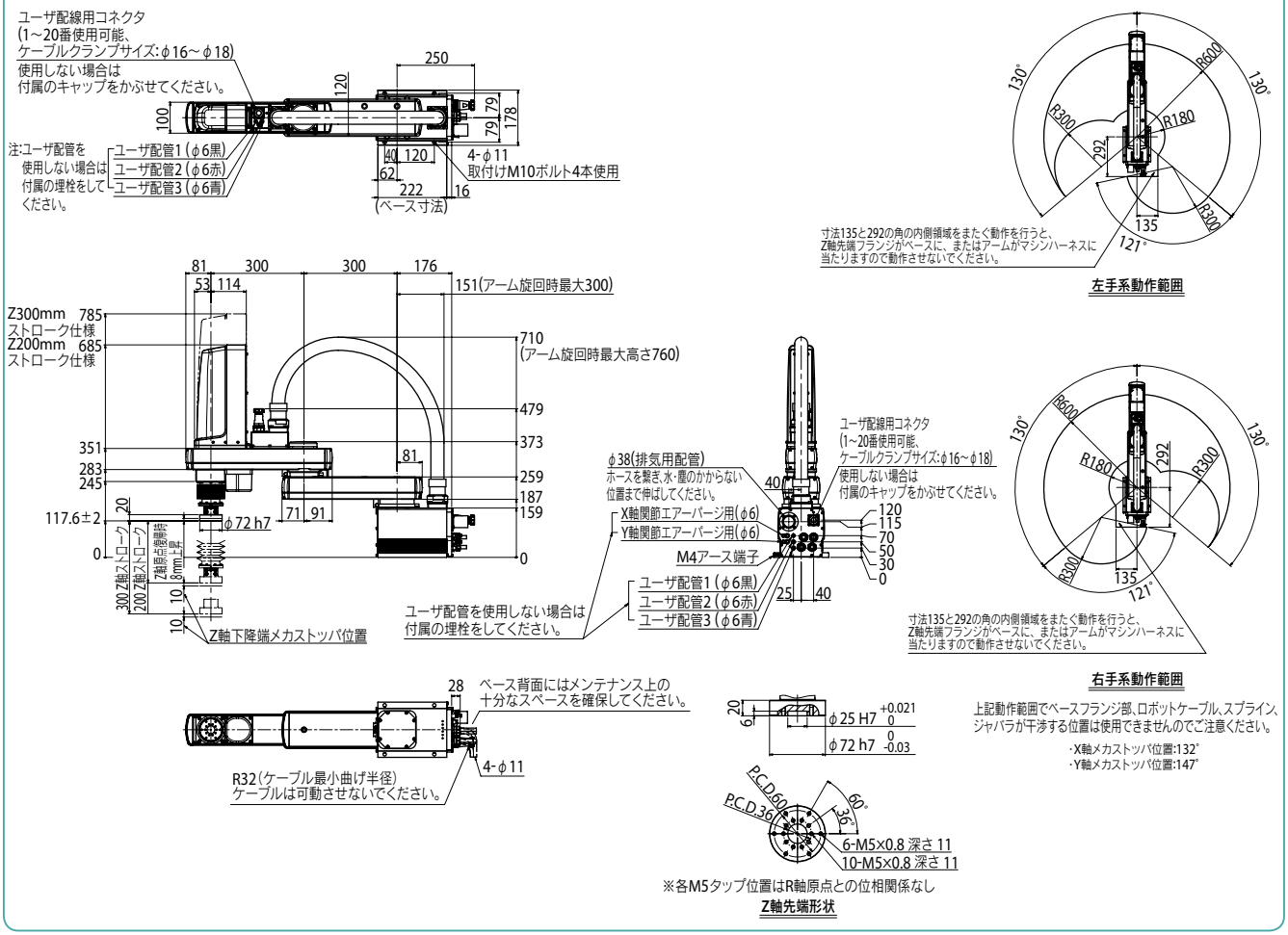
適用コントローラ

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

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGP



適用コントローラ　RCX340 ▶ 570

YK600XGHP 防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK600XGHP	-		-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

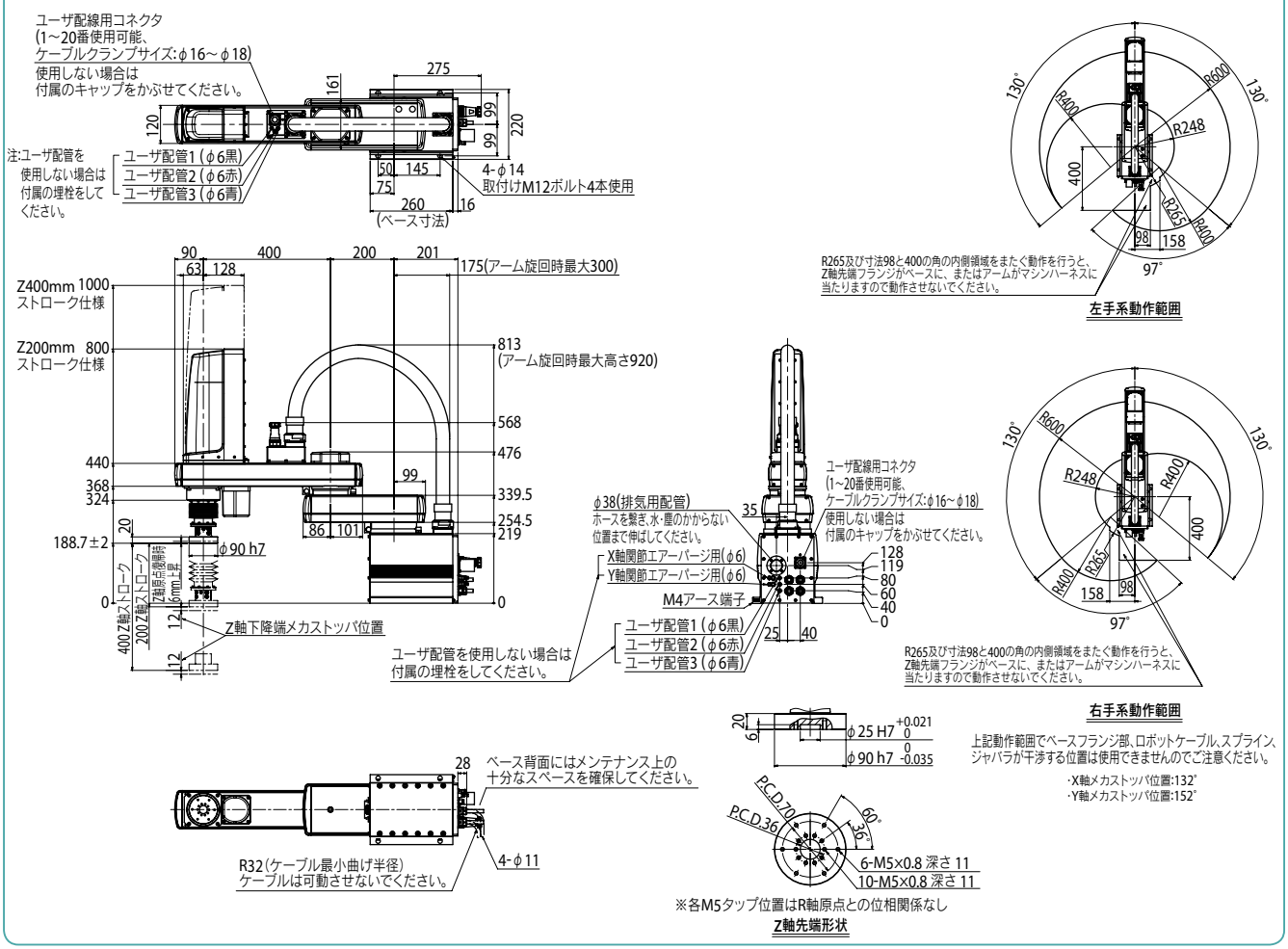
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGHP



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK700XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 700mm ● 最大可搬質量 20kg

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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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			20 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 kgm²				
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：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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

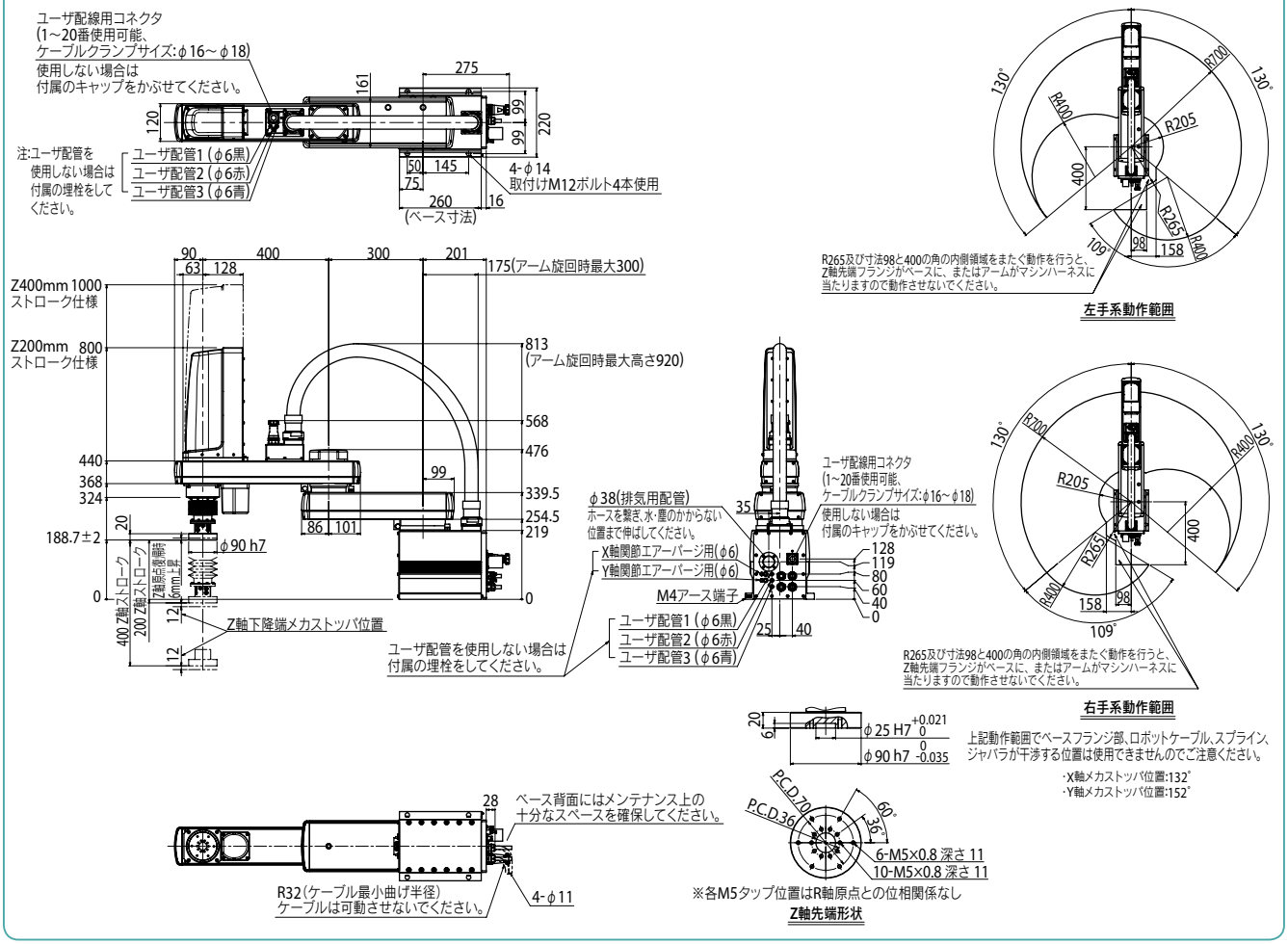
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGP



適用コントローラ RCX340 ▶ 570

YK800XGP 防塵・防滴仕様

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK800XGP	-		-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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 kgm²				
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. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

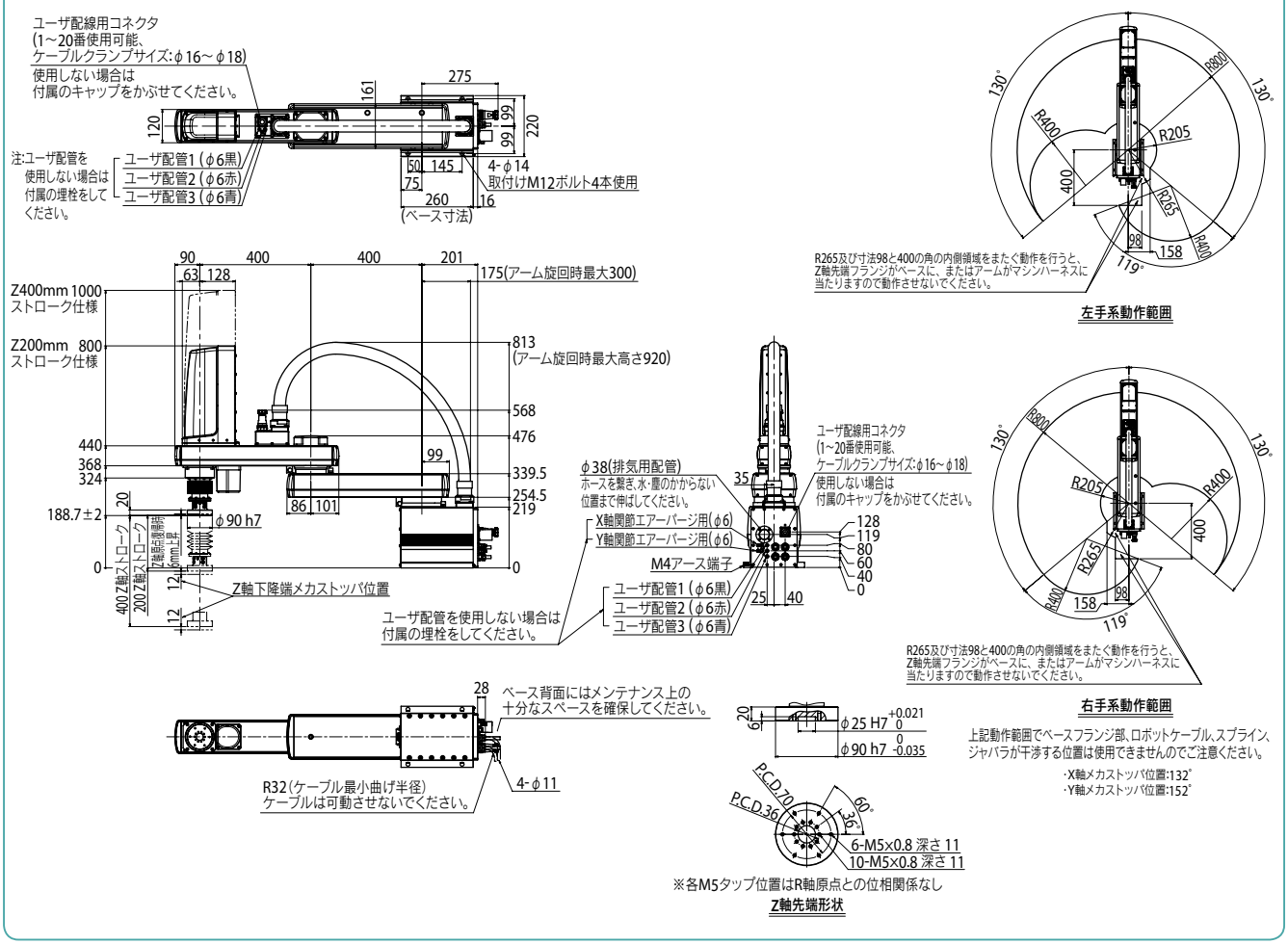
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

YK900XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK900XGP	-		-	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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時※2			0.59 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
保護等級※4			IP65 (IEC60529)相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm:58 kg　Z軸 400 mm:60 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

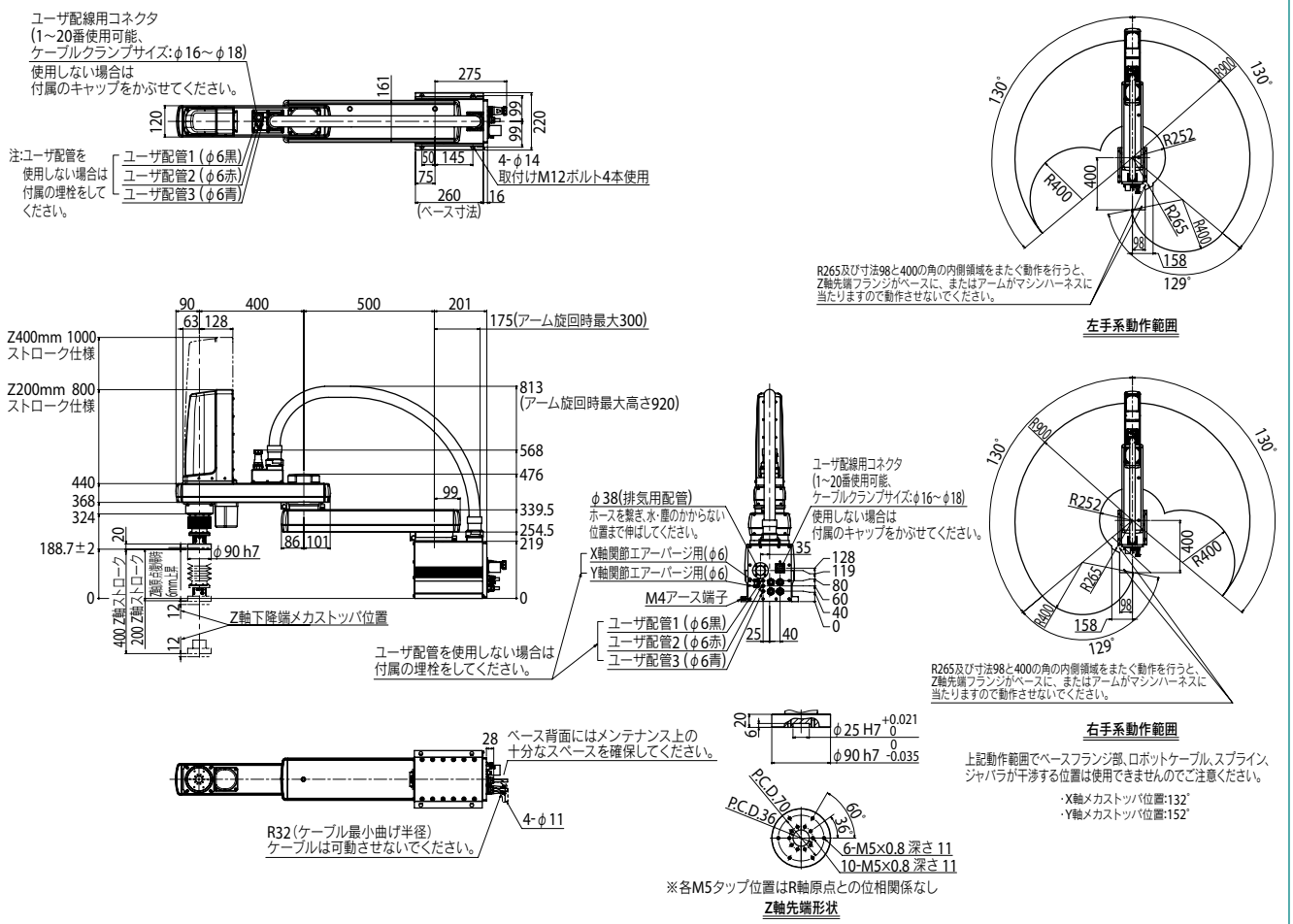
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XGP



適用コントローラ　RCX340▶ 570

YK1000XGP 防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XGP	-		-	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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.570

■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	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 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				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.59 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm^2				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：60 kg　Z軸 400 mm：62 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

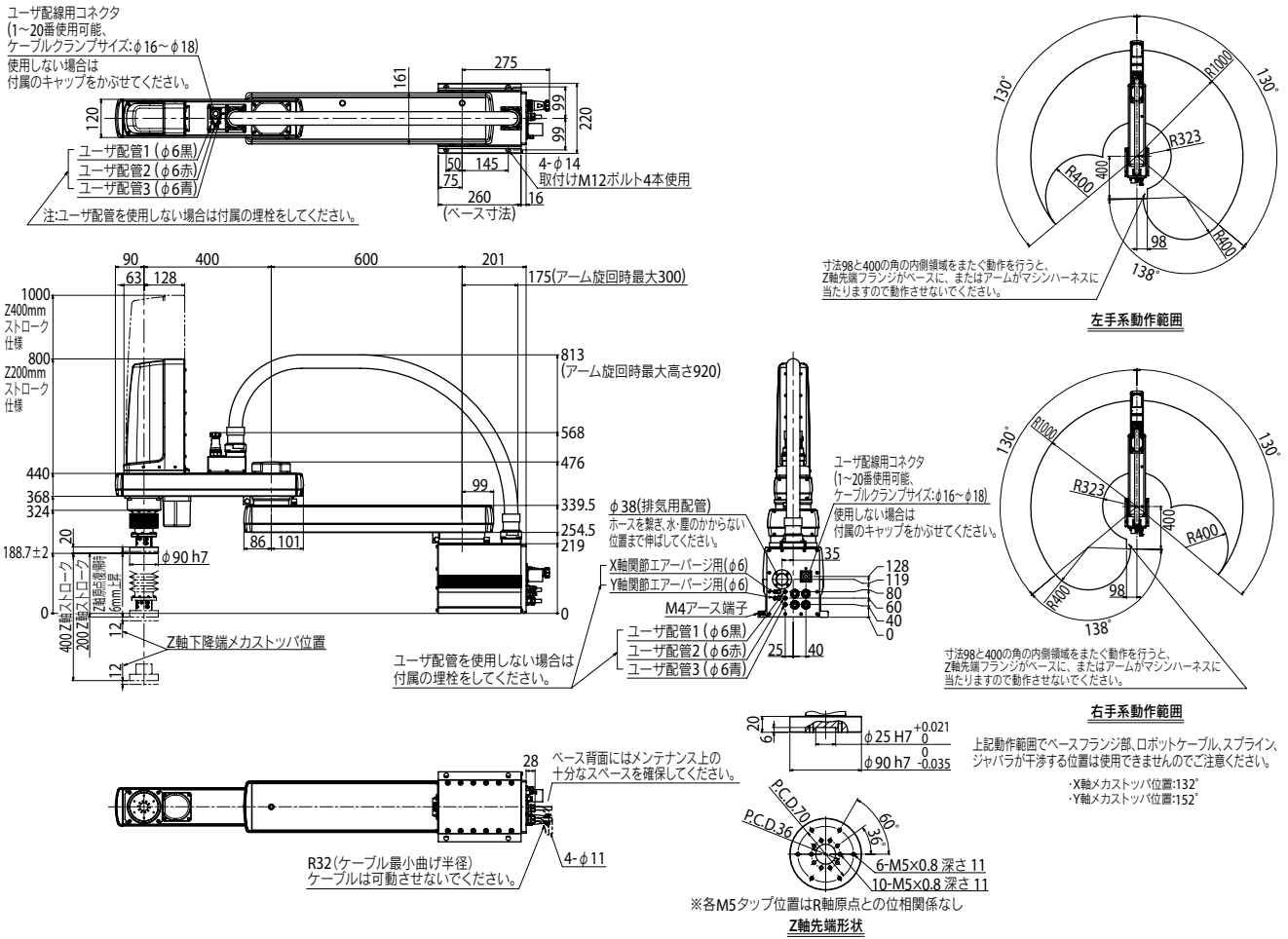
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGP



適用コントローラ RCX340▶ 570

MEMO