

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.494

- 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

P.507

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



YK400XE-4



YK510XE-10
YK610XE-10
YK710XE-10

タイニータイプ 超小型スカラモデル

P.498

- アーム長 120mm ~ 220mm
- 最大可搬質量 1kg



YK120XG/YK150XG/YK180XG



YK180X/YK220X

小型タイプ

P.503

- アーム長 250mm ~ 400mm
- 最大可搬質量 5kg



YK250XG/YK350XG/YK400XG

大型タイプ

P.519

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



YK700XG



YK900XG



YK1000XG



YK1200X

中型タイプ

P.510

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



YK500XGL



YK500XG



YK600XGL



YK600XG/XGH

壁取付け・インバースモデル

P.526

YK300XGS ~ YK1000XGS



壁取付けタイプ



インバースタイプ

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

防塵・防滴モデル

P.536



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

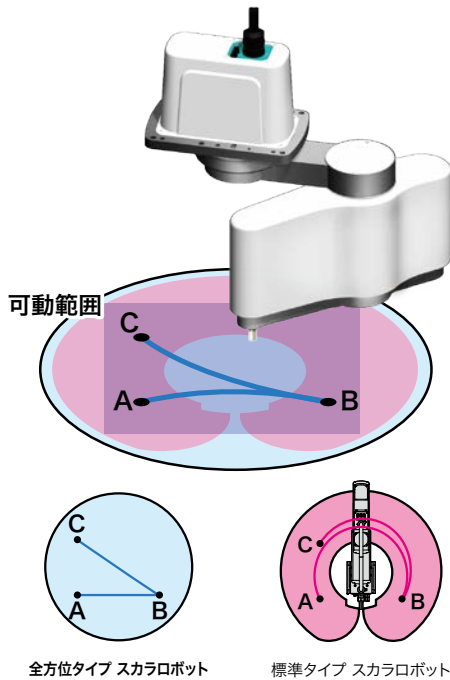
YK-TW POINT 1

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

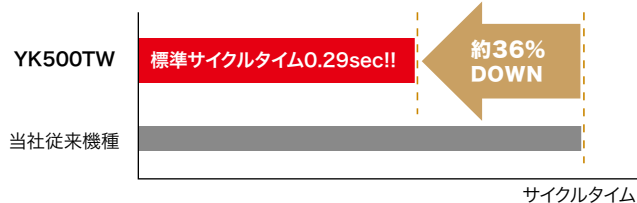
YK-TW POINT 2

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。

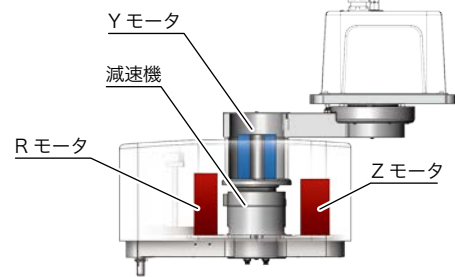
YK-TW POINT 3

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。

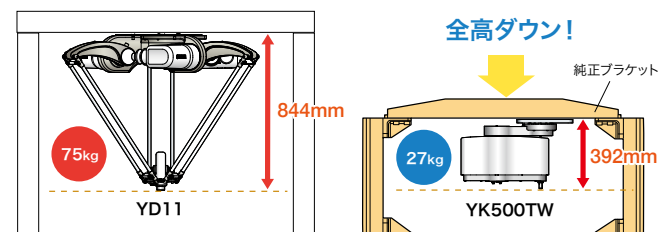
YK-TW POINT 5

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。



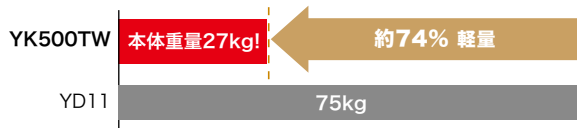
※ 1. YK350TW の場合 ※ 2. YK500TW の場合

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

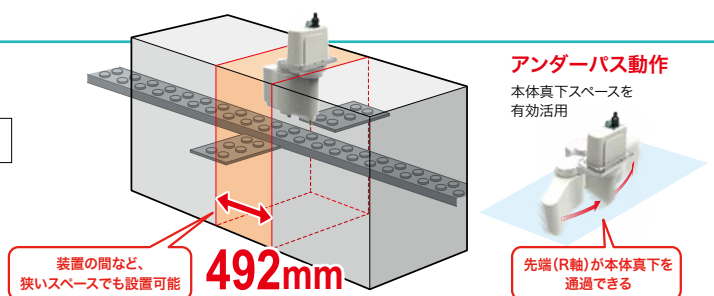


YK-TW POINT 8

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-TW POINT 7

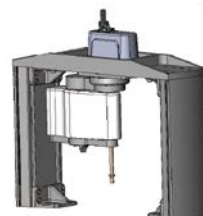
工数削減

取付架台の準備が面倒・・・

オプションとして YK-TW 専用の取付架台をご用意しています。

強度計算などの煩わしさが無く、
立ち上げ工数を削減できます。

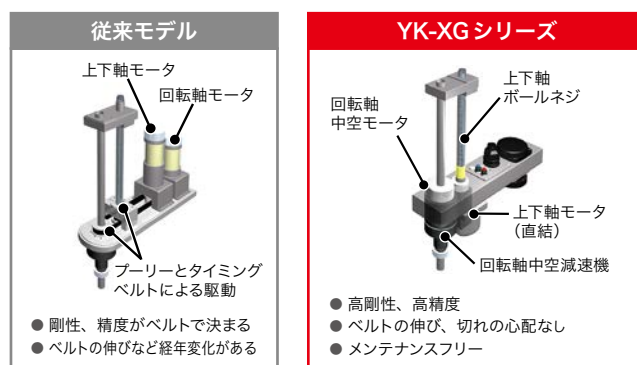
※ 外形寸法、価格などの詳細は弊社まで
お問合せください。



YK-XG POINT 1

完全ベルトレス構造

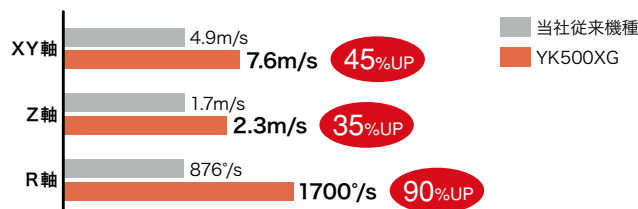
ZR 軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます（全方位タイプ、大型タイプは除く）。



YK-XG POINT 2

高速性

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



YK-XG POINT 3

位置検出器にレゾルバを採用

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

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

光学式エンコーダ



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

検出不良の恐れ

レゾルバ



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

高信頼性

YK-XG POINT 4

優れたメンテナンス性

ヤマハスカラロボット YK-XG シリーズはカバーが前にも上にもはずせます。カバーはケーブルと独立しているので、メンテナンスが容易です。また、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。

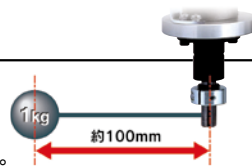
YK-XG POINT 5

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。

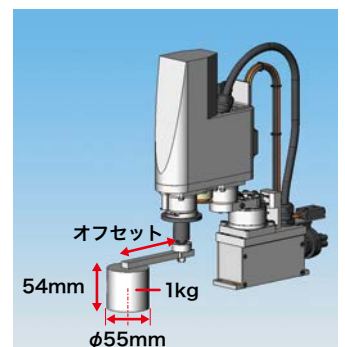
YK120XG
(R軸許容慣性モーメント: 0.1kgfcm²)

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



R軸許容慣性モーメント：YK120XG と他社との比較

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



負荷質量1kgの場合(右上図参照)

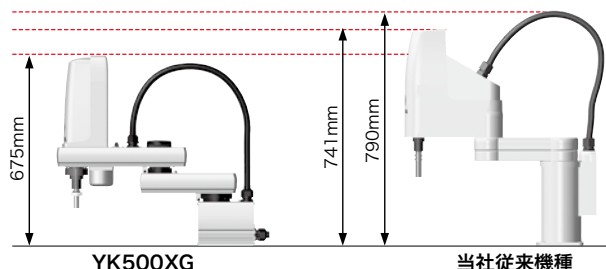
オフセット (mm)	イナーシャ (kgfcm ²)	動作	
		YK120XG	A社
0	0.0039	○	○
45	0.025	○	×
97	0.1	○	×

○：動作可能 ×：カタログ値許容範囲外

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

コンパクト

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



YK500XG

当社従来機種

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

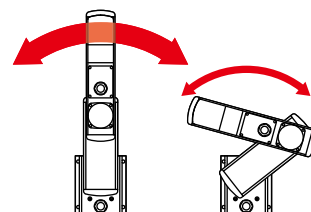
ゾーン制御（＝最適加減速自動設定）機能

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、トルクが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-XE ハイコストパフォーマンスモデル

YK-XE POINT 1

高い動作性能と低価格を両立

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 ※1
¥798,000 (税抜き)

※1. YK400XE-4-S-150-3L-RCX340-4-N-NS-4



YK510XE-10 ※2
¥949,000 (税抜き)

※2. YK510XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4



YK610XE-10 ※3
¥949,000 (税抜き)

※3. YK610XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4



YK710XE-10 ※4
¥978,000 (税抜き)

※4. YK710XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4

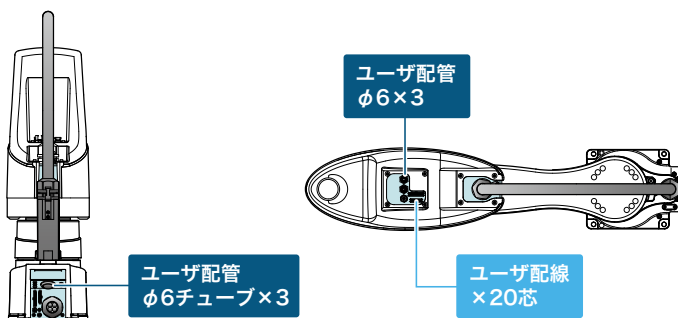
YK-XE POINT 2

ユーザビリティ向上

ツール用に使用できる配線や配管の本数、太さはクラストップレベルです。

配線・配管の取り回しを容易にし、断線のリスクを低減します。

(YK510XE-10、YK610XE-10、YK710XE-10)



※ YK400XE-4 はユーザ配線×10芯、ユーザ配管φ4×3本です。

YK-XE POINT 3

オプション仕様

中通しシャフト、中通しキャップ選択可能

エアや配線の取り回しに便利な、配線・配管用の「中通しシャフト」「中通しキャップ」をお選びいただけます。

配線・配管を取り付けるステーなどを設計、製作する必要がなく、配線・配管のルート検討もラクに行えます。

また、本体内部を通すことで動作時の断線の心配を軽減します (YK400XE-4 は中通しシャフトのみ)。



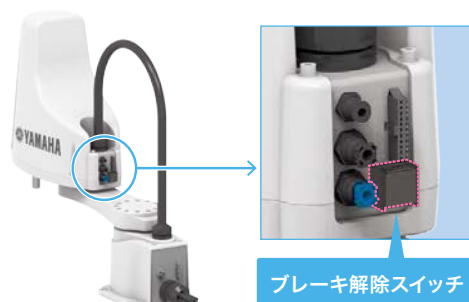
YK-XE POINT 4

オプション仕様

ブレーキ解除スイッチ選択可能

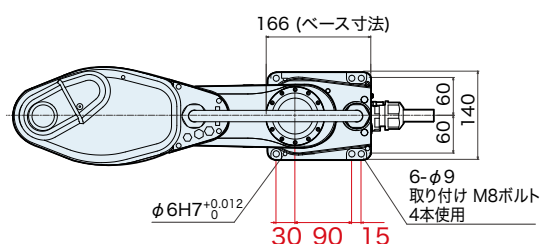
非常停止状態で「ブレーキ解除スイッチ」を押している間、Z軸ブレーキが解除され、Z軸を上下に動かすことができます (スイッチを離すとZ軸にブレーキがかかります)。

設置調整時の利便性が向上します。

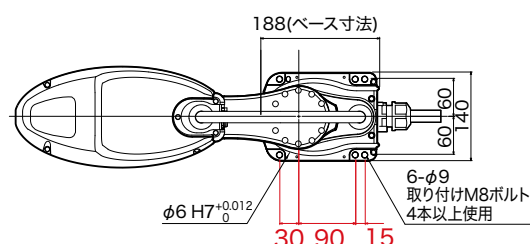


簡単置き換え

YK400XE-4 は取り付け位置が従来機種 YK400XR と完全互換となっており、置き換え作業も容易に行えます。



当社従来機種 YK400XR



YK400XE-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



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 65

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

ユーザー配線用防塵防滴コネクタ標準装備



YK250XGP ~ 600XGLP (アーム部)



YK250XGP ~ 600XGLP (ベース部)

モデル／タイプ		型式	アーム長 (mm)	最大可搬質量(kg)	標準サイクルタイム(sec) ^{※1}	ページ	
全方位モデル		YK350TW	350	5.0	0.32	P.494	
		YK500TW	500	5.0	0.29	P.496	
標準	超小型タイプ (タイニー)	YK120XG	120	1.0	0.33	P.498	
		YK150XG	150	1.0	0.33	P.499	
		YK180XG	180	1.0	0.33	P.500	
		YK180X	180	1.0	0.39	P.501	
		YK220X	220	1.0	0.42	P.502	
	小型タイプ	YK250XG	250	5.0	0.43	P.503	
		YK350XG	350	5.0	0.44	P.505	
		YK400XE-4	400	4.0	0.41	P.507	
		YK400XG	400	5.0	0.45	P.508	
	中型タイプ	YK500XGL	500	5.0	0.48	P.510	
		YK500XG	500	10.0	0.42	P.512	
		YK510XE-10	510	10.0	0.38	P.513	
		YK600XGL	600	5.0	0.54	P.514	
		YK600XG	600	10.0	0.43	P.516	
		YK610XE-10	610	10.0	0.39	P.517	
		YK600XGH	600	20.0	0.47	P.518	
	大型タイプ	YK700XGL	700	10.0	0.50	P.519	
		YK710XE-10	710	10.0	0.42	P.520	
		YK700XG	700	20.0	0.42	P.521	
		YK800XG	800	20.0	0.48	P.522	
		YK900XG	900	20.0	0.49	P.523	
		YK1000XG	1000	20.0	0.49	P.524	
		YK1200X	1200	50.0	0.91	P.525	
	壁取付け・インバースモデル		YK300XGS	300	5.0	0.49	P.526
			YK400XGS	400	5.0	0.49	P.528
			YK500XGS	500	10.0	0.45	P.530
YK600XGS			600	10.0	0.46	P.531	
YK700XGS			700	20.0	0.42	P.532	
YK800XGS			800	20.0	0.48	P.533	
YK900XGS			900	20.0	0.49	P.534	
YK1000XGS			1000	20.0	0.49	P.535	
防塵・防滴モデル		YK250XGP	250	4.0	0.50	P.536	
		YK350XGP	350	4.0	0.52	P.538	
		YK400XGP	400	4.0	0.50	P.540	
		YK500XGLP	500	4.0	0.66	P.542	
		YK500XGP	500	10.0	0.55	P.544	
		YK600XGLP	600	4.0	0.71	P.545	
		YK600XGP	600	10.0	0.56	P.547	
		YK600XGHP	600	18.0	0.57	P.548	
		YK700XGP	700	20.0	0.52	P.549	
		YK800XGP	800	20.0	0.58	P.550	
		YK900XGP	900	20.0	0.59	P.551	
		YK1000XGP	1000	20.0	0.59	P.552	

※ 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



垂直多関節ロボット YA
リニア/ベアメーカール LCM
単軸ロボット CX
モータリズ機構 Robonity
小型単軸ロボット TRANSERO
単軸ロボット FLIP-X
リニア単軸ロボット PHASER
直交ロボット XY-X
スカラロボット YK-X
ヒック&フレイス YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
全方位/ タイニー
小型/中型
大型
壁取付け・ インバー
防塵・防滴

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表	492
■ 注文型式説明	493
■ 注文型式用語説明	493

全方位

YK350TW	494
YK500TW	496

タイニー (超小型)

YK120XG	498
YK150XG	499
YK180XG	500
YK180X	501
YK220X	502

小型

YK250XG	503
YK350XG	505
YK400XE-4	507
YK400XG	508

中型

YK500XGL	510
YK500XG	512
YK510XE-10	513
YK600XGL	514
YK600XG	516
YK610XE-10	517
YK600XGH	518

大型

YK700XGL	519
YK710XE-10	520
YK700XG	521
YK800XG	522
YK900XG	523
YK1000XG	524
YK1200X	525

壁取付け・天吊り・インバー

YK300XGS	526
YK400XGS	528
YK500XGS	530
YK600XGS	531
YK700XGS	532
YK800XGS	533
YK900XGS	534
YK1000XGS	535

防塵・防滴

YK250XGP	536
YK350XGP	538
YK400XGP	540
YK500XGLP	542
YK500XGP	544
YK600XGLP	545
YK600XGP	547
YK600XGHP	548

YK700XGP	549
YK800XGP	550
YK900XGP	551
YK1000XGP	552

YK-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)																標準 サイクルタイム (sec) ^{※1}	最大可搬質量 (kg)	R軸 許容慣性 モーメント (kgm ²)	完全ベルトレス 構造 ^{※2}	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)		P494
	YK500TW	6.8																	0.29	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P496
標準	タイニー (超小型)	YK120XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P498	
		YK150XG	3.4															0.33	1.0	0.01	●	P499	
		YK180XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P500	
		YK180X	3.3															0.39	1.0	0.01	●	P501	
		YK220X	3.4															0.42	1.0	0.01	●	P502	
	小型	YK250XG	4.5															0.43	5.0	0.05	●	P503	
		YK350XG	5.6															0.44	5.0	0.05	●	P505	
		YK400XE-4	6.0															0.41	4.0	0.05		P507	
		YK400XG	6.1															0.45	5.0	0.05	●	P508	
	中型	YK500XGL	5.1															0.48	5.0	0.05	●	P510	
		YK500XG	7.6															0.42	10.0	0.30	●	P512	
		YK510XE-10	7.8															0.38	10.0	0.30		P513	
		YK600XGL	4.9															0.54	5.0	0.05	●	P514	
		YK600XG	8.4															0.43	10.0	0.30	●	P516	
		YK610XE-10	8.6															0.39	10.0	0.30		P517	
		YK600XGH	7.7															0.47	20.0	1.0	●	P518	
		YK700XGL	9.2															0.50	10.0	0.30	●	P519	
	大型	YK710XE-10	9.5															0.42	10.0	0.30		P520	
		YK700XG	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P521	
		YK800XG	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P522	
		YK900XG	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P523	
		YK1000XG	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P524	
		YK1200X	7.4															0.91	50.0	2.45		P525	
		YK300XGS	4.4															0.49	5.0	0.05	●	P526	
		YK400XGS	6.1															0.49	5.0	0.05	●	P528	
壁掛け・天吊リ・インバータ	YK500XGS	7.6															0.45	10.0	0.3	●	P530		
	YK600XGS	8.4															0.46	10.0	0.3	●	P531		
	YK700XGS	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P532		
	YK800XGS	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P533		
	YK900XGS	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P534		
	YK1000XGS	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P535		
	YK250XGP	4.5															0.50	4.0	0.05	●	P536		
	YK350XGP	5.6															0.52	4.0	0.05	●	P538		
	YK400XGP	6.1															0.50	4.0	0.05	●	P540		
	YK500XGLP	5.1															0.66	4.0	0.05	●	P542		
	YK500XGP	7.6															0.55	10.0	0.3	●	P544		
	YK600XGLP	4.9															0.71	4.0	0.05	●	P545		
防塵・防滴	YK600XGP	8.4															0.56	10.0	0.3	●	P547		
	YK600XGHP	7.7															0.57	18.0	1.0	●	P548		
	YK700XGP	8.4															0.52	20.0	1.0	●	P549		
	YK800XGP	9.2															0.58	20.0	1.0	●	P550		
	YK900XGP	9.9															0.59	20.0	1.0	●	P551		
	YK1000XGP	10.6															0.59	20.0	1.0	●	P552		

※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.678**

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 130・130mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	配管中渡し 無記入: なし S: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	----------------------	-----------------------------	---------------------------	---	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

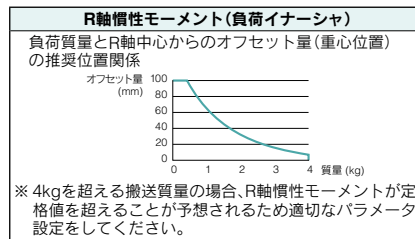
■ 基本仕様

		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	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
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 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 kgm ²		
	最大		0.05 kgm ²		
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本		
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2		
動作リミット設定		1.ソフトリミット	2.メカストップ(X, Y, Z軸)		
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量			26 kg		

※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、相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

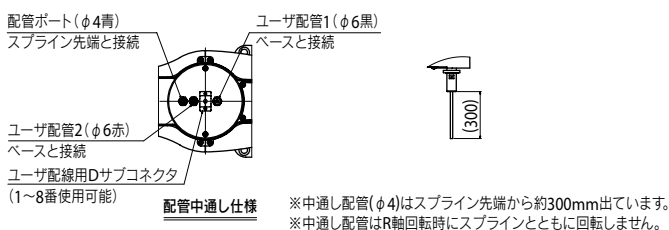
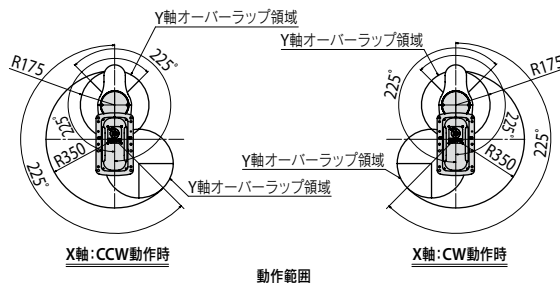
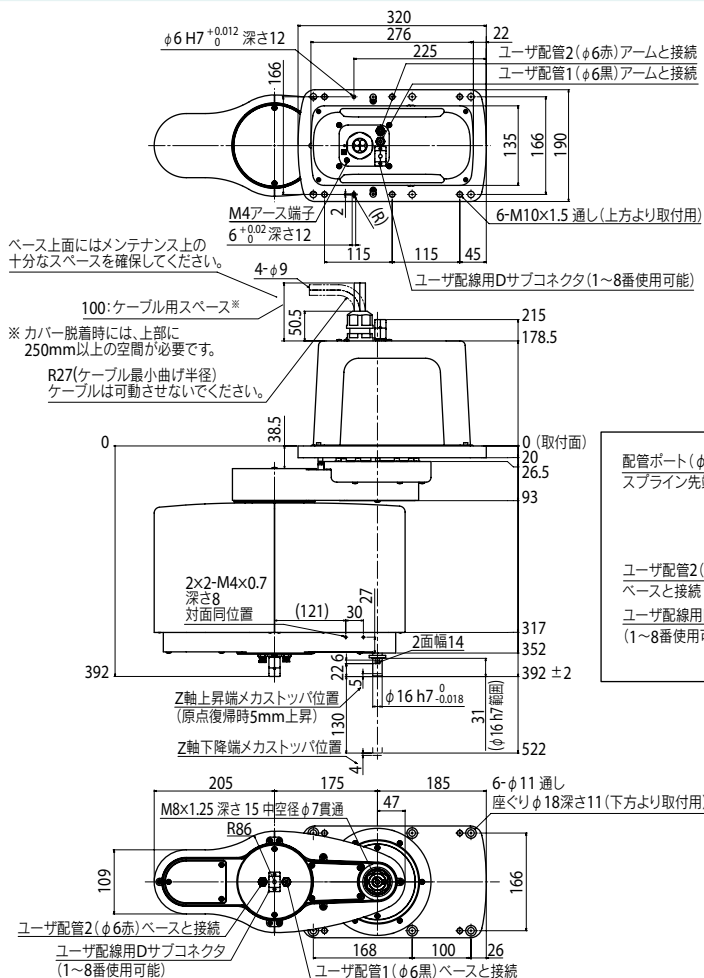
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



※ 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



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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

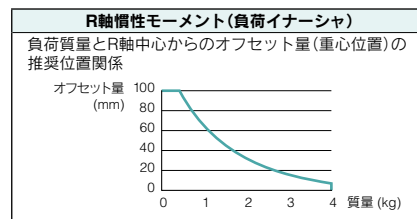
■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長 回転範囲	250 mm ± 225 °	250 mm ± 225 °	130 mm —	— ± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式 減速機 ~ 出力	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
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		± 0.015 mm	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度		6.8 m/sec	1.5 m/sec	3000 °/sec	
最大可搬質量 ^{※2}		5 kg			
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 最大	0.005 kgm ² 0.05 kgm ²			
ユーザ配線		0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
 ※2. ツールフランジ仕様は4 kg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

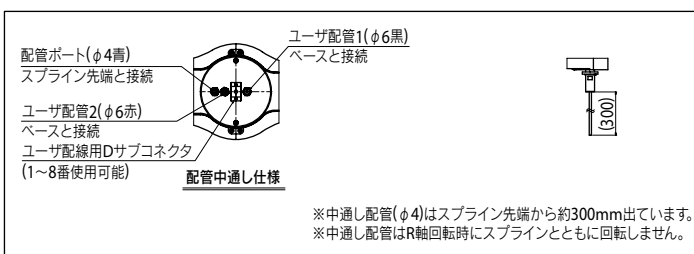
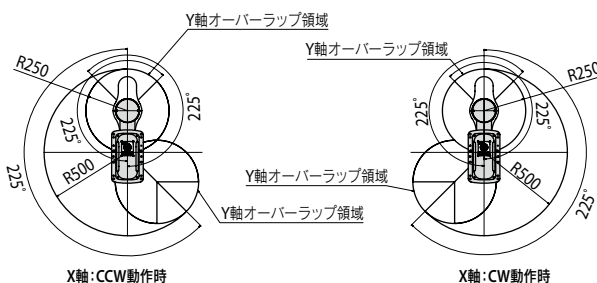
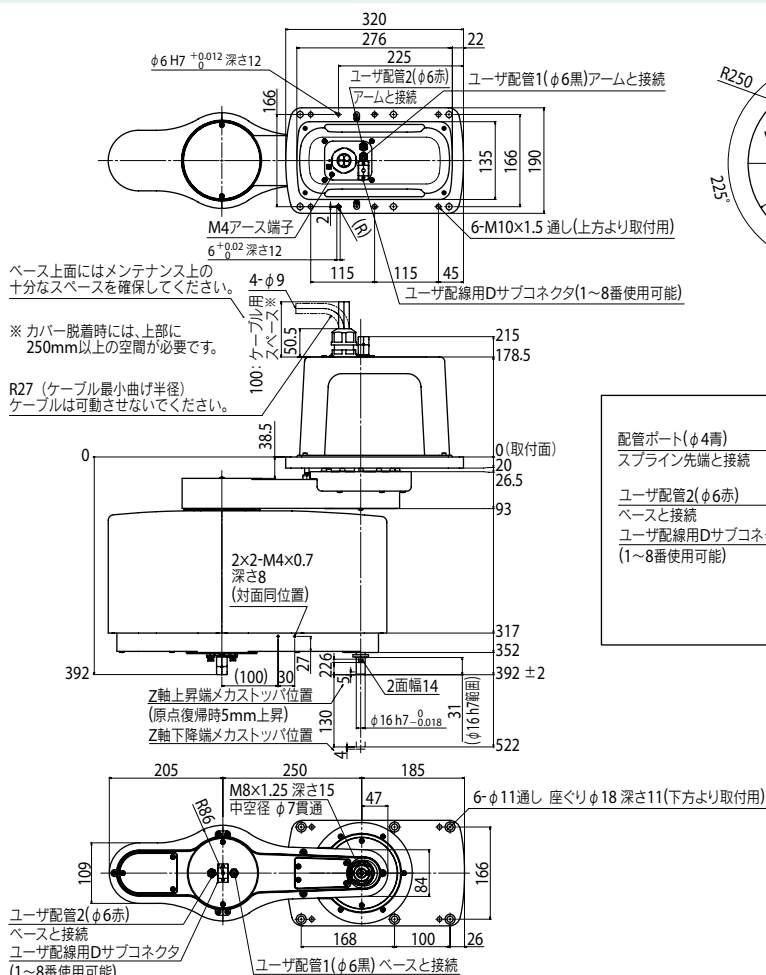
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



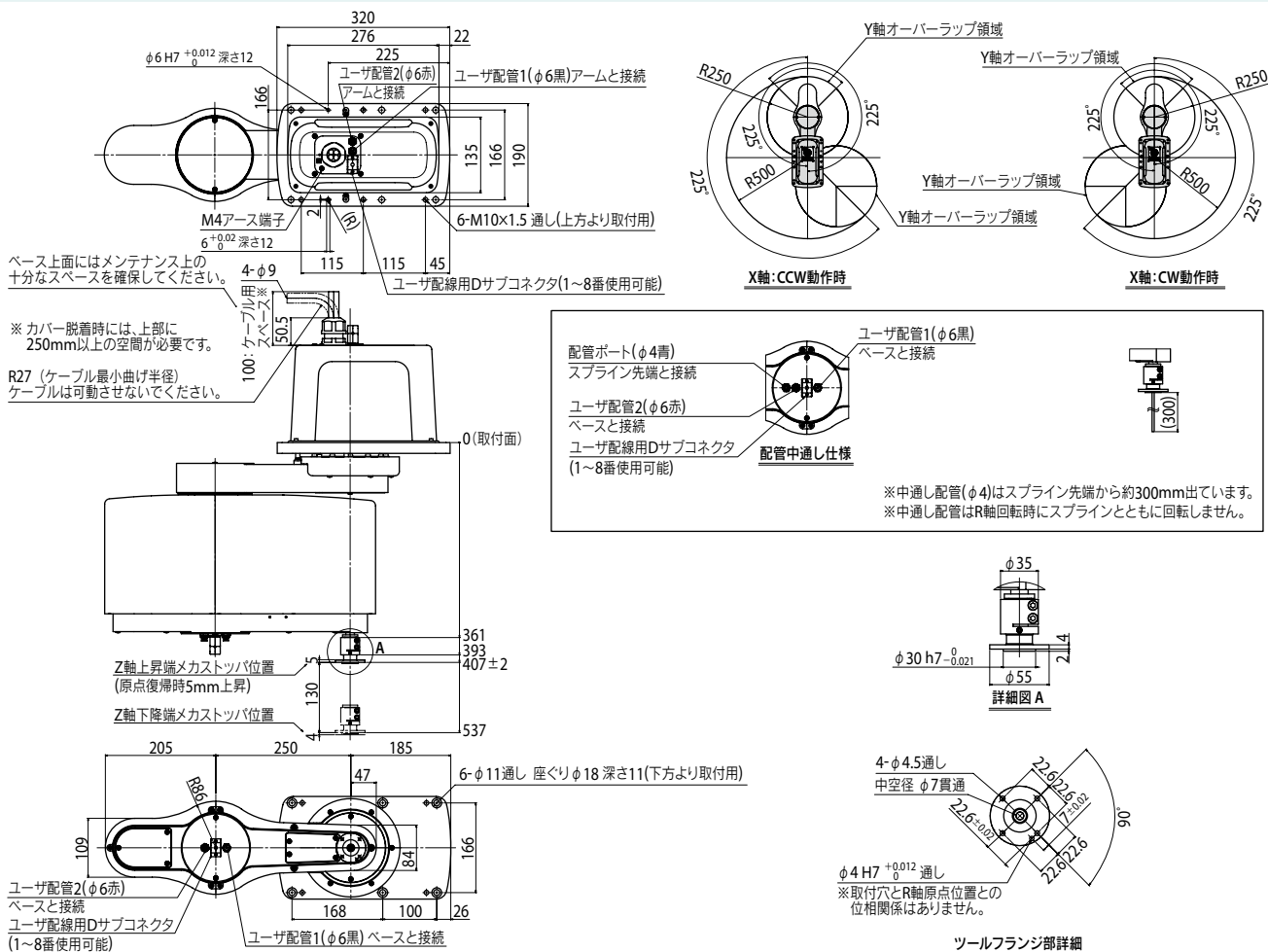
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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



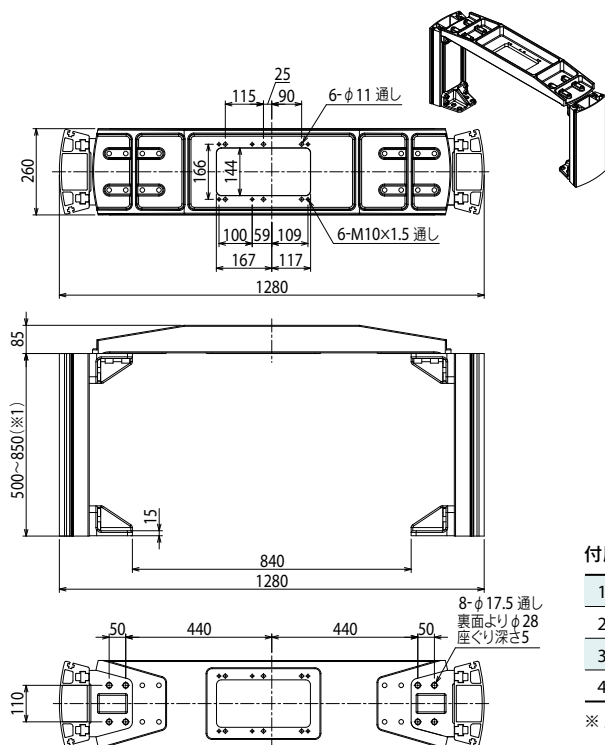
YK500TW ツールフランジ取付仕様



■ 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じです。
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。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本(架台固定用)
2	M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト)
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト)

※ 3、4どちらかのみ使用

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 / 制御精度 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 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 kgm ²			
ユーザ配線			0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)			φ4 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.マカリミット(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。

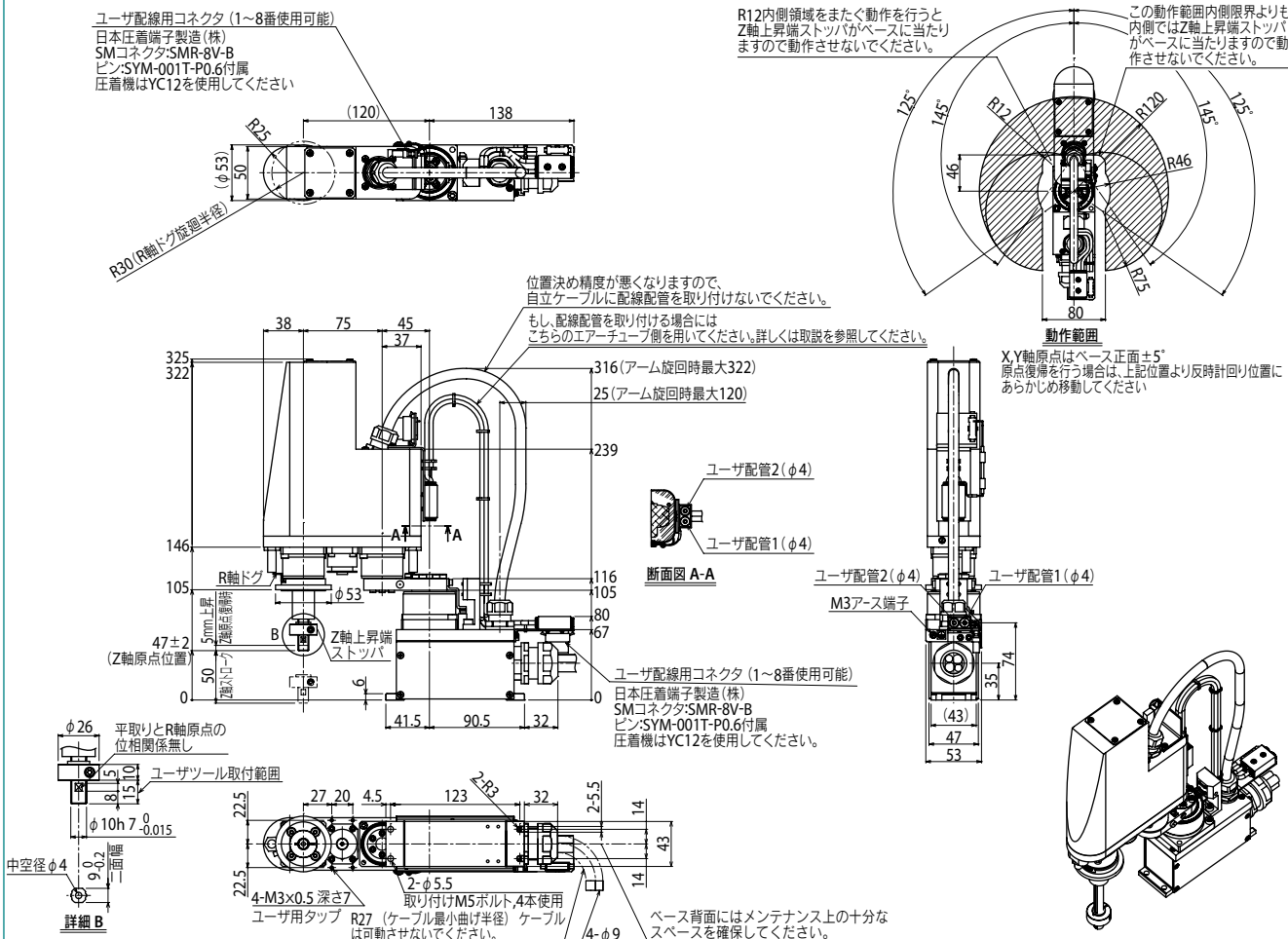
■適用コントローラ

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



YK150XC

標準仕様: タイニー (超小型)

● アーム長 150mm ● 最大可搬質量 1kg

■ 注文型式

YK150XC - 50

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	--------------------	---	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲		75 mm	75 mm	50 mm	—
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機	直結			
	減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時 ^{※2}		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		0.01 kgm ²			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 2			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストッパ (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。

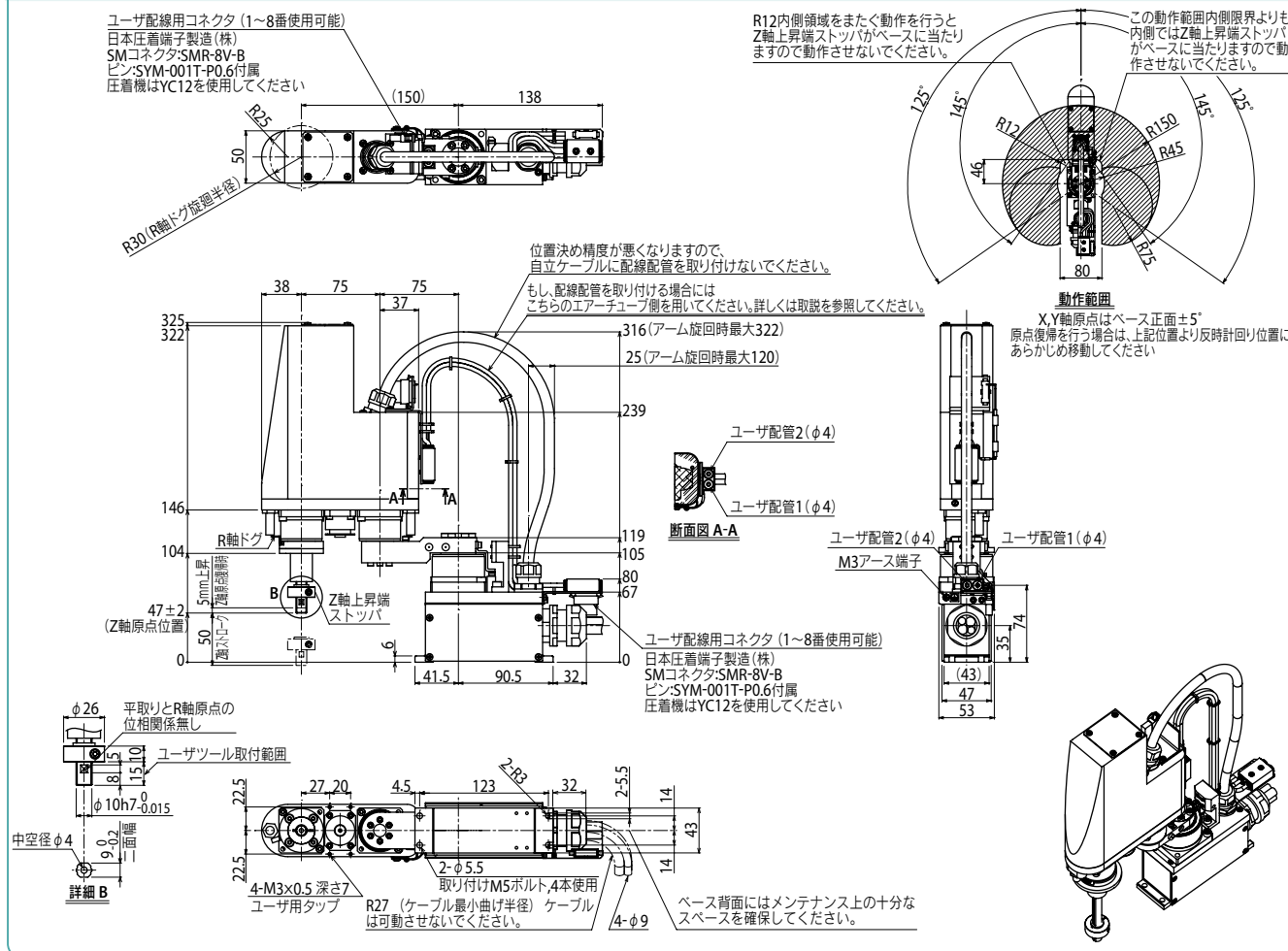
■ 適用コントローラ

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/>

YK150XC



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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 / 制御精度 - 安全規格 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - オプションC (OP.C) - オプションD (OP.D) - オプションE (OP.E) - アクションバッテリー
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P678**

■ 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 kgm ²			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.マカリミット(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。

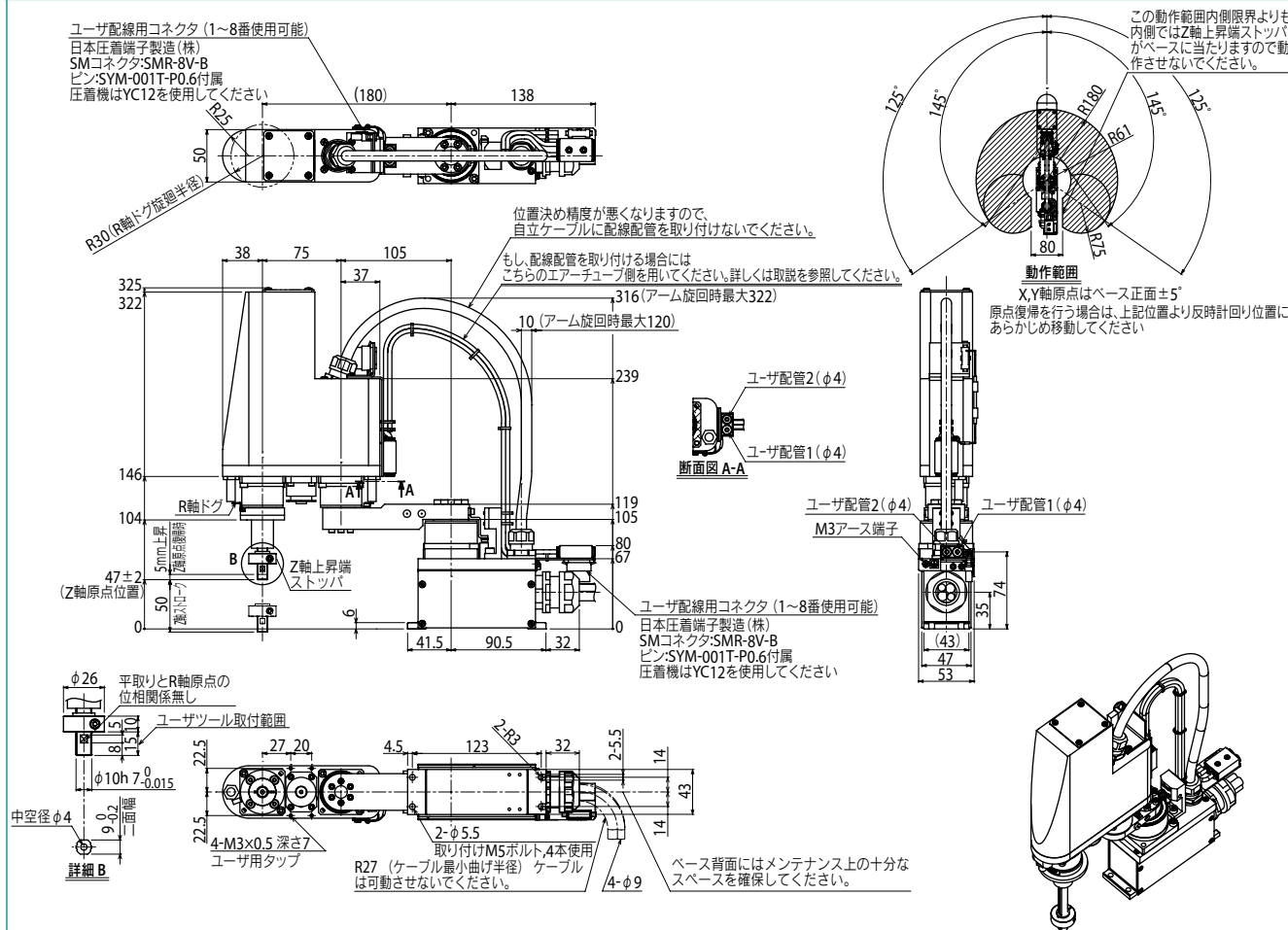
■適用コントローラ

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



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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	71 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	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 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストッパ (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

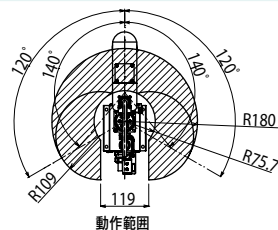
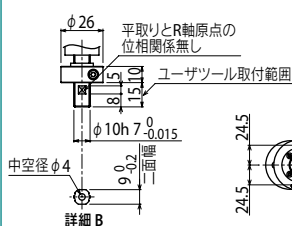
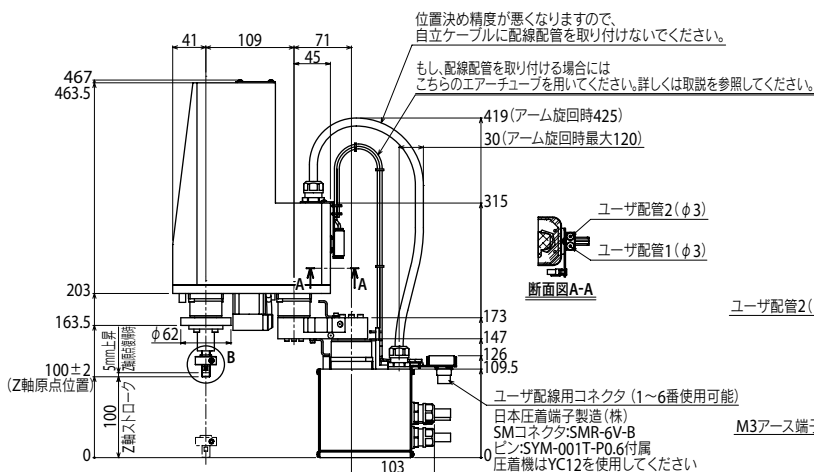
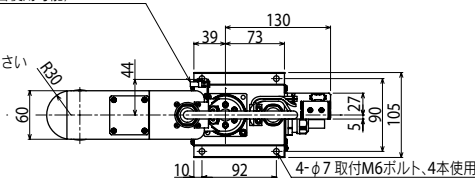
ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)

日本圧着端子製造(株)

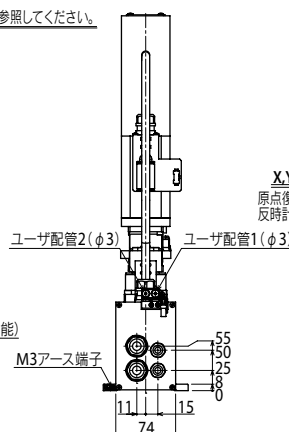
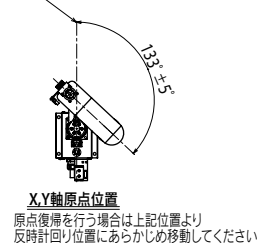
SMコネクタ: SMR-6V-B

ピン: SYM-001T-P0.6付属

圧着機はYC12を使用してください



X軸原点はベース正面から0°±5°



R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。
ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 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	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec	0.7 m/sec	1700°/sec	
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(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ことになります。

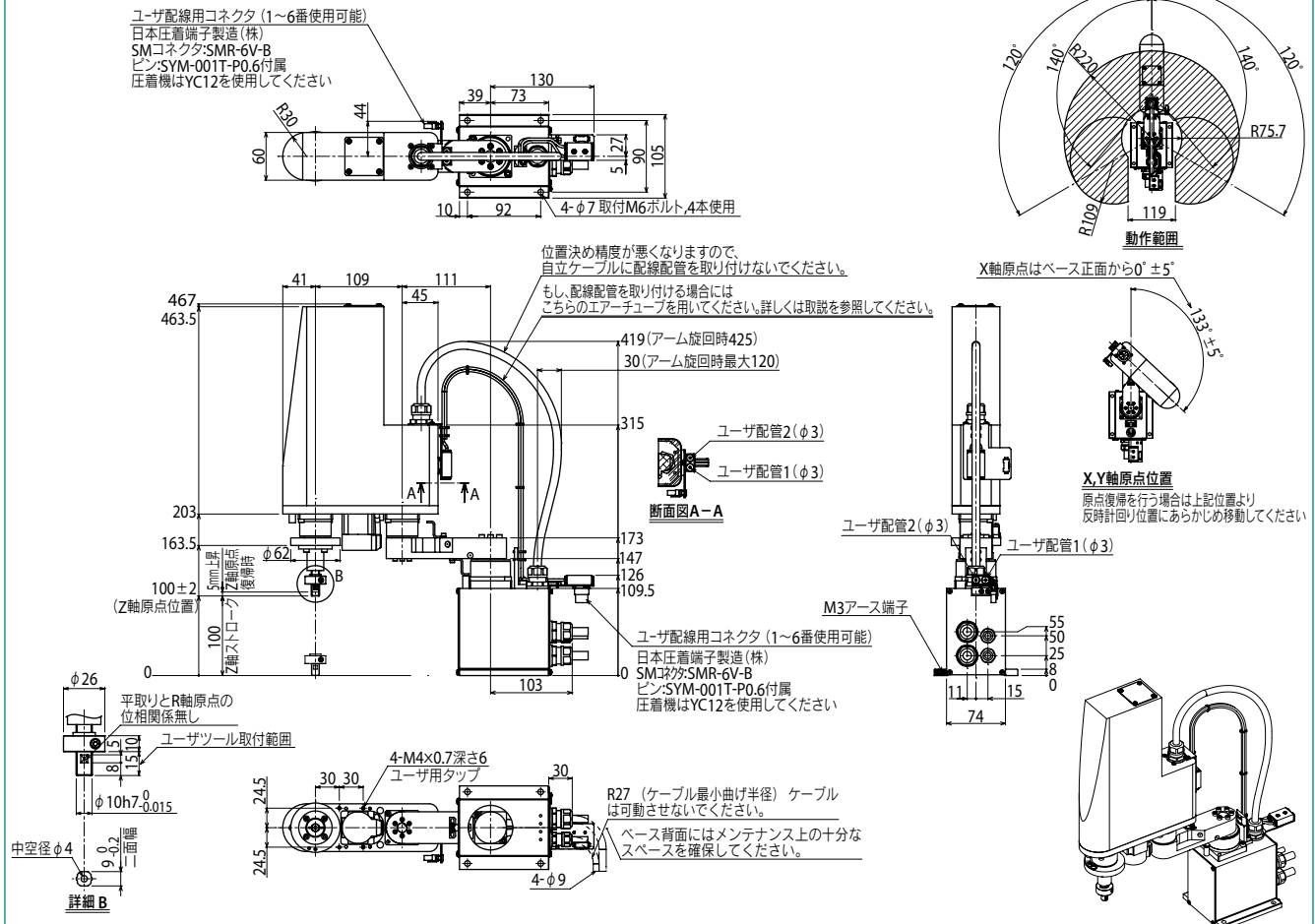
■ 適用コントローラ

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

* 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



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 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし	中継シヤフト 無記入:なし	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5.5m 7L:7.0m 9L:9.0m F:あり	適用コントローラ / 制御回路数	安全 規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプンバッテリー
--------	----------------------	-------------------	------------------	---	---------------------	----------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

■ 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 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量			18.5 kg			

※1 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 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(ツールフランチ取付仕様、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

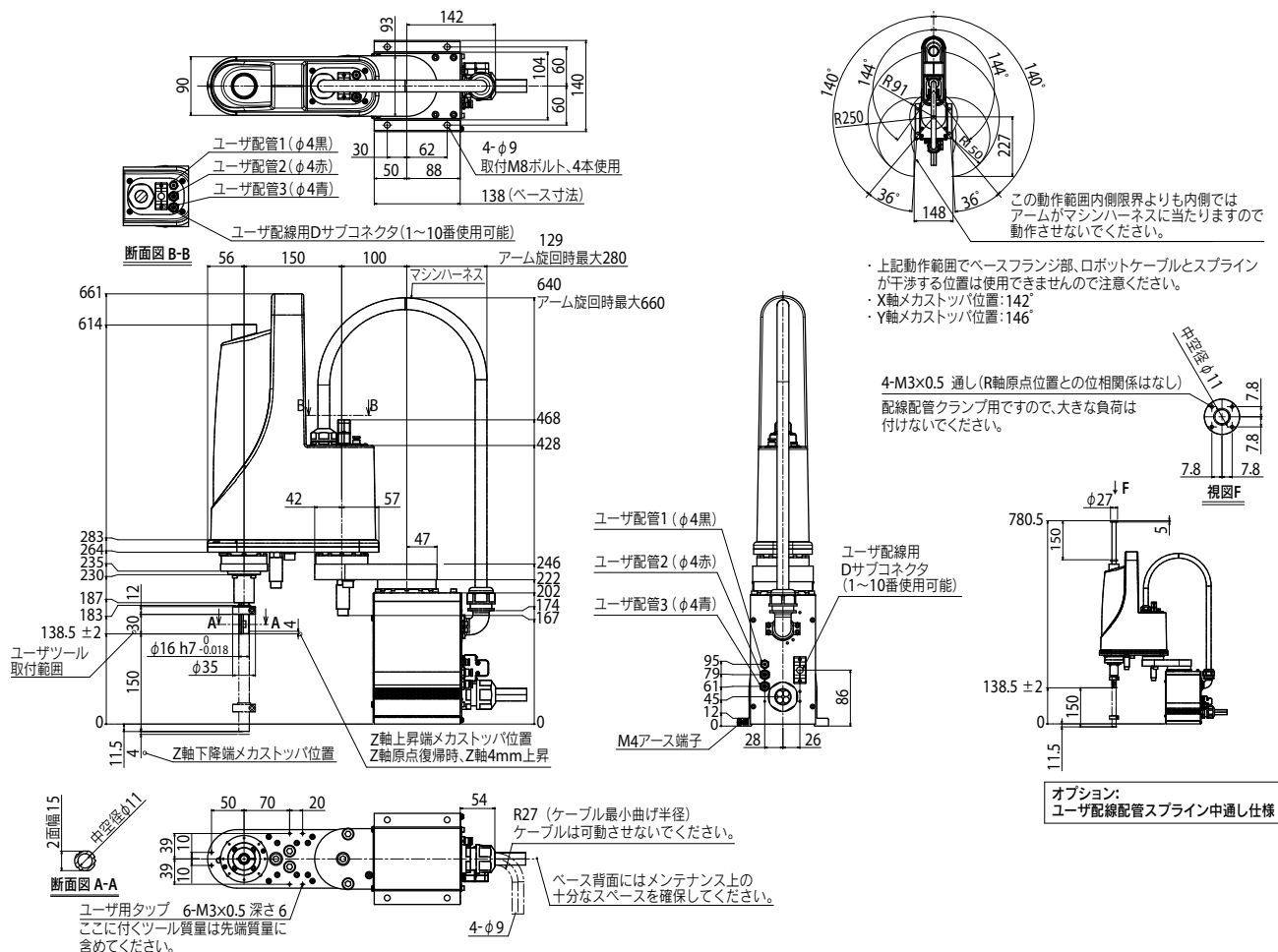
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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いただけます。

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

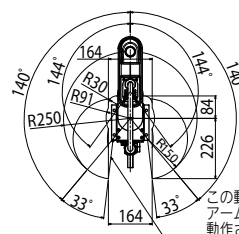
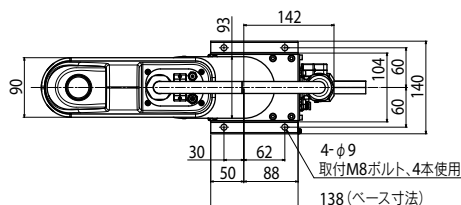
YK250XG



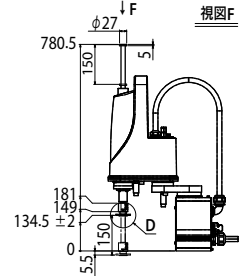
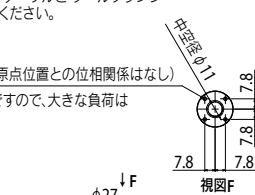
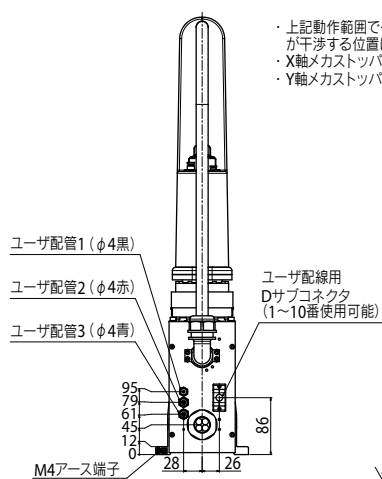
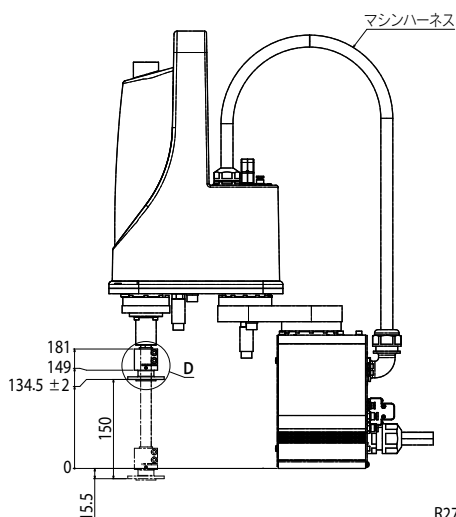
適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

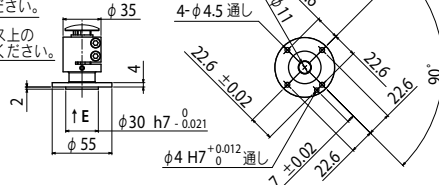
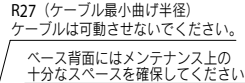
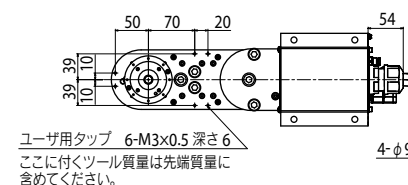
YK250XG ツールフランジ取付仕様



この動作範囲内側限界よりも内側ではアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



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軸入子ローク 150:150mm	ツールフレンジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 9L:3.9m	適用コントローラ / 安全規格 制動軸数	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	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 ▶ **P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 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			
		減速機 ~ 出力			
繰り返し位置決め精度 ^{*1}		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		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 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		19 ka			

※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(ツールフランチ取付仕様、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

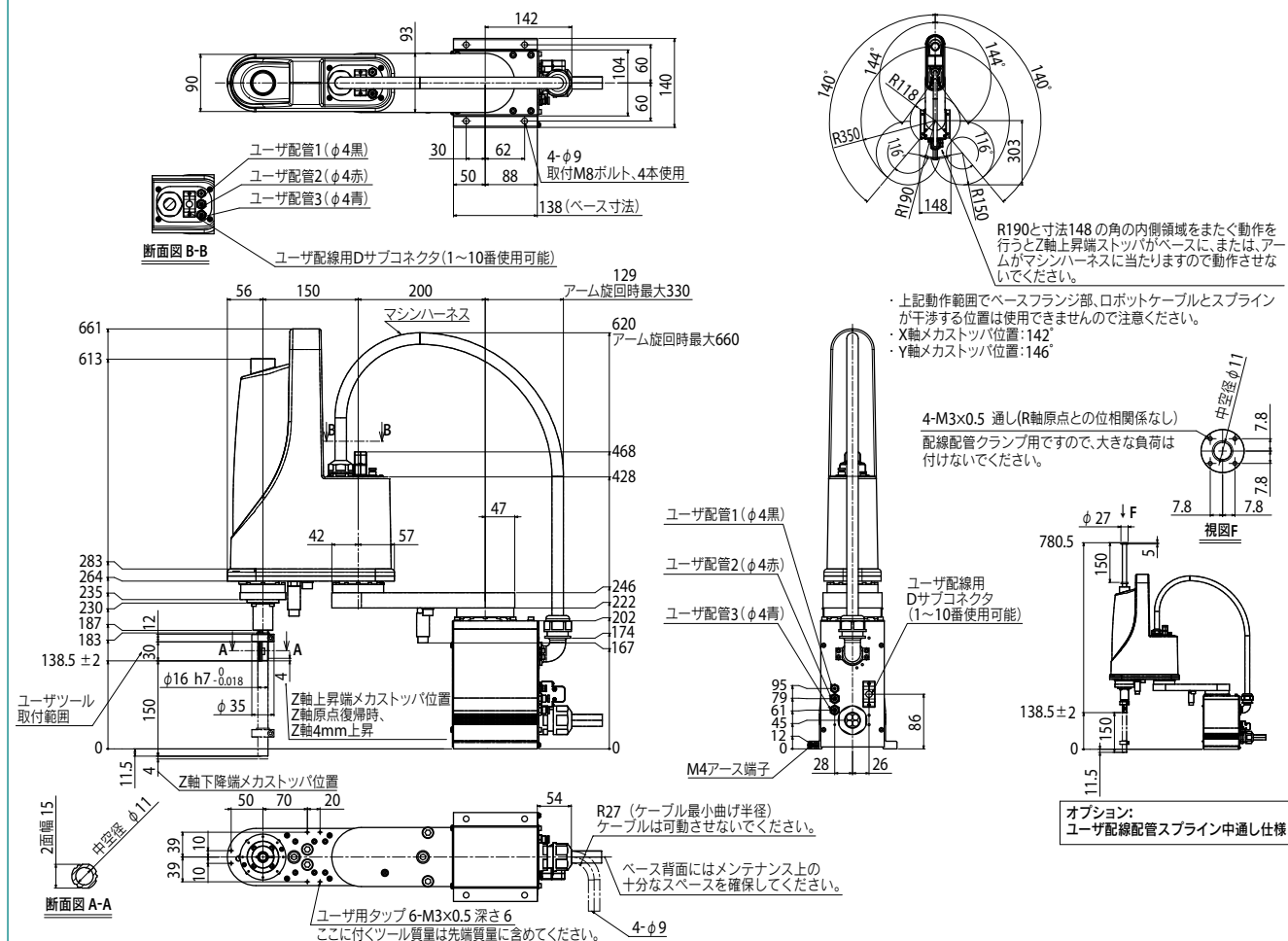
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

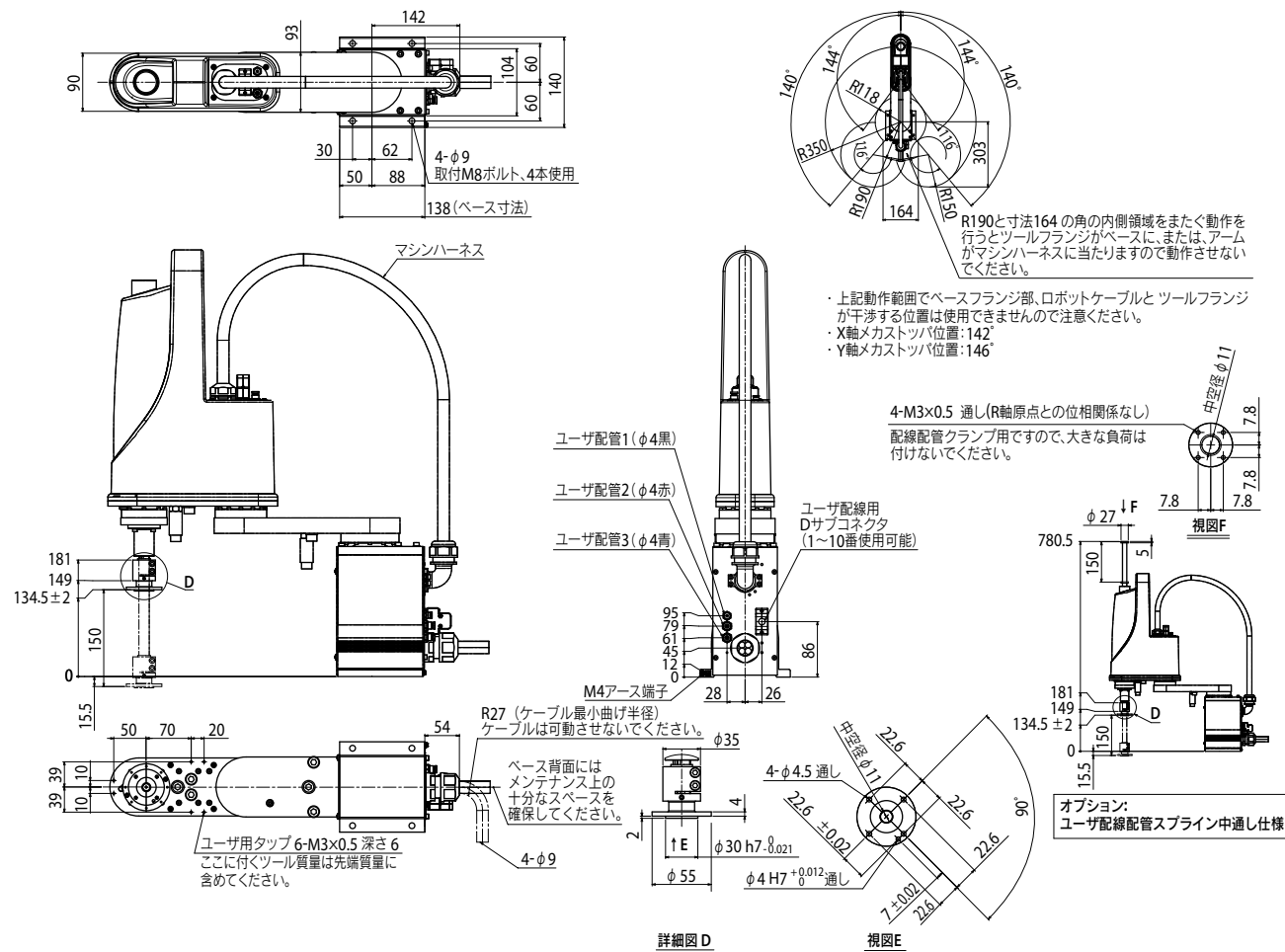
YK350XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

YK350XG ツールフランジ取付仕様



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 S: センサー仕様 T: 突当り仕様	Z軸ストローク	中通しシャフト 無記入: なし S: 中通しシャフト付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m	適用コントローラ / 制御精度	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アプソバッテリー
--------	--------	---------------------------------	---------	------------------------------------	---------------------------------	-----------------------------	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ **P.678**

■ 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、オプション仕様 ^{*4}) 3 kg (オプション仕様 ^{*5})			
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			
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. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

※5. オプション仕様(ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)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

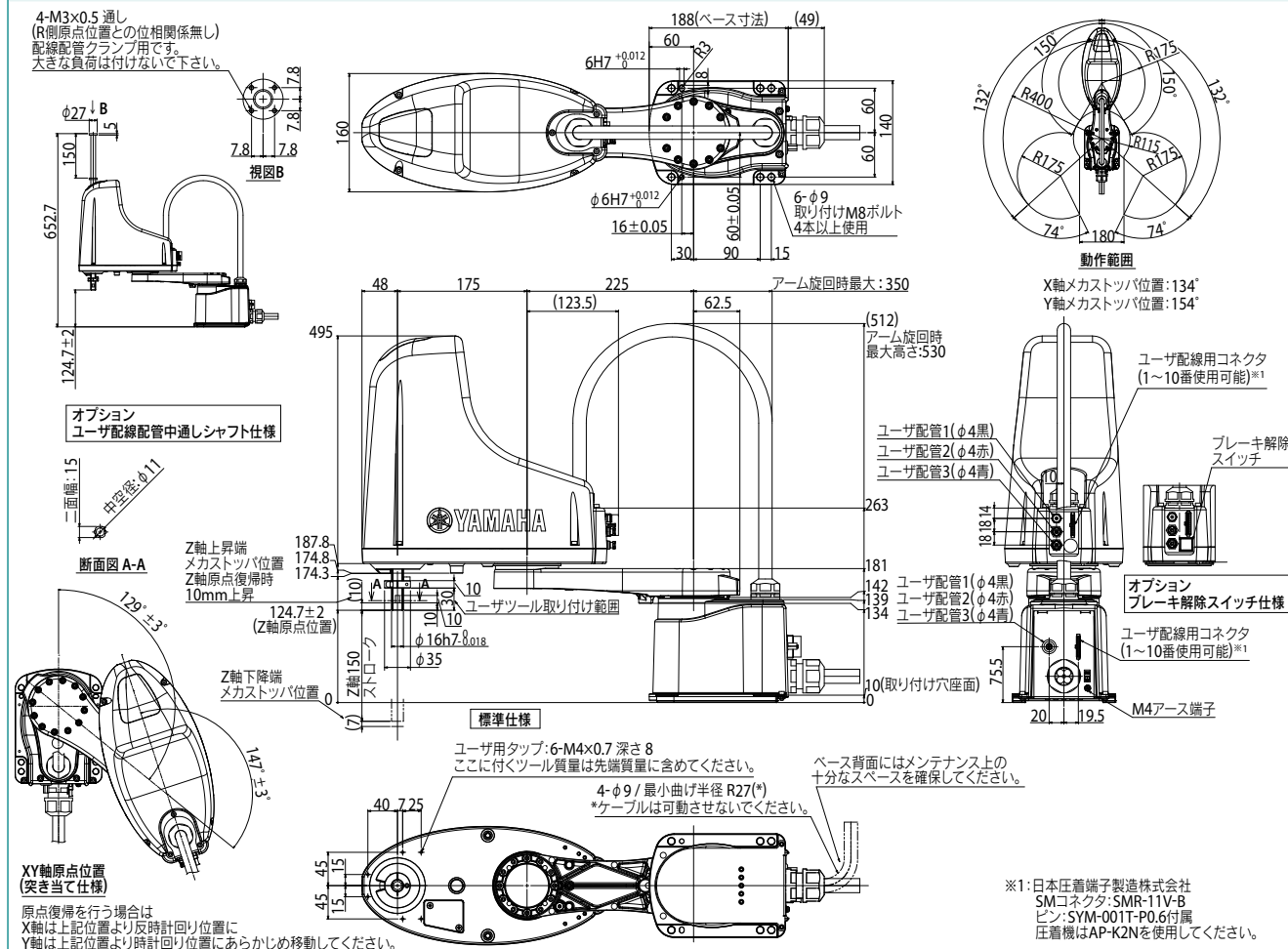
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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

4-M3x0.5 通し
(R側原点位置との位相関係無し)
配線配管クランプ用です。
大きな負荷は付けないで下さい。

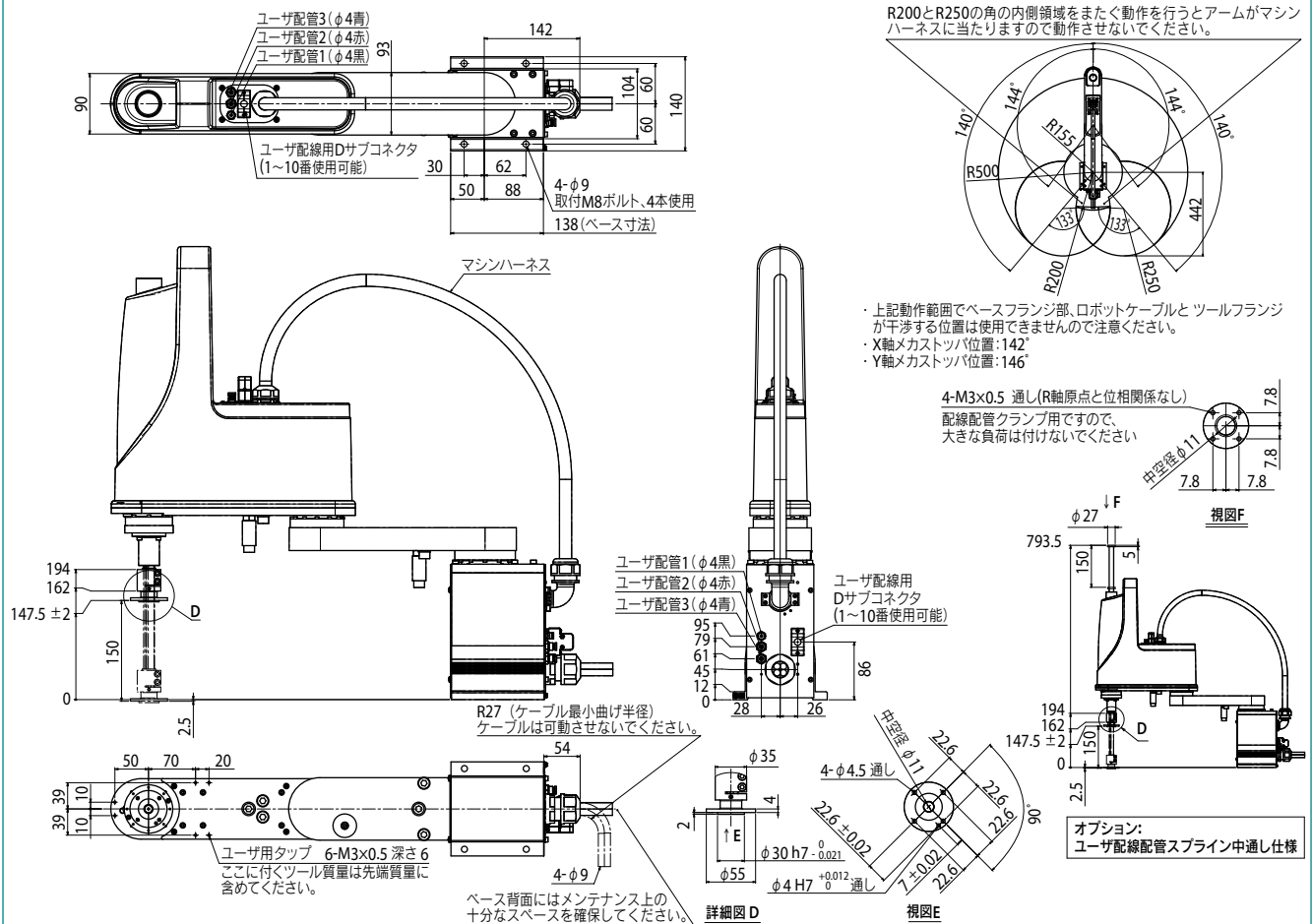


※1:日本圧着端子製造株式会社
SMコネクタ:SMR-11V-B
ピン:SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

適用コントローラ

RCX340 ► 678

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結
減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°	±0.004°
最高速度	7.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
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 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		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

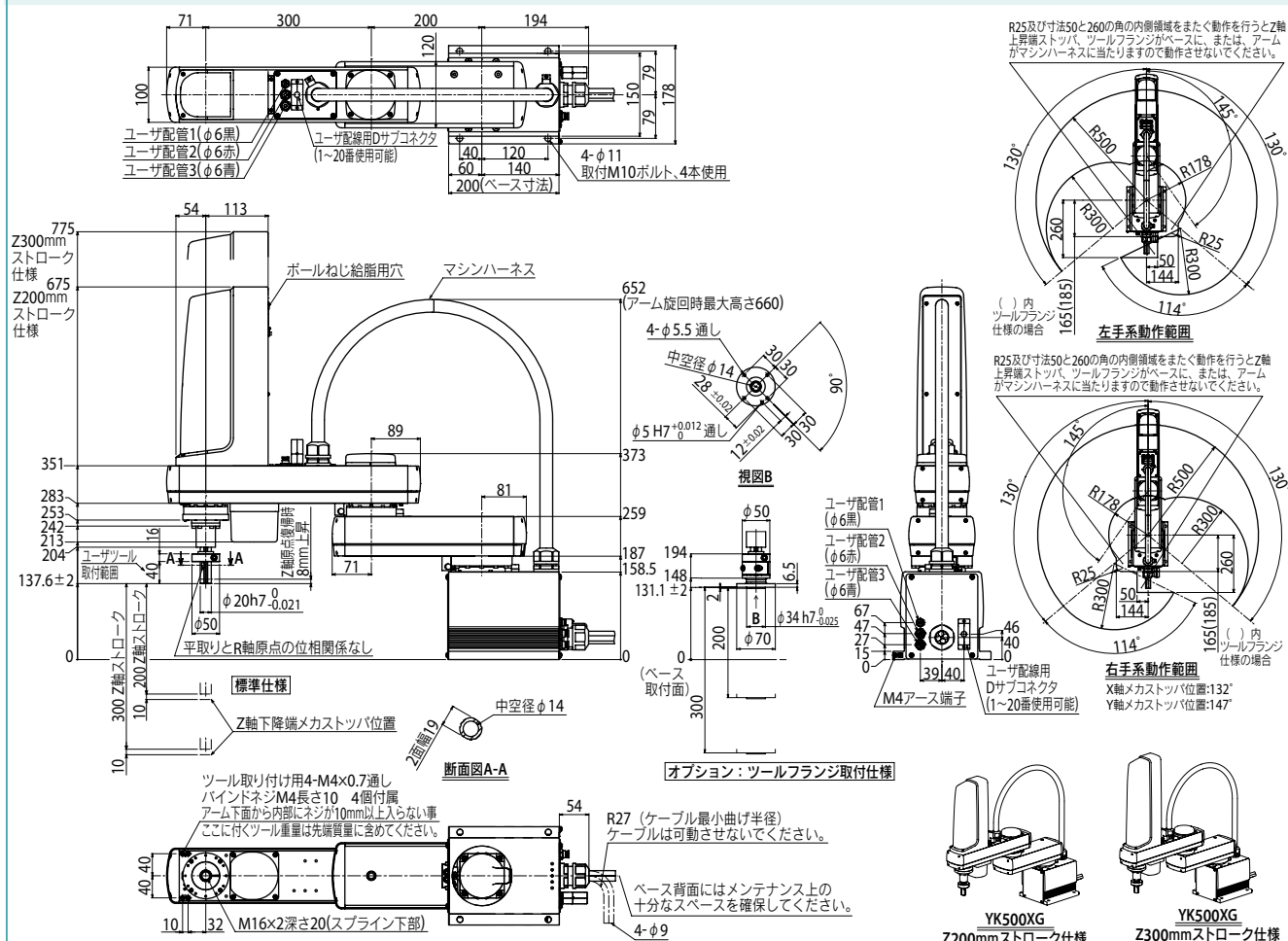
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	--------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	
		減速機 ~ 出力	直結	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	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 kgm ² (0.5 kgfcm ²)			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。

※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

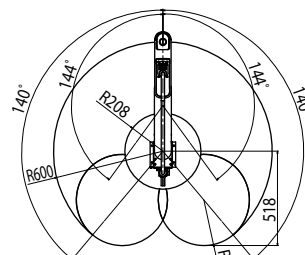
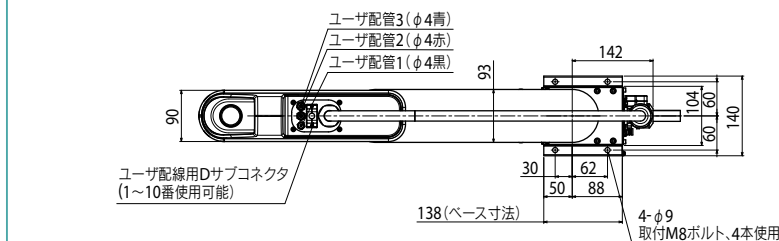
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

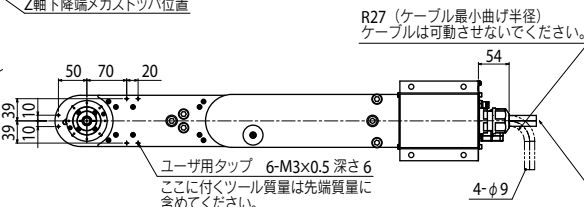
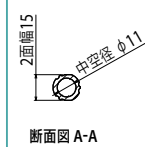
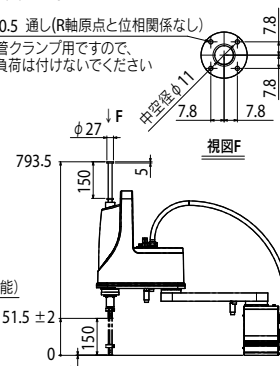
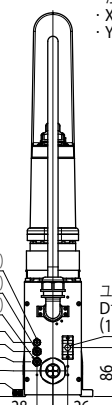
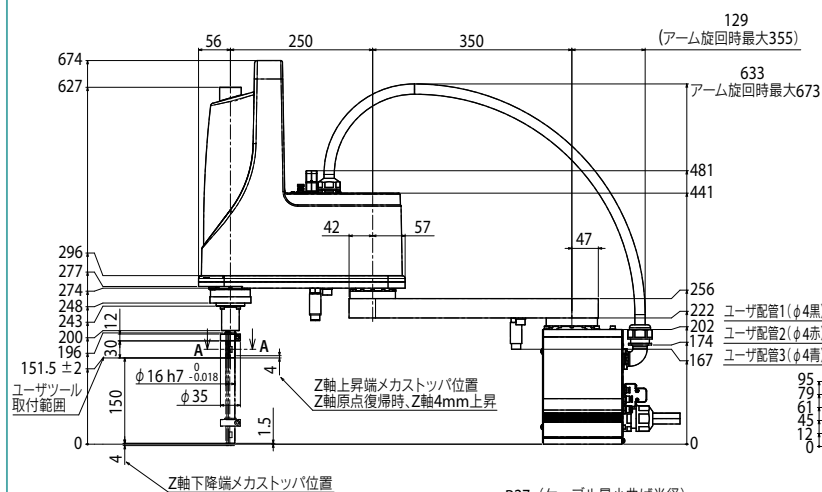
マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

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ご注意ください。
・X軸メカストッパ位置: 142°
・Y軸メカストッパ位置: 146°

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



ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

オプション:
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

YK600XG

標準仕様：中型



● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK600XG				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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	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 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	31 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 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

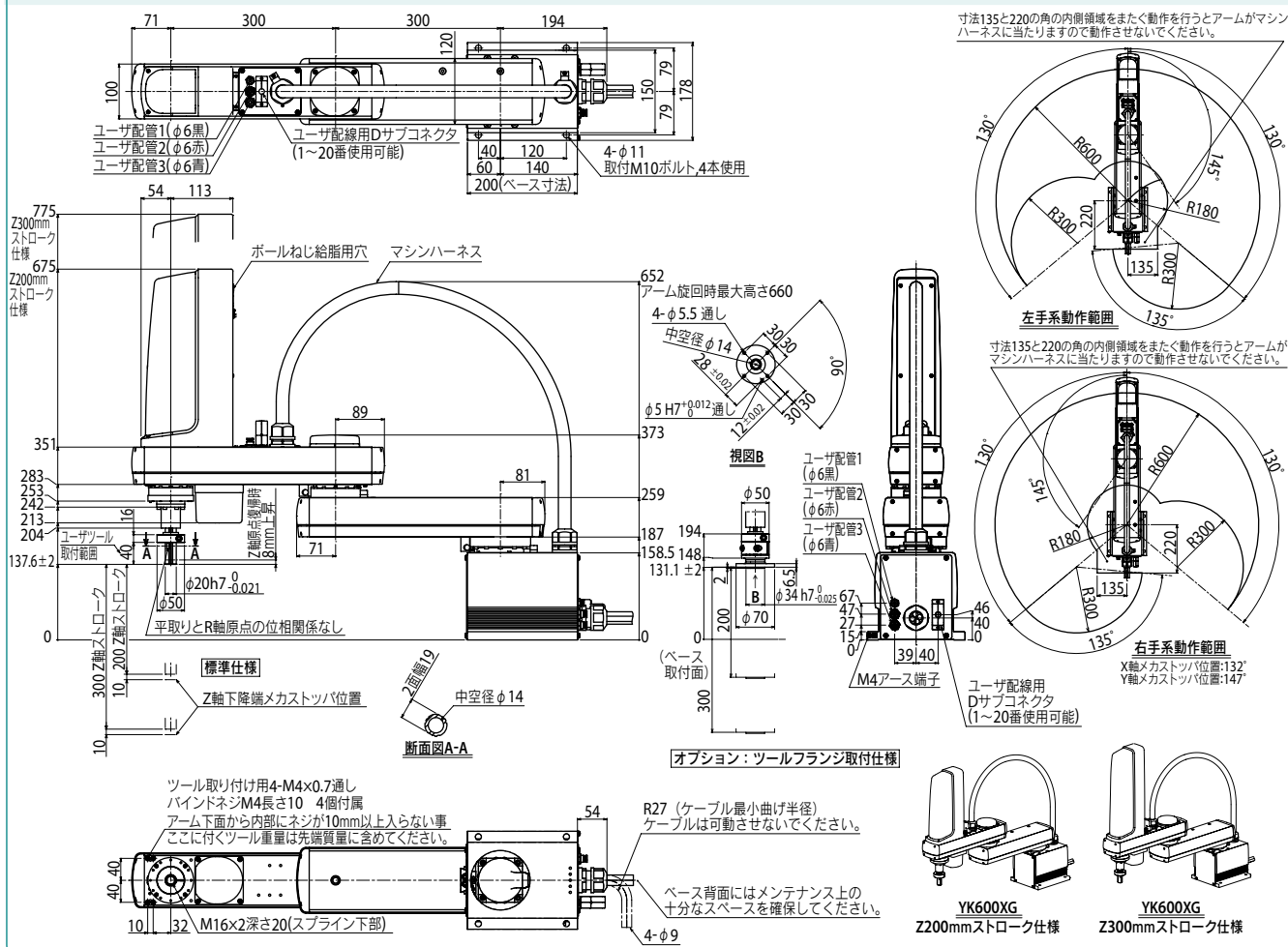
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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



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

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	中選レシヤフト / キヤップ※1	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御輪数	安全規格	オプション※2・※3 (OFA→E)	アンプバッテリー
			無記入: なし E: あり	無記入: なし S: 中選レシヤフト付き BS: 中選レシヤフト付き	無記入: なし BS: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 7L: 7m	コントローラ各種設定項目をご指定ください。			

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ **P.678**

※ 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、オプション仕様 ^{*4})、9 kg (オプション仕様 ^{*5})			
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 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量			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. 標準仕様・オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様)の場合は最大可搬質量は10kgとなります。

※5. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)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

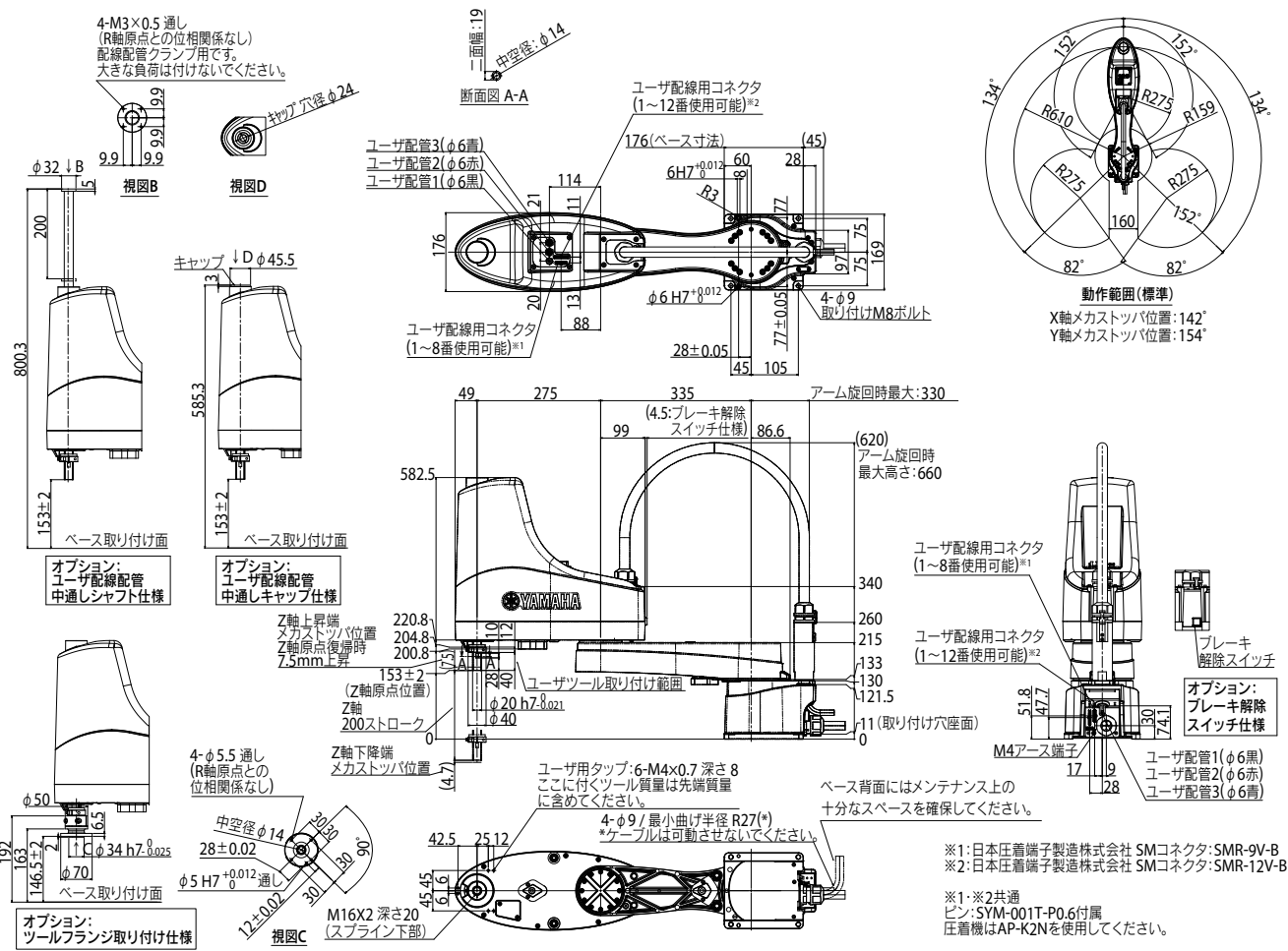
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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/>

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

YK610XE-10



※1:日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ:SMR-9V-B
※2:日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ:SMR-12V-B

※1・※2共通
ピン:SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

適用コントローラ

RCX340 ► 678

標準仕様：大型

●アーム長 700mm

●最大可搬質量 10kg

※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■ 注文型式

YK700XGL

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンパッセル
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P678

■ 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	直結			
	モータ ~ 減速機 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
最大可搬質量		1700 °/sec			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2}		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}		0.50 sec			
ユーザ配線		0.30 kgm ²			
ユーザ配管(外径)		0.2 sq × 20 本			
動作リミット設定		φ6 × 3 本			
ロボットケーブル長		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
本体質量		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
		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

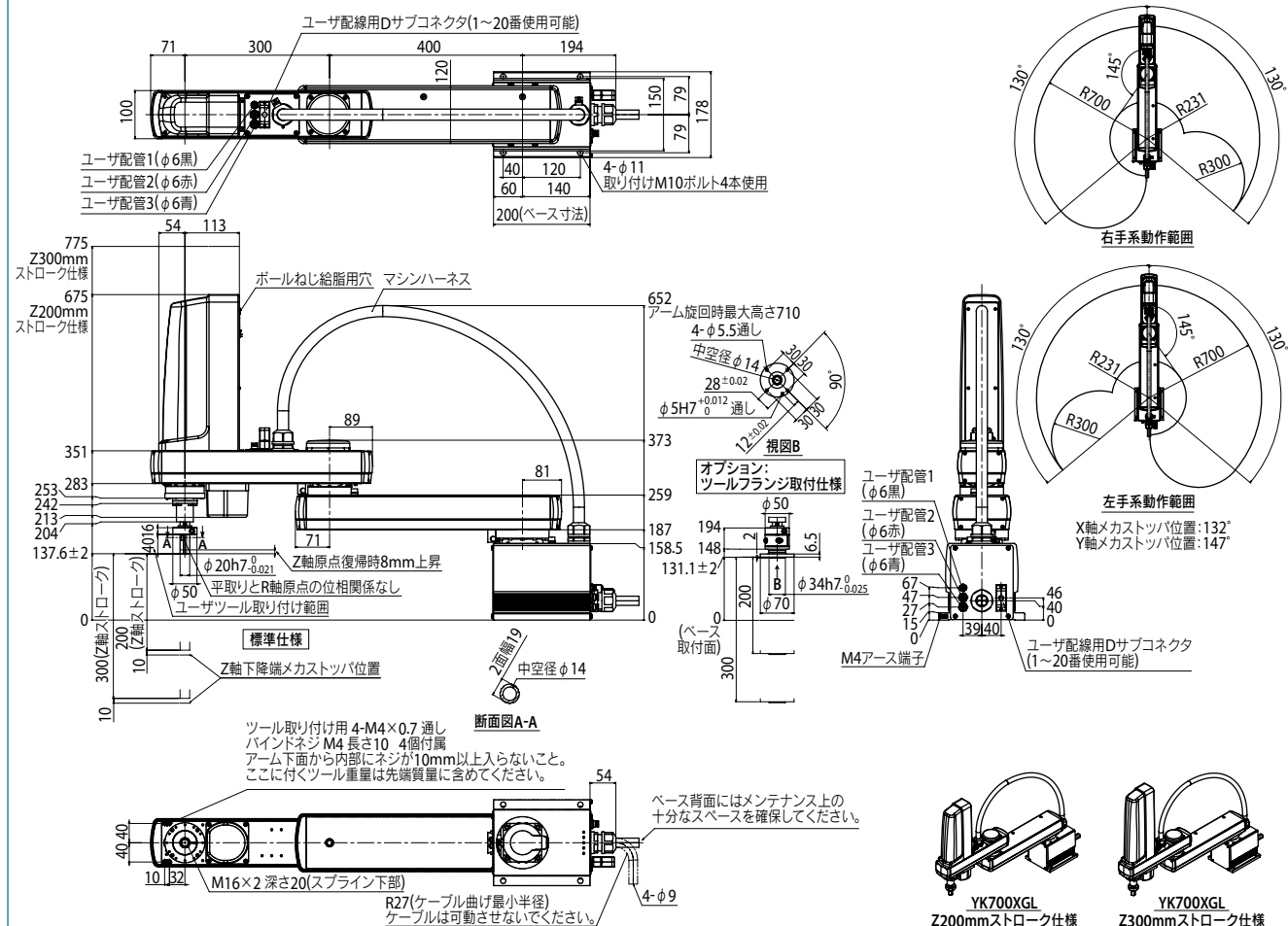
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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いただけます。

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

YK700XGL



適用コントローラ

RCX340 ► 678

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

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 無記入: なし F: あり	中通しシャフト / キャップ ^{※1} 無記入: なし S: 中通しシャフト付き C: 中通しキャップ付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: 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~E (OPA~E)	アプソバッテリー
--------	--------	---------	-----------------------------	---	---------------------------------	---	-----------------	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ **P.678**

※ 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	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	直結	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
伝達方式	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機	モータ ~ 減速機
減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力	減速機 ~ 出力
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 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、オプション仕様 ^{※4})、9 kg (オプション仕様 ^{※5})	—	—	—
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 kgm ²	—	—	—
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本	—	—	—
ユーザ配線 (外径)	φ6 × 3	—	—	—
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)	—	—	—
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	—	—	—
本体質量	26 kg	—	—	—

※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. 標準仕様、オプション仕様 (ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様) の場合は最大可搬質量は10kgとなります。

※5. オプション仕様 (ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様) 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

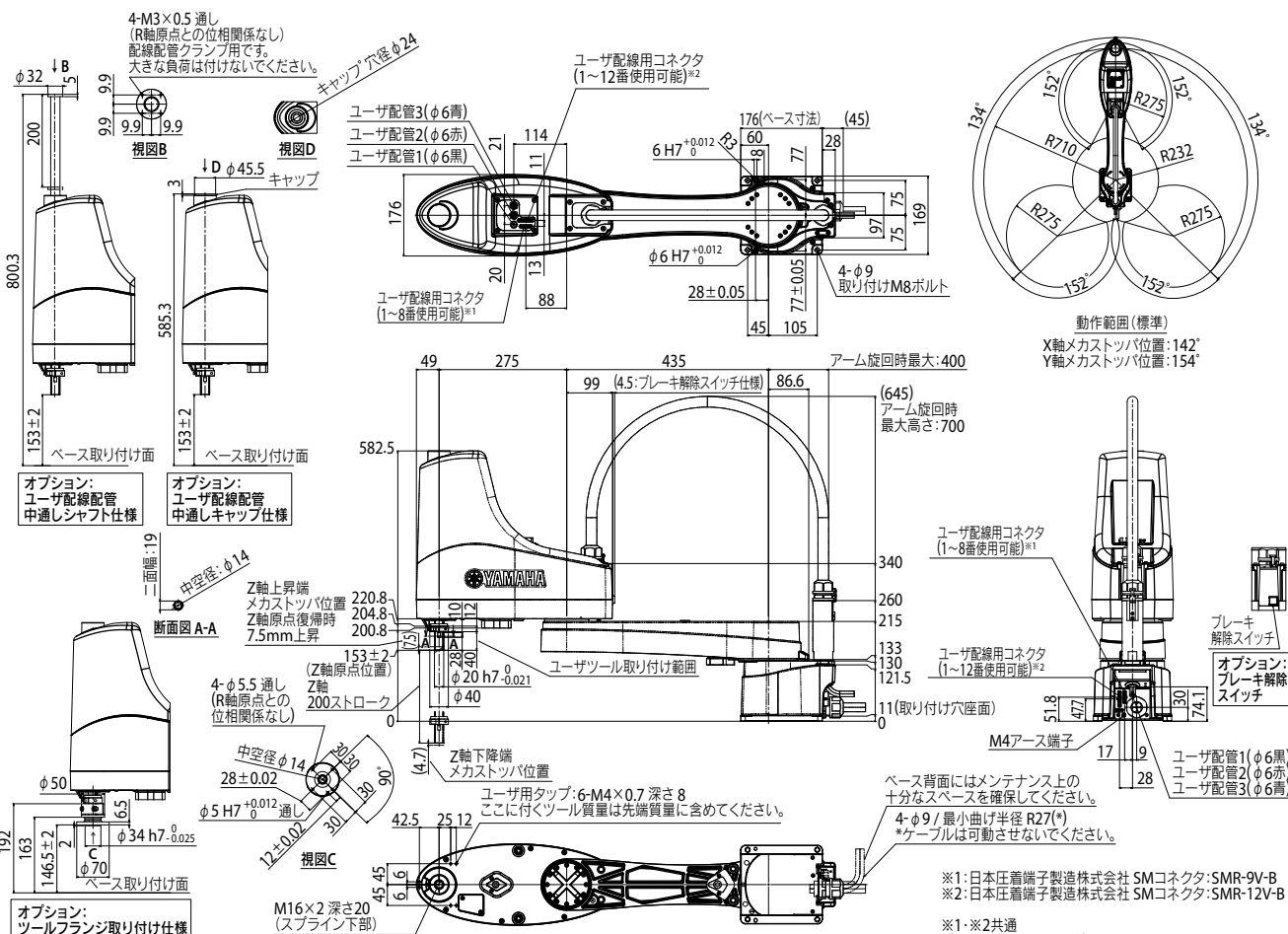
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

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

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。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



YK700XG

標準仕様：大型

●アーム長 700mm

●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XG

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

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲		300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
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 減速機～出力			
繰り返し位置決め精度 ^{*1}		直結 直結			
最高速度		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.004 °	
最大可搬質量		8.4 m/sec	2.3 m/sec 1.7 m/sec	920 ° /sec	
標準サイクルタイム:2kg 可搬時 ^{*2}		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
R軸許容慣性モーメント ^{*3}		0.42 sec			
ユーザ配線		1.0 kgm ²			
ユーザ配管 (外径)		0.2 sq × 20 本 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

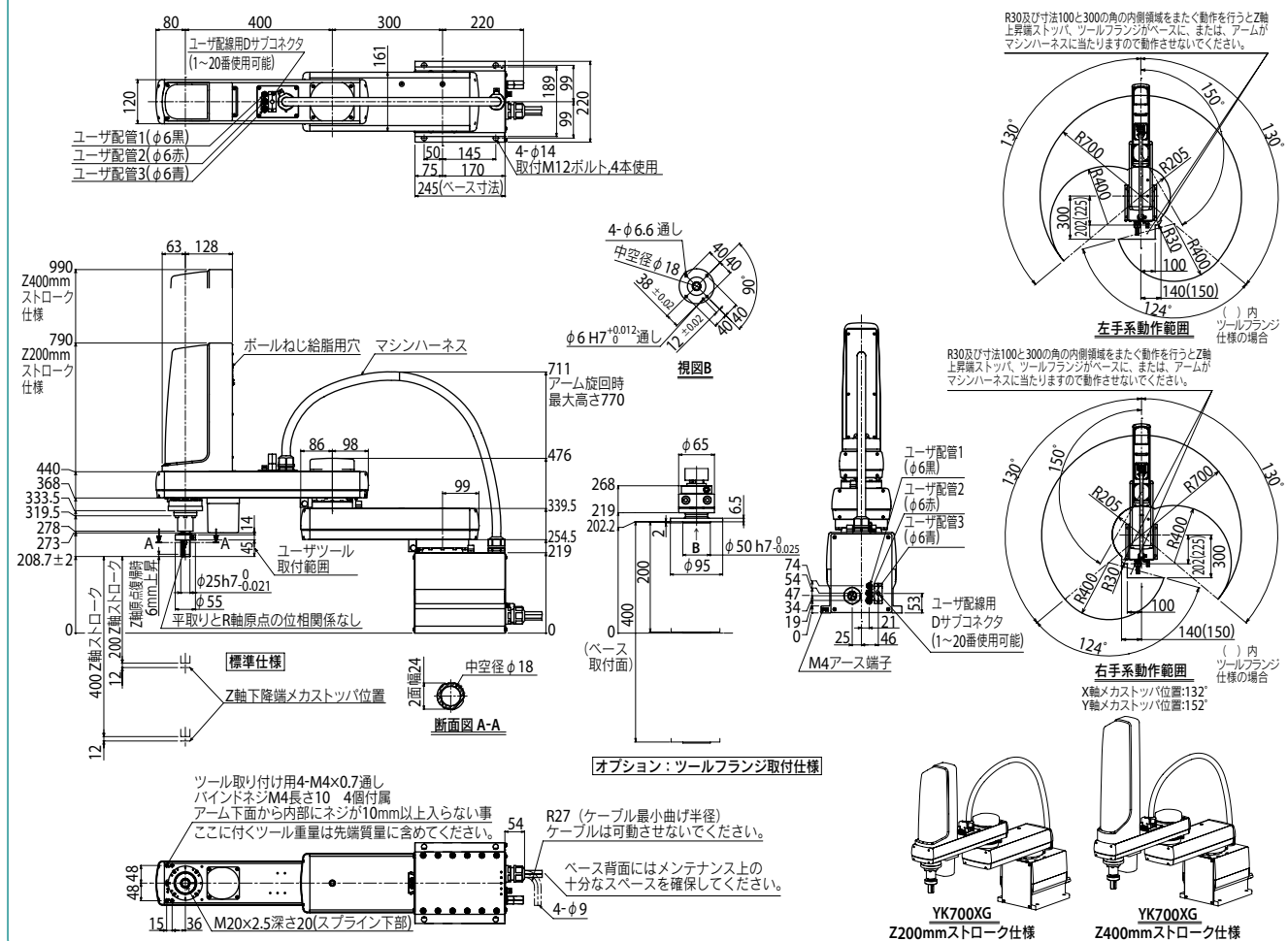
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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 ▶ 678

YK800XG

標準仕様：大型



● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

■ 注文型式

YK800XG

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

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	400 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	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 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 52 kg Z軸 400 mm: 54 kg			

*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
 *3. 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

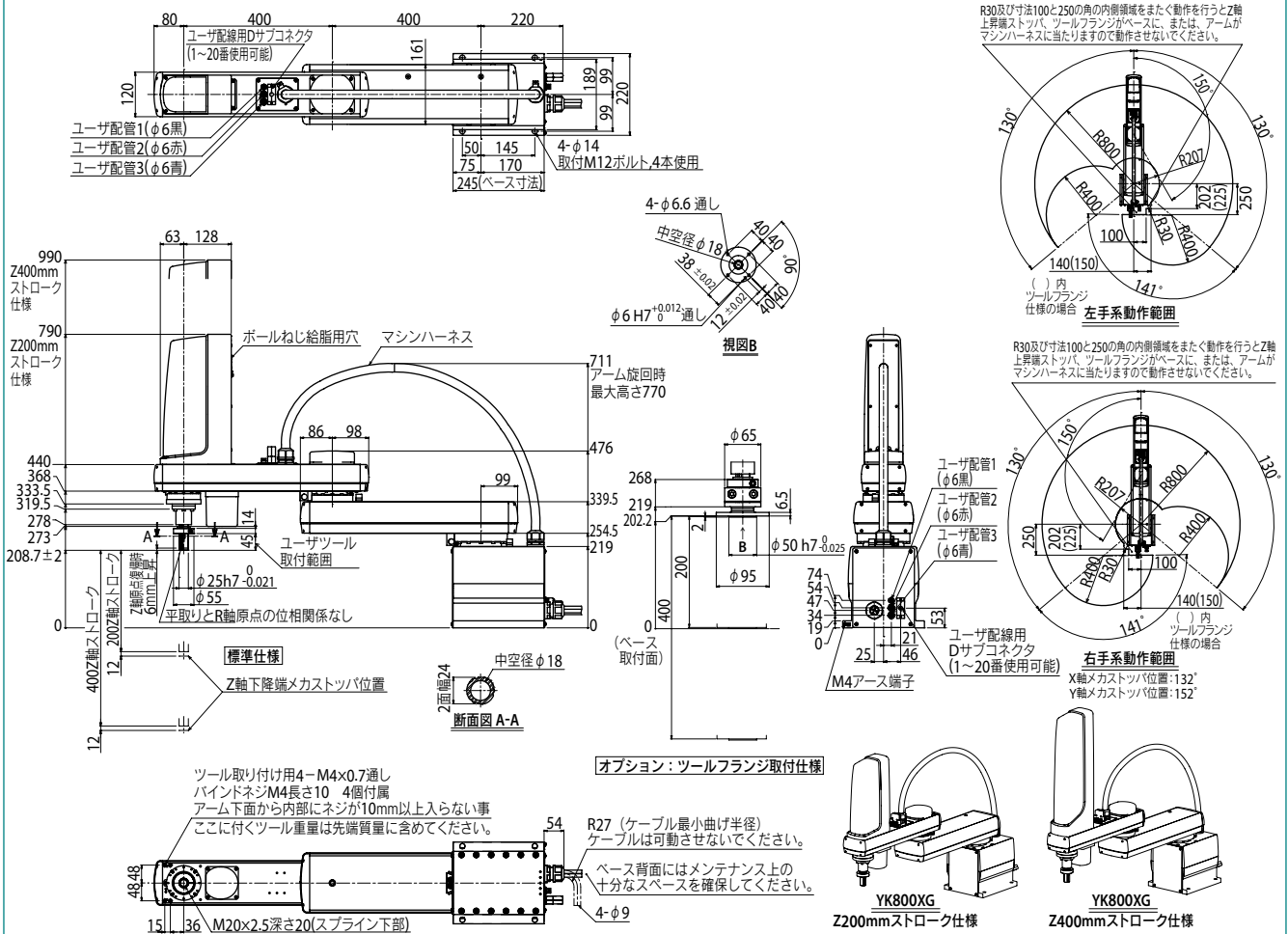
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンパッセル
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P678

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P678

■ 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
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランチ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 54 kg Z軸 400 mm: 56 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 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

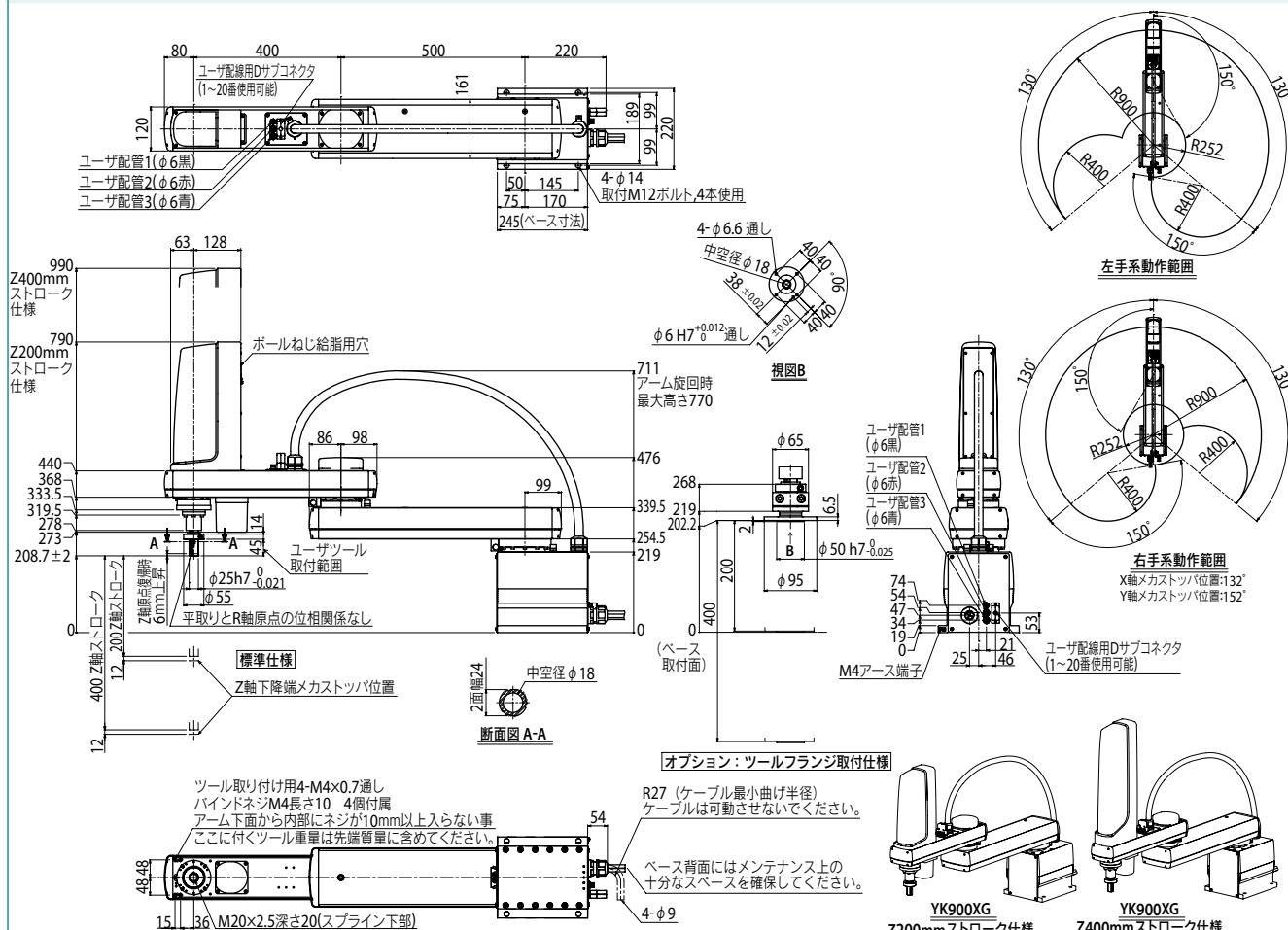
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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いただけます。

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

YK900XG



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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 (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー

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.678**

■ 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 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			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。

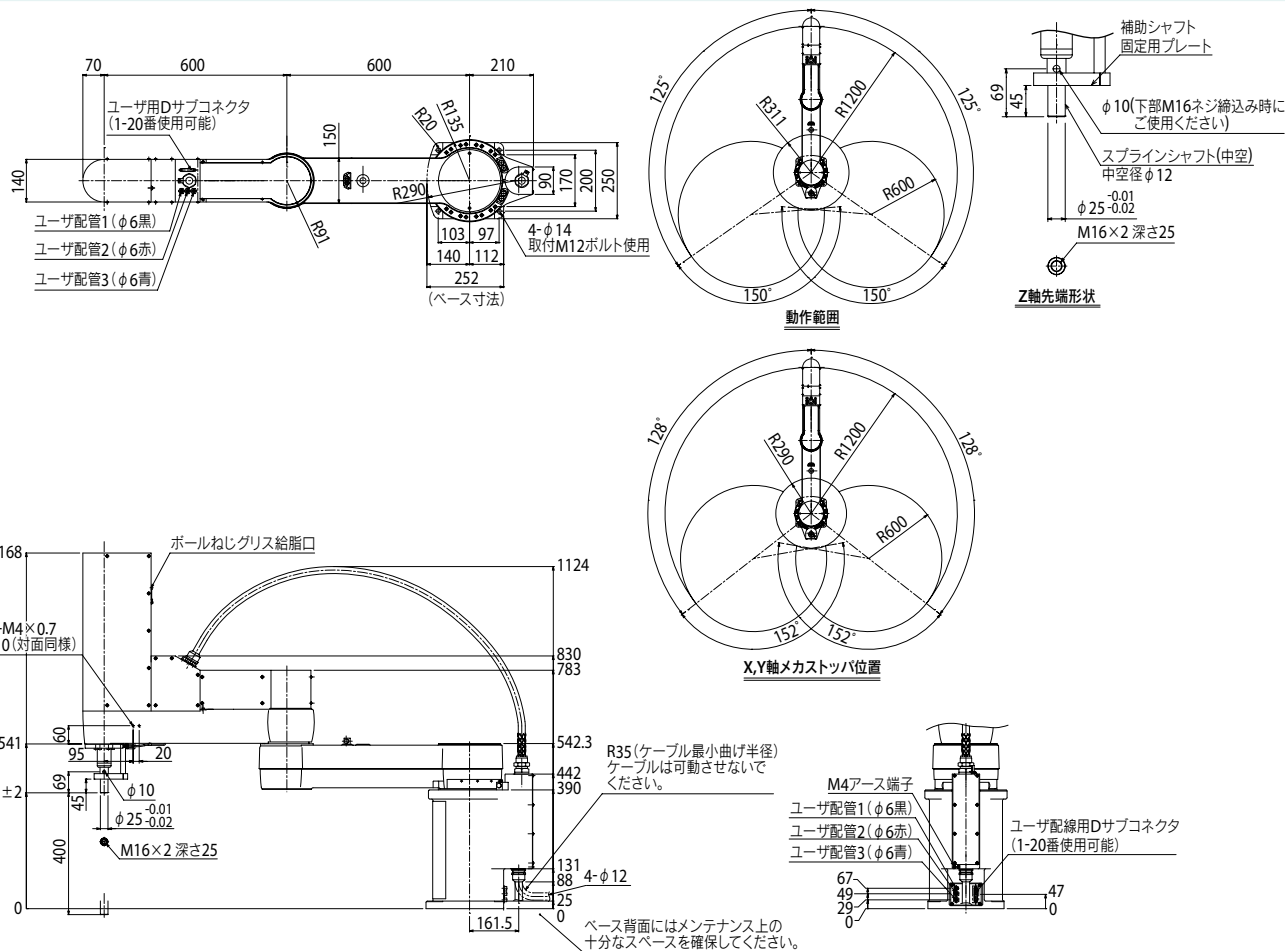
■ 適用コントローラ

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 ▶ 678

YK300XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 300mm

● 最大可搬質量 5kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■ 注文型式

YK300XGS	150					RCX340-4									
ロボット本体	取付け方法 W: 壁取付け (外観図通り) U: 壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150: 150mm	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 ン バ ッ テ リ		

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。

壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■ 基本仕様

軸仕様	アーム長 回転範囲	X軸 150 mm ±120°	Y軸 150 mm ±130°	Z軸 150 mm —	R軸 — ±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 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 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストッパ (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。

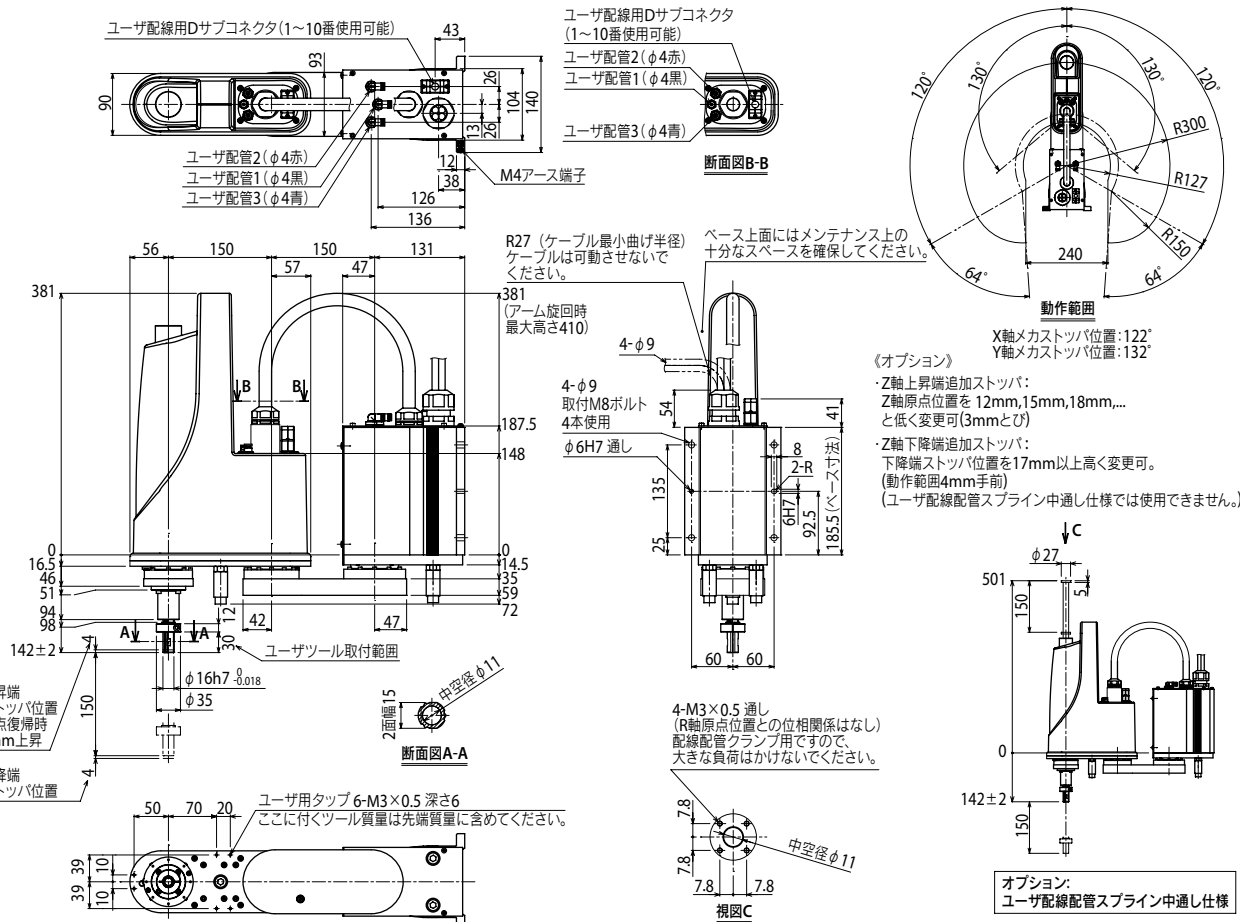
■ 適用コントローラ

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



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 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 パッテリ
--------	--	-----------------------	-----------------------------	-----------------------------	---	-------------------	----------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。

壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■ 基本仕様

軸仕様	アーム長 回転範囲	X軸 250 mm ±125°	Y軸 150 mm ±144°	Z軸 150 mm —	R軸 — ±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 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 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		20 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。

※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。

※3. 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。

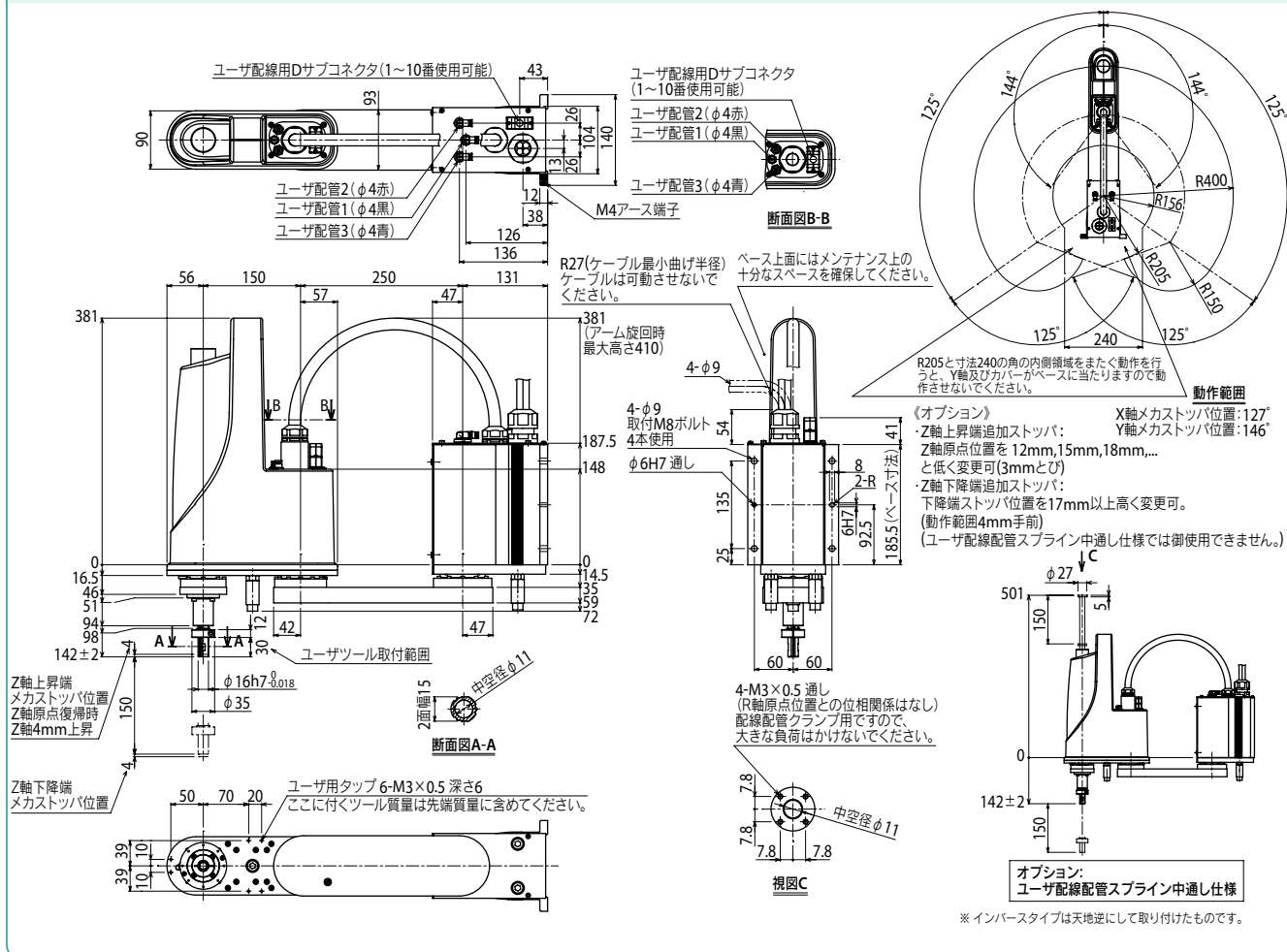
■ 適用コントローラ

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

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

YK400XGS



壁取付け・インバーズ仕様

●アーム長 600mm

●最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK600XGS

YK600XGS					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 インパース (天吊吊)	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 コントローラ各種設定項目をご指定ください。	安全規格 安全規格	オプションA (OPA) オプションA (OPA)	オプションB (OPB) オプションB (OPB)	オプションC (OPC) オプションC (OPC)	オプションD (OPD) オプションD (OPD)	オプションE (OPE) オプションE (OPE)

※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 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量			31 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 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

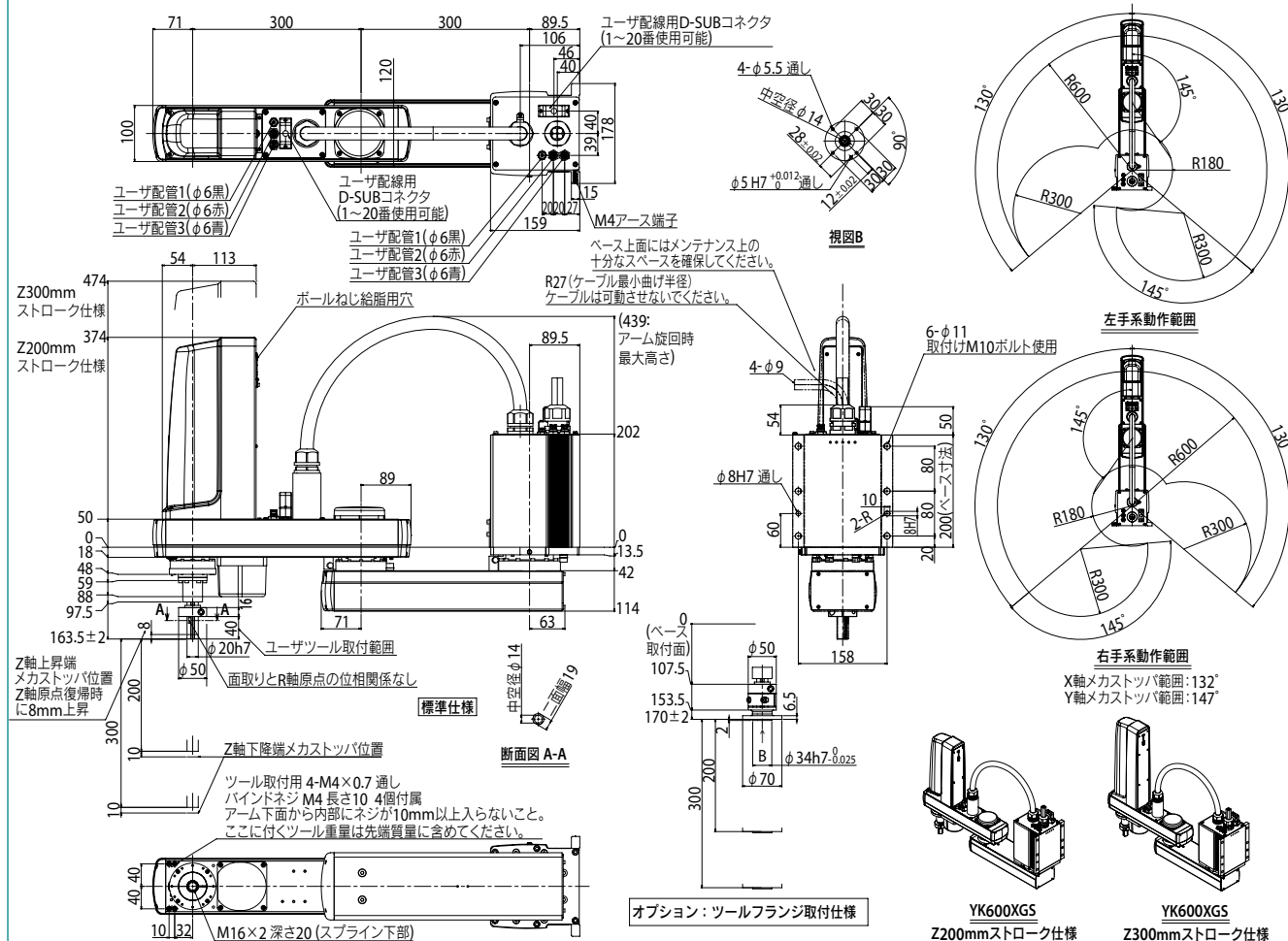
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレス リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

YK600XGS



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

YK800XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 800mm

●最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK800XGS

ロボット本体

取付け方法^{※1}
W:壁取付け
(外観図通り)
J:壁取付け
インバース
(天地逆)

Z軸ストローク
200:200mm
400:400mm

ツールフランジ
無記入:なし
F:あり

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ/
制御軸数

安全
規格

オプションA
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アプリ
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。

壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
		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 減速機～出力			
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		直結 直結			
		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec(壁取付け) 480°/sec(インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}		1.0 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストッパ(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、相位置決め時。

※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。

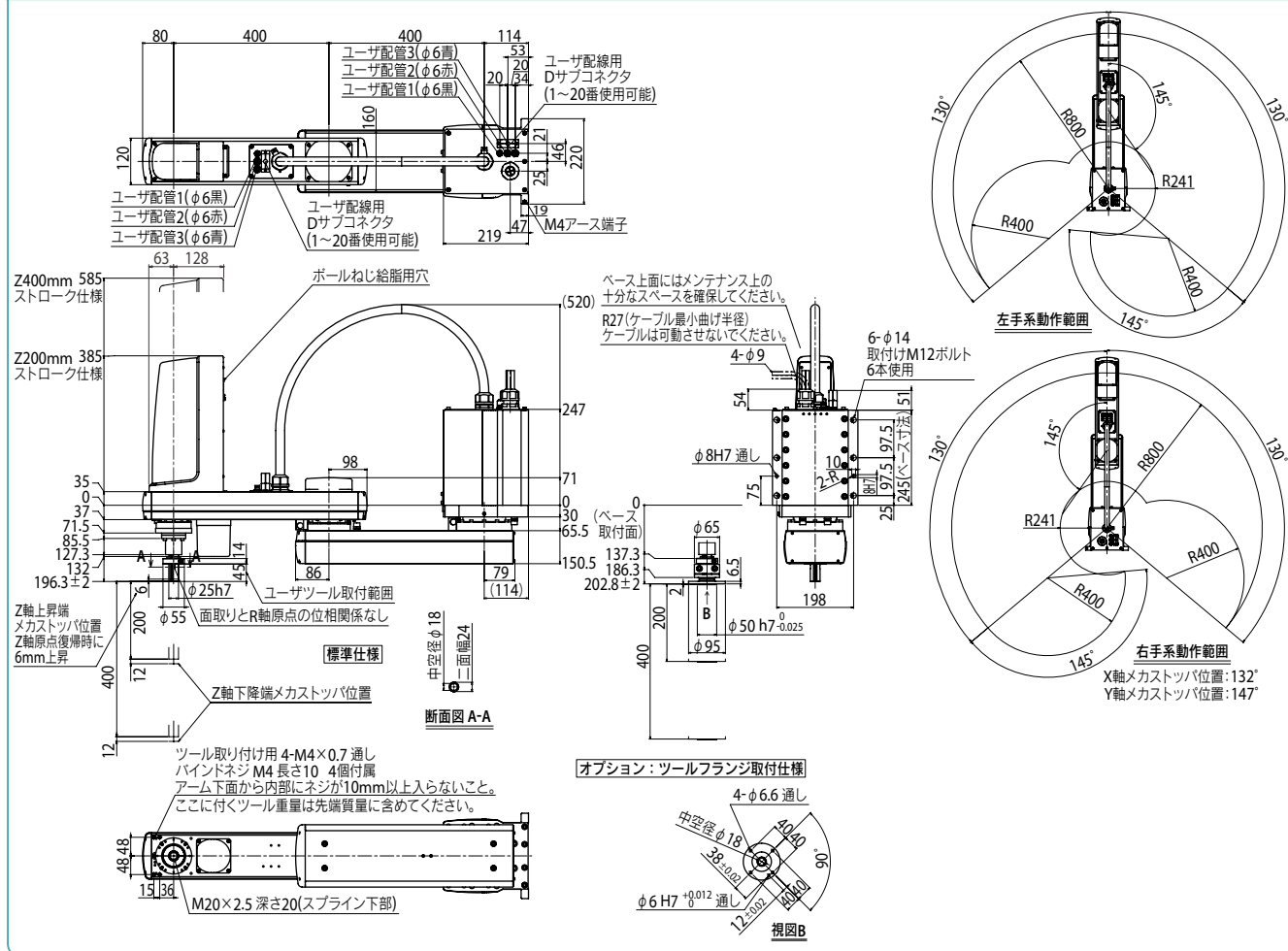
■適用コントローラ

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 ▶ 678

YK900XGS

壁取付け・インバーズ仕様

●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⁾ W:壁取付け (外側図通り) U:壁取付け インパス (天吊逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランチ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バ ッ テ リ
--------	---	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P678

※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 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3			
動作リミット設定			1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量			Z軸 200 mm: 54 kg Z軸 400 mm: 56 kg			

※1 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。

※3. 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。

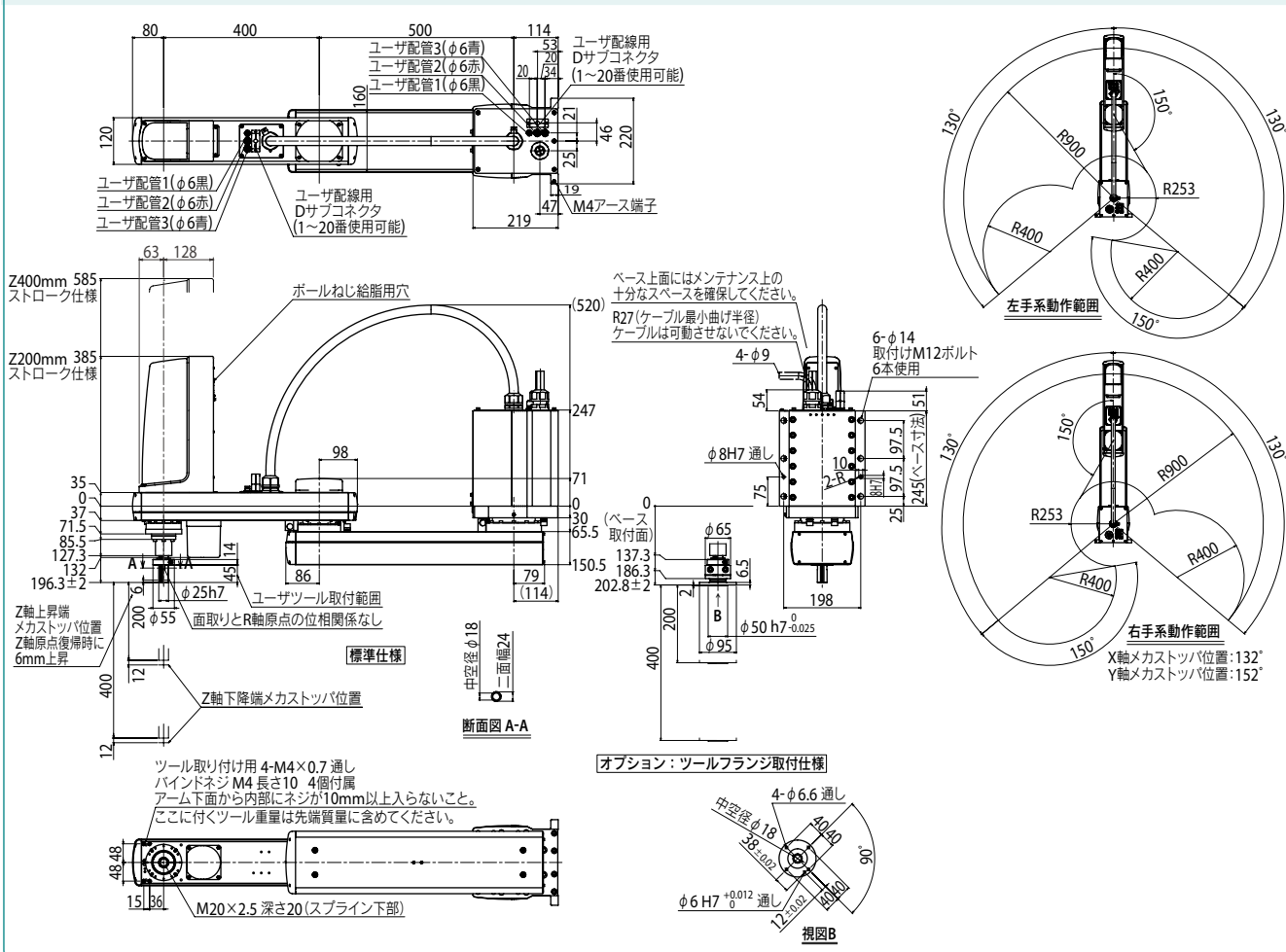
■適用コントローラ

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

ロボット本体

取付け方法^{※1}
W: 壁取付け
(外観図通り)
J: 壁取付け
インバース
(天地逆)

Z軸ストローク
200:200mm
400:400mm

ツールフランジ
無記入:なし
F:あり

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ/
制御軸数

安全
規格

オプションA
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アッパ
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。

壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■ 基本仕様

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

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y 軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。

※3. 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。

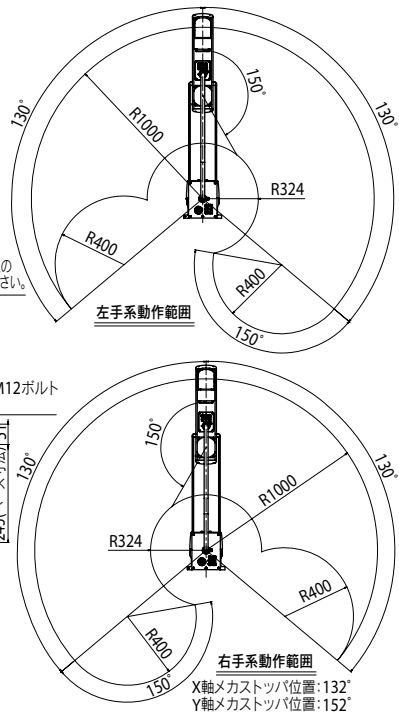
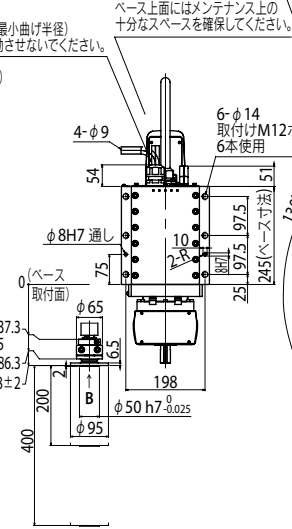
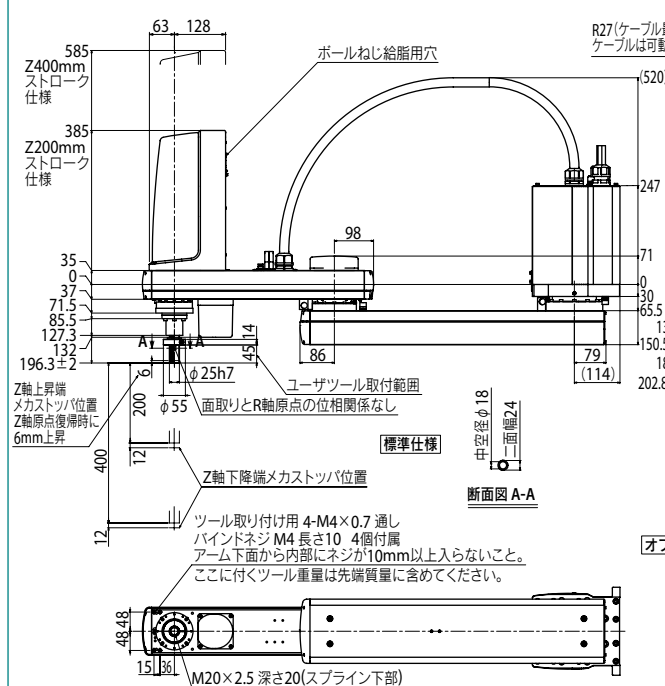
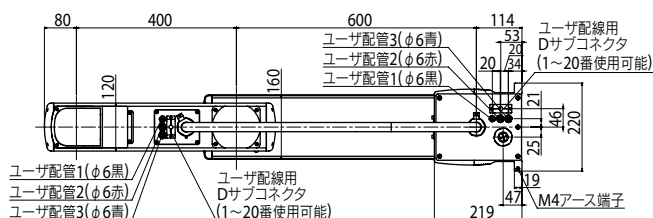
■ 適用コントローラ

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

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

YK1000XGS



オプション: ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	100 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	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 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(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

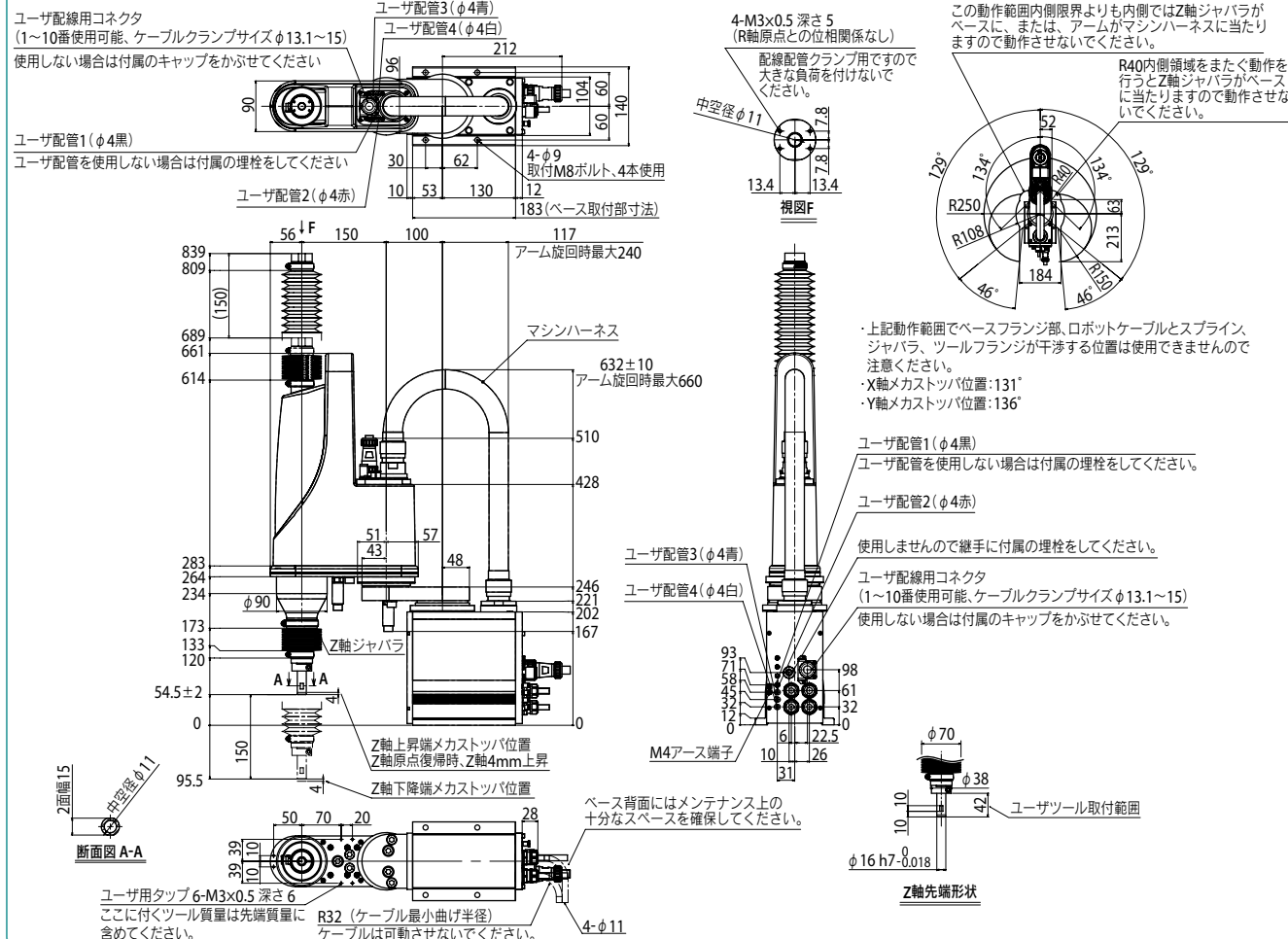
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



YK350XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK350XGP - 150			S		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中渡しシャフト 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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	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 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	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

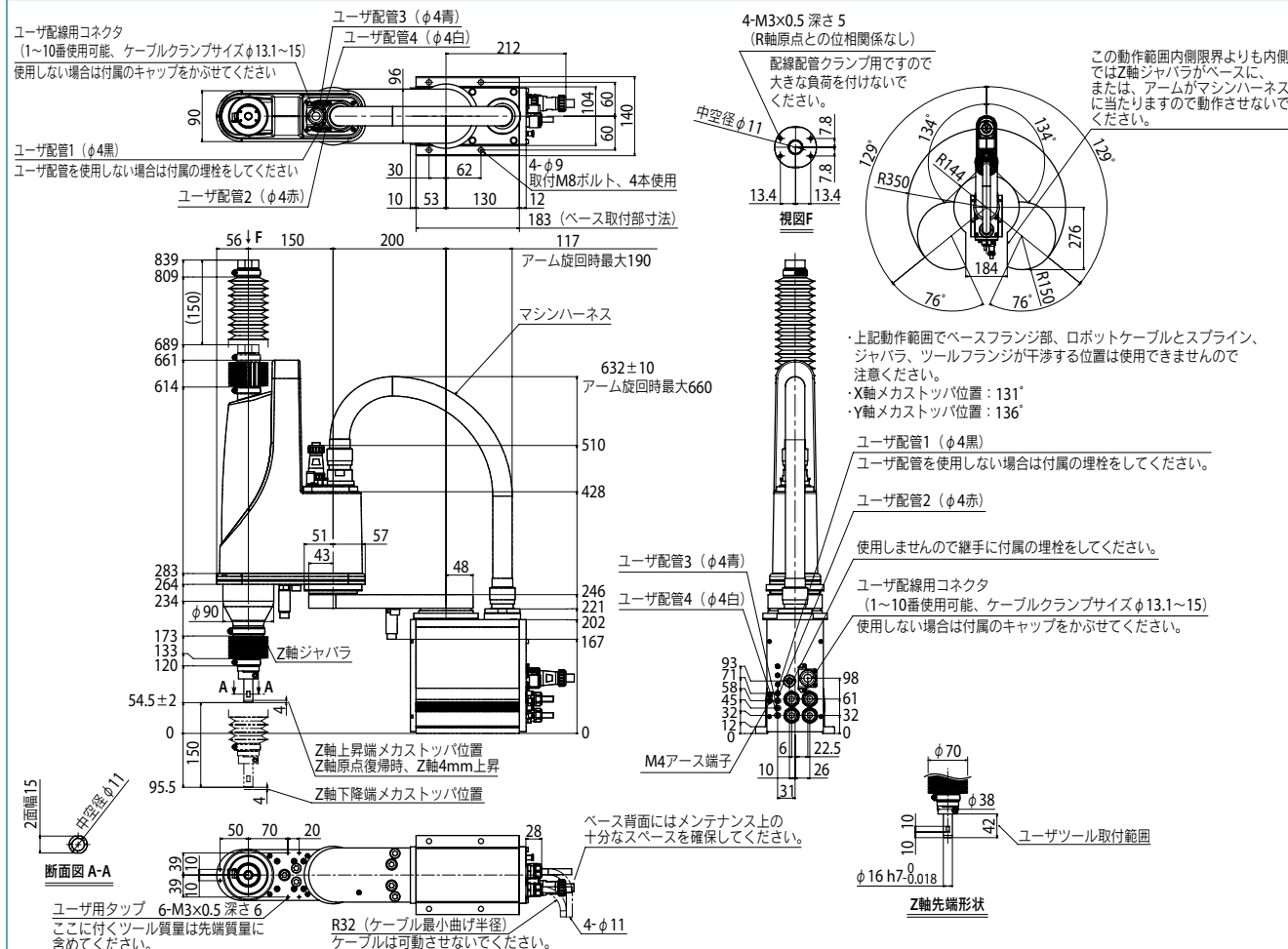
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

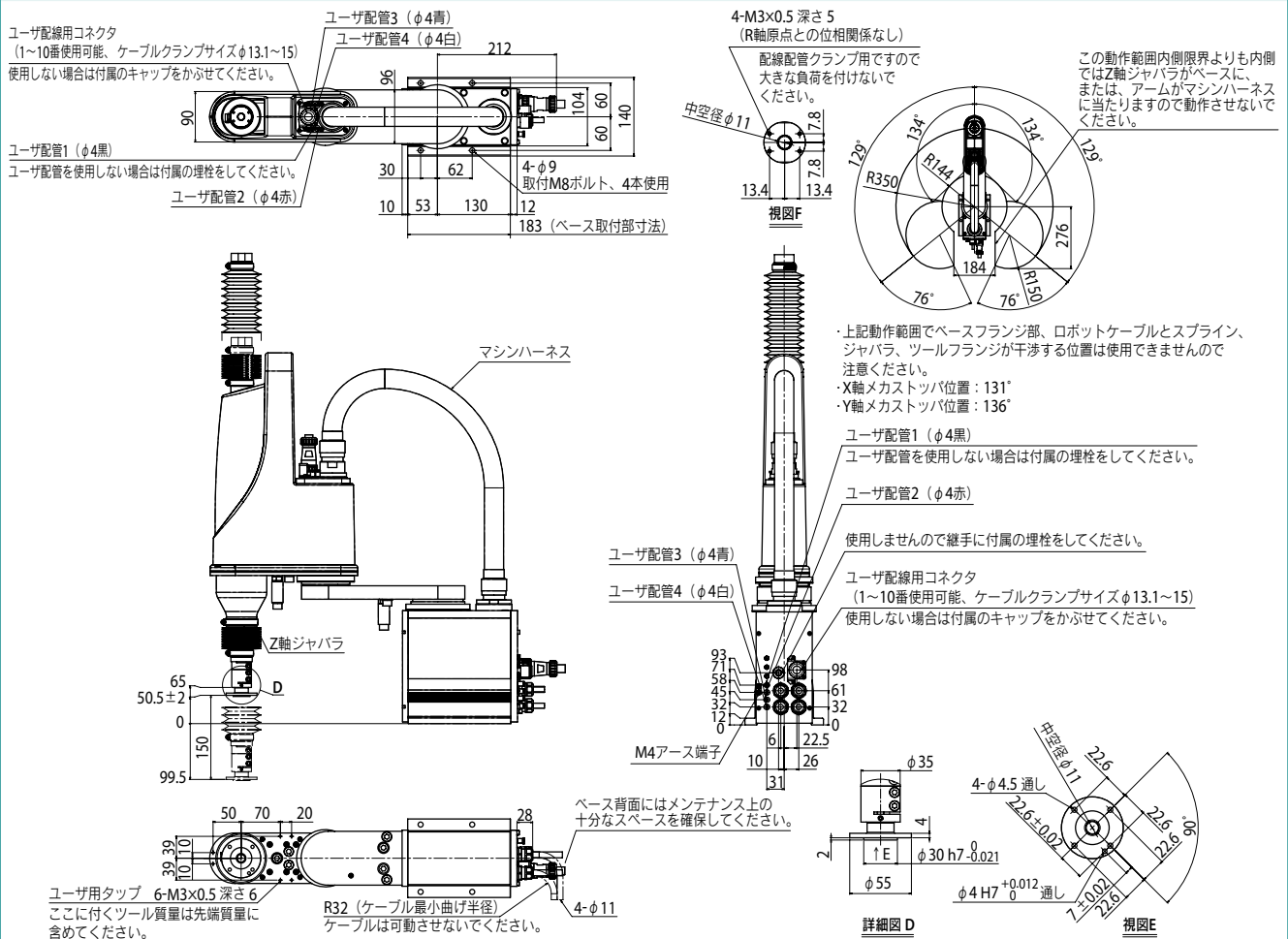
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

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

YK350XGP



YK350XGP ツールフランジ取付仕様



YK400XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 400mm

● 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK400XGP-150

S

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力				
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (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。

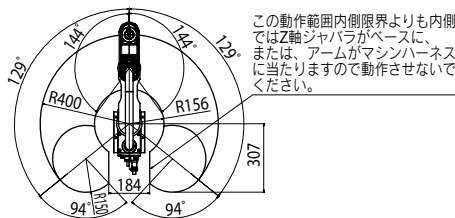
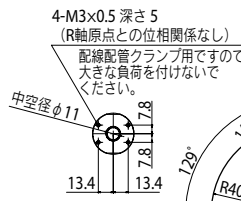
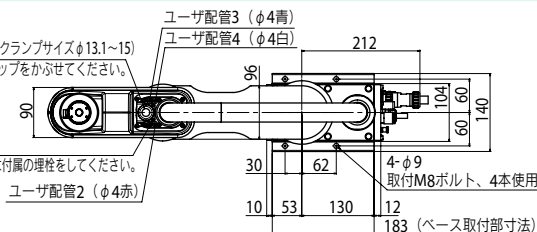
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

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

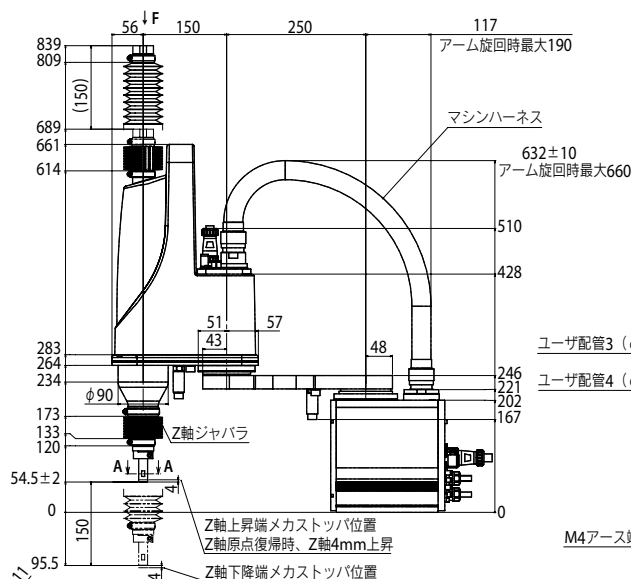
ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

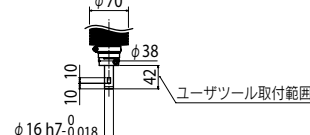
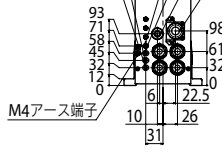


・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので注意ください。
・X軸メカストッパ位置: 131°
・Y軸メカストッパ位置: 146°

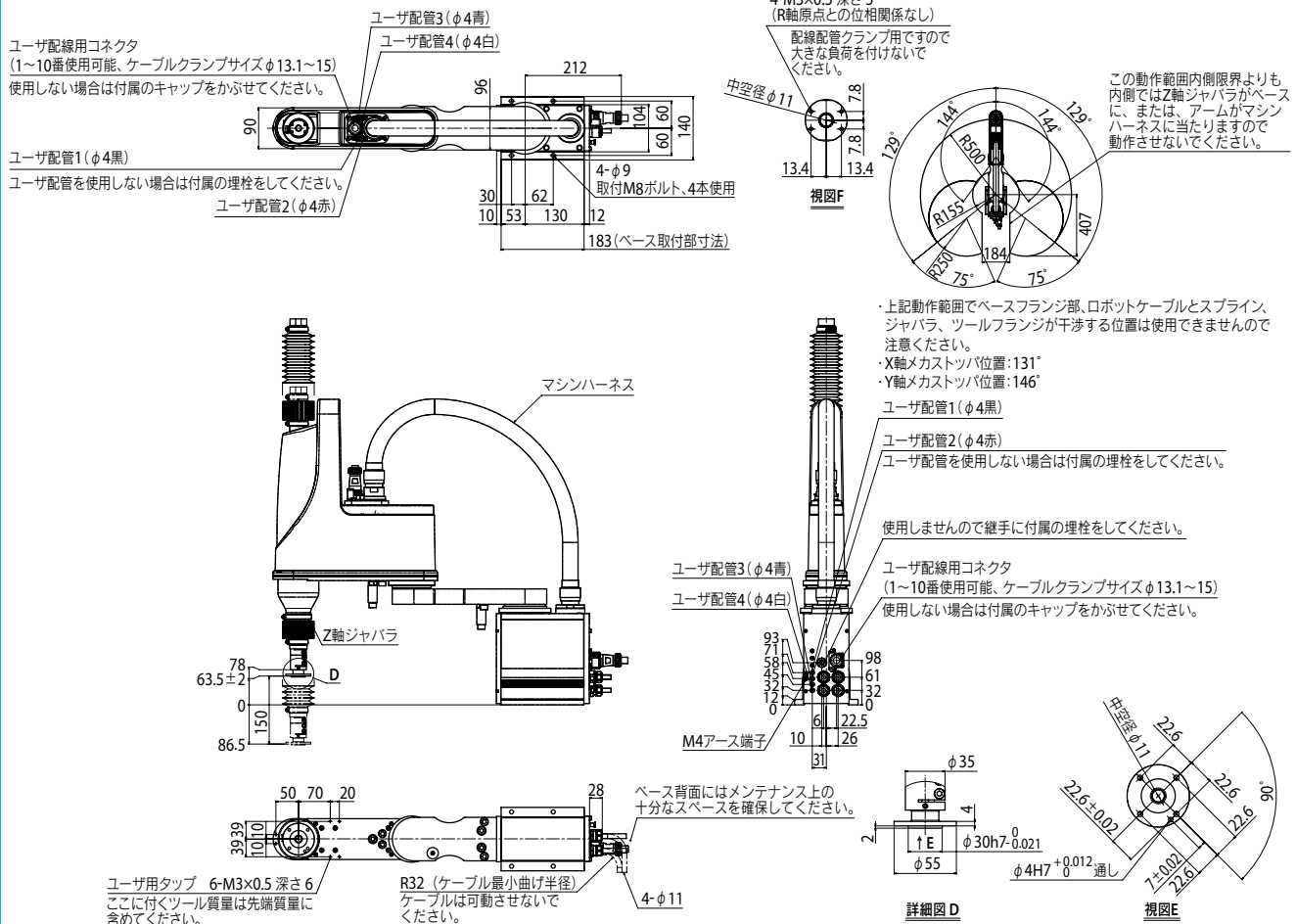
ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。
ユーザ配管2 (φ4赤)
使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。
ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。



ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。



YK500XGLP ツールフランジ取付仕様



YK500XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P678											

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	200 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	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 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 32 kg Z軸 300 mm: 33 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (2kg可搬、相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

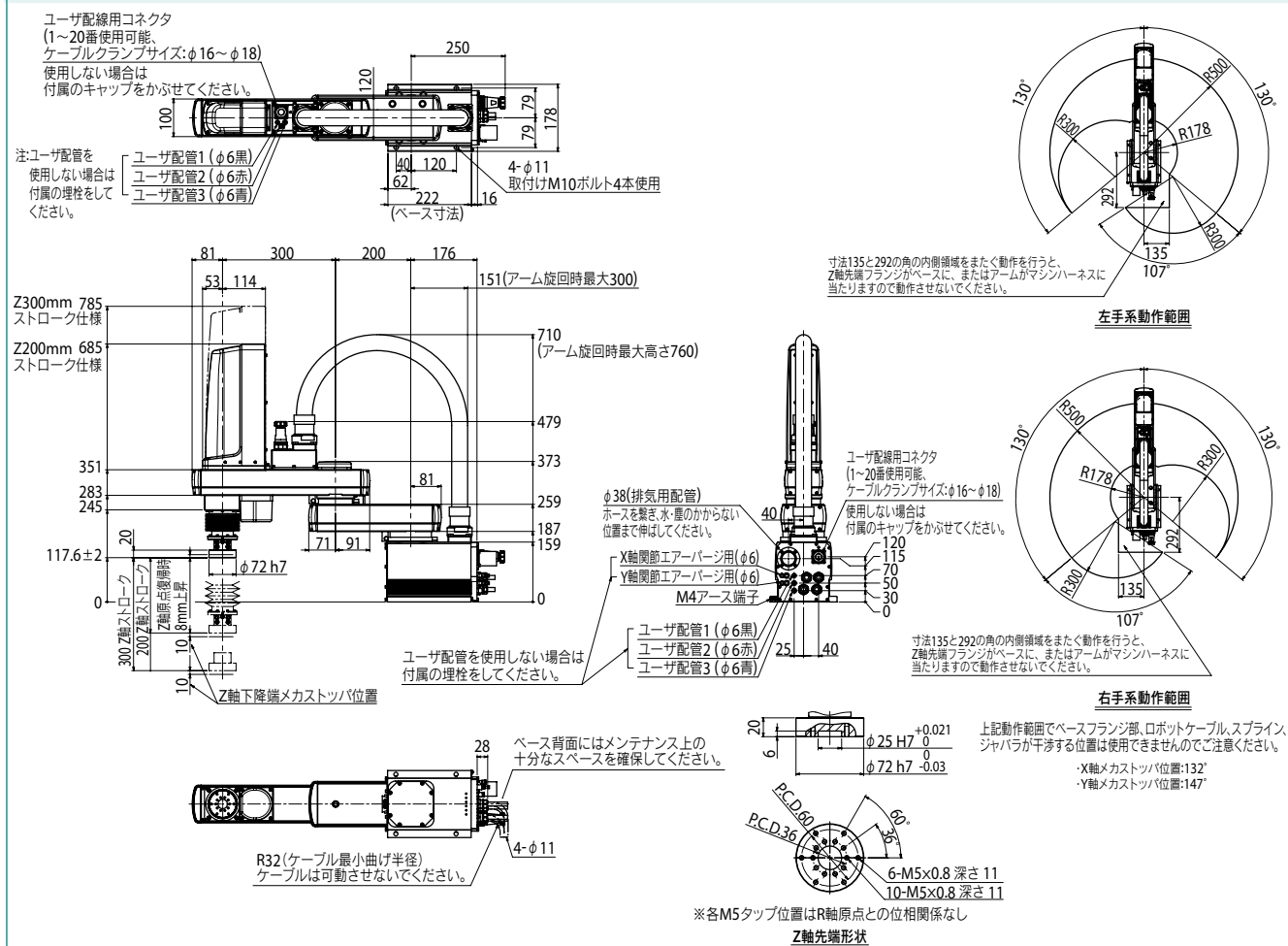
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結	直結
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.9 m/sec	1.1 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}	0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	26 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

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

※3. 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

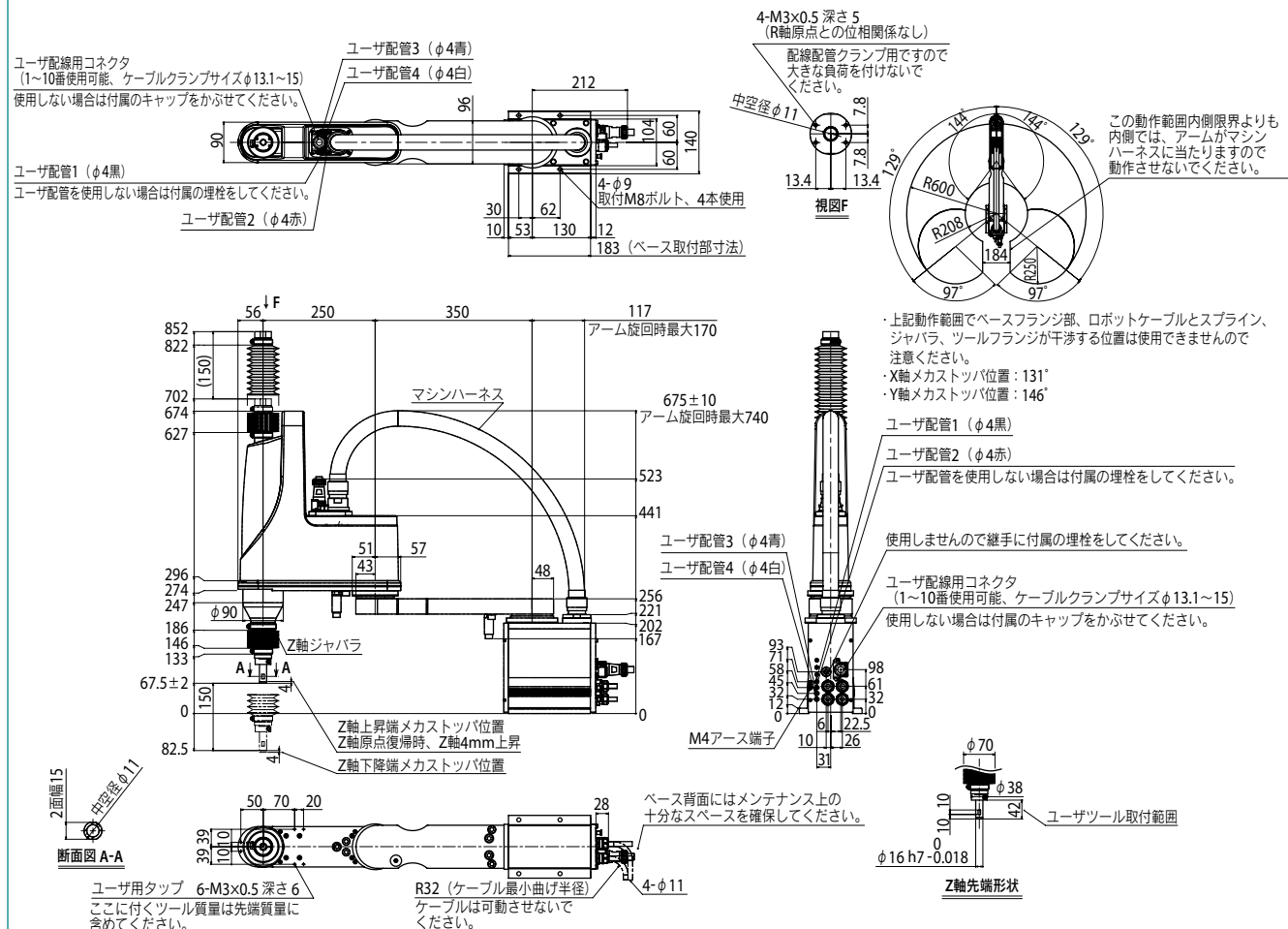
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

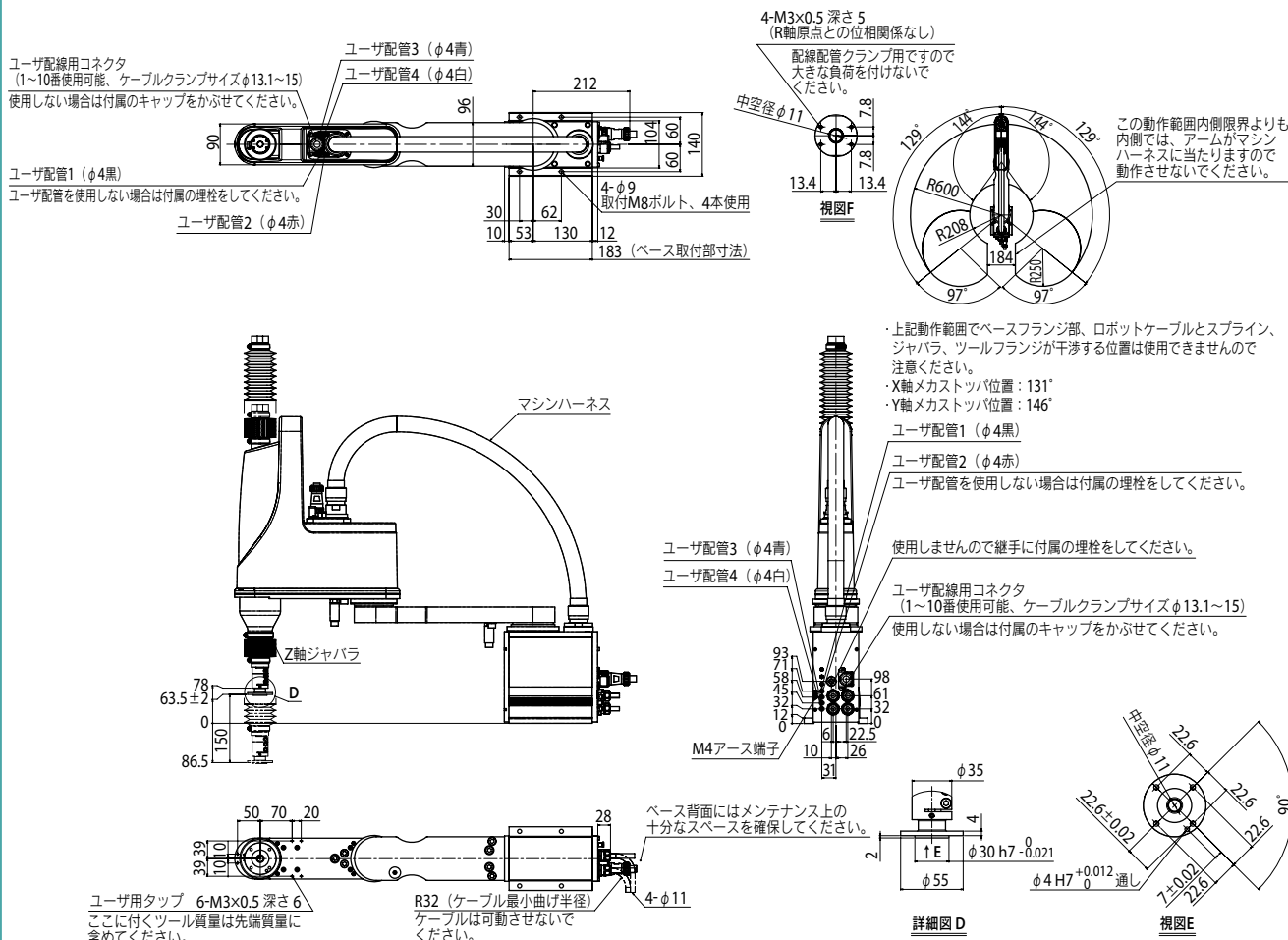
YK600XGLP



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

YK600XGLP ツールフランジ取付仕様



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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。
 RC340 ▶ P678

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 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 減速機 ~ 出力	直結			
		直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec
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 kgm ²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 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

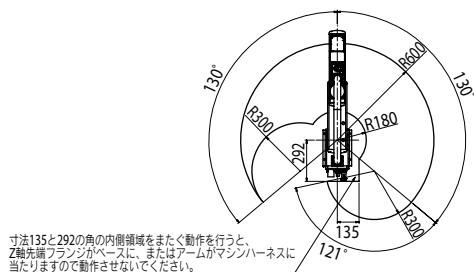
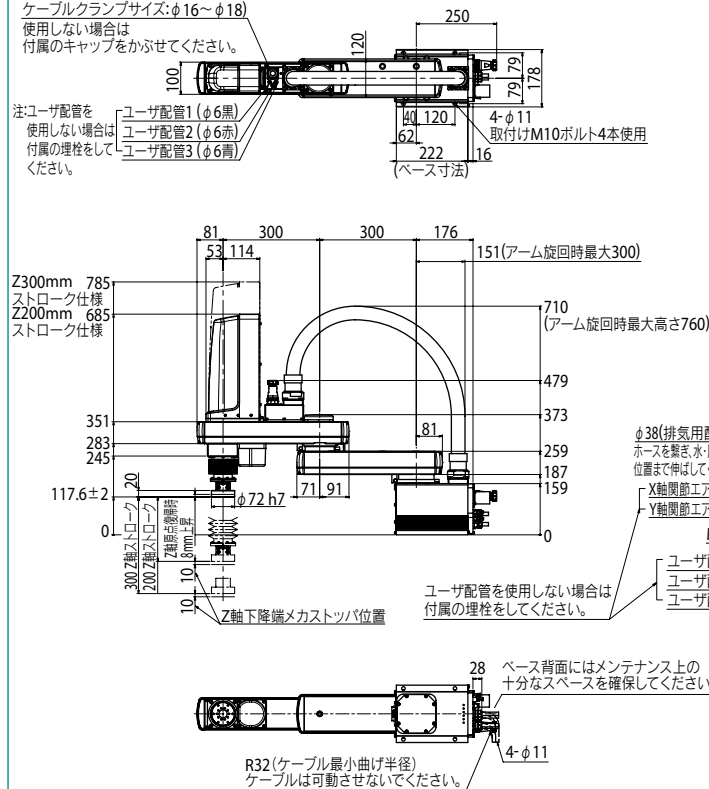
※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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。

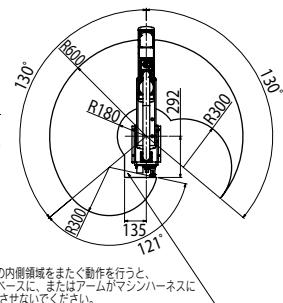
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGP

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



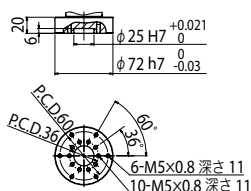
左手系動作範圍



右手系動作範圍

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

- ・X軸メカストツパ位置:132°
- ・Y軸メカストツパ位置:147°



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

適用コントローラ

RCX340 ► 678

垂直多関節ロボット	リニア/バネ/モータール	LCM	GX	Robonity	TRANSEVO	FLIP-X	PHASER	XY-X	YK-X	YP-X	CLEAN	CONTROLLER	INFORMATION	全方位/ タイナー	小型/中型	大型	壁取付け インバータ	防塵防滴
YA	LCM	GX	Robonity	TRANSEVO	FLIP-X	PHASER	XY-X	YK-X	YP-X	CLEAN	CONTROLLER	INFORMATION	全方位/ タイナー	小型/中型	大型	壁取付け インバータ	防塵防滴	

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

■ 基本仕様

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

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (2kg可搬、相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

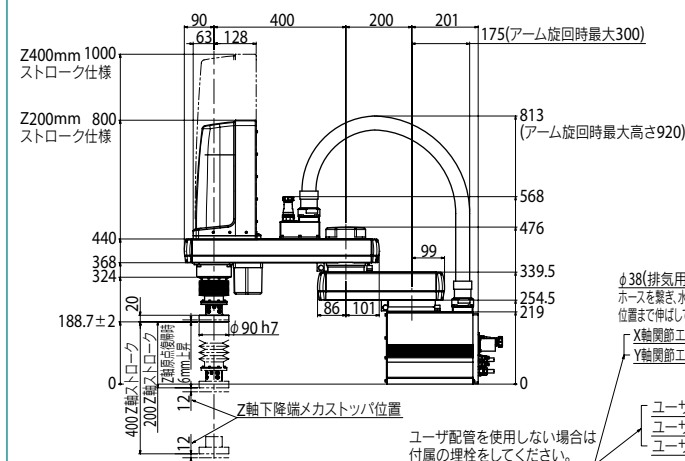
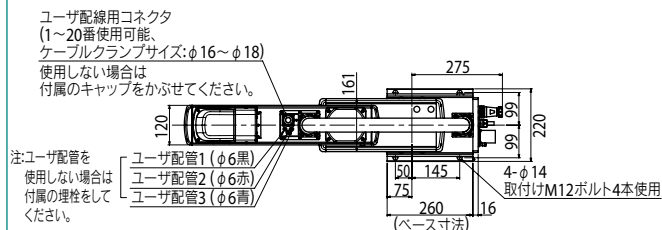
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

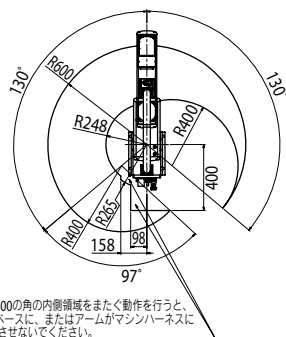
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGHP



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

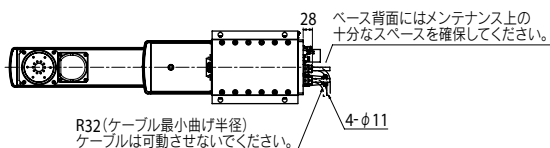
左手系動作範囲



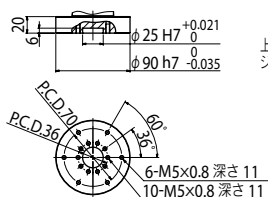
右手系動作範囲

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

・X軸メカストッパ位置: 132°
・Y軸メカストッパ位置: 152°



R32 (ケーブル最小曲半径)
ケーブルは可動させないでください。



※ 各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

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
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	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 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 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

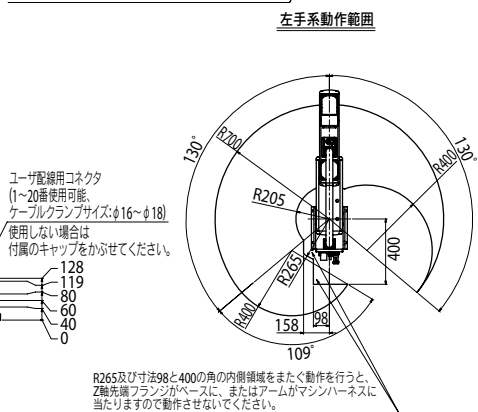
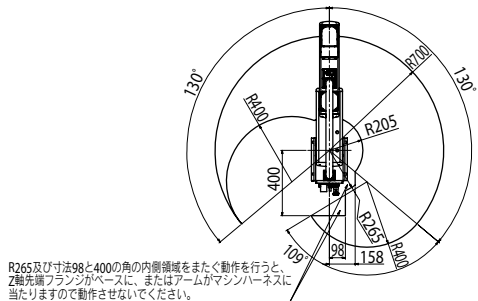
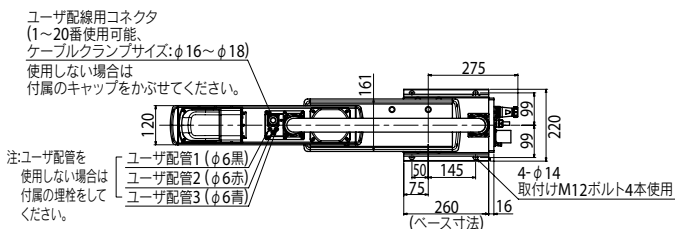
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

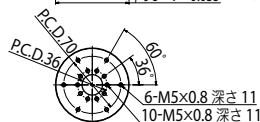
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

YK700XGP



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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	400 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	直結
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	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 kgm ²			
保護等級 ^{※4}	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq x 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 x 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 56 kg Z軸 400 mm: 58 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

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

※3. 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

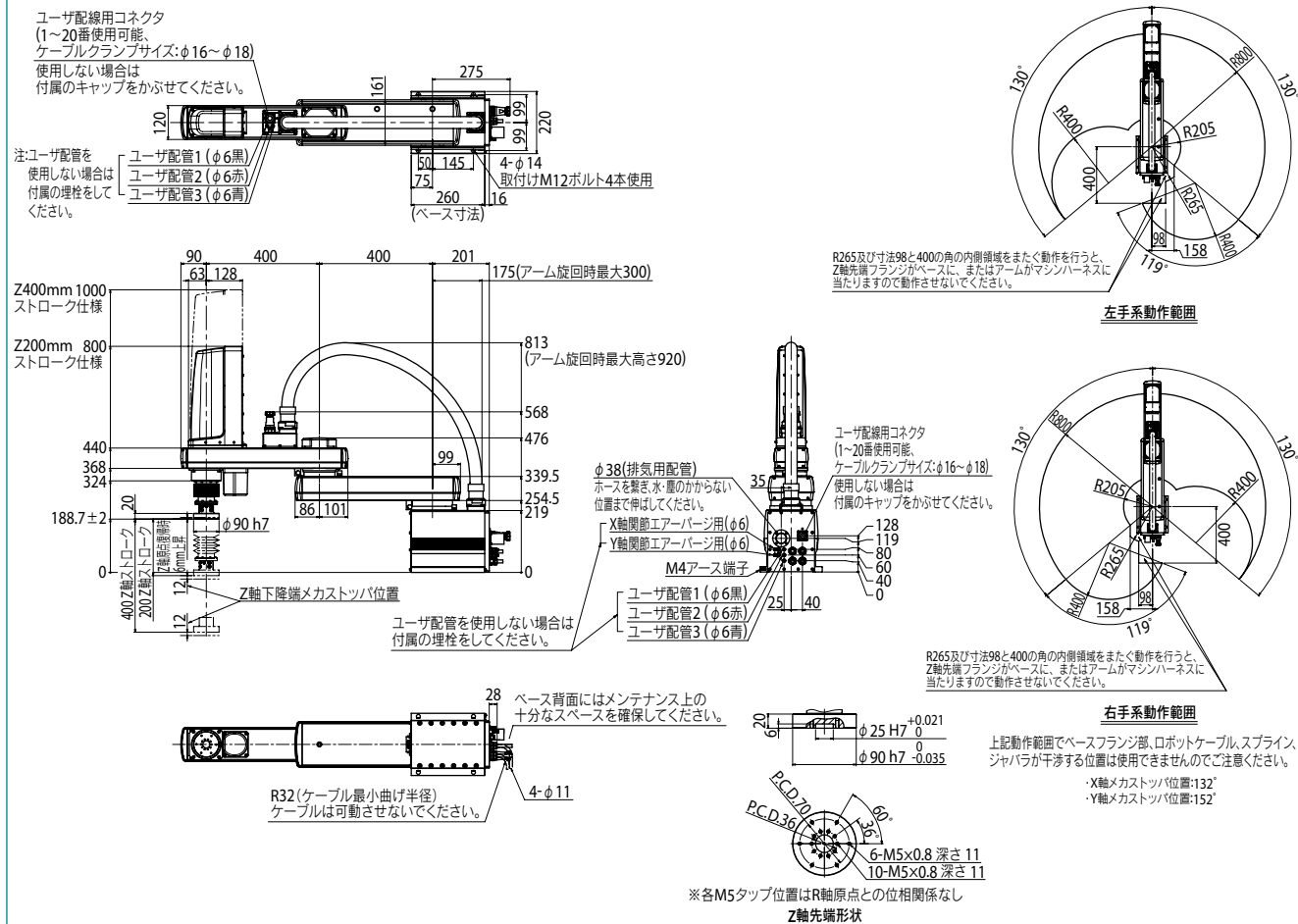
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

YK800XGP



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 (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.678**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P678

■ 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 減速機 ~ 出力	直結			
		直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		9.9 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 kgm ²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 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、粗位置決めアーチ干渉シオン)。

※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

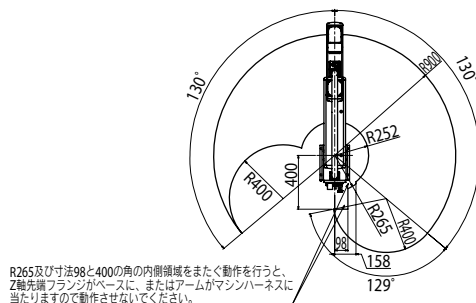
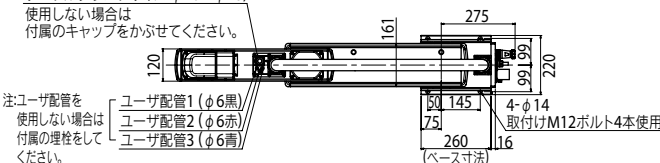
※可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 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。

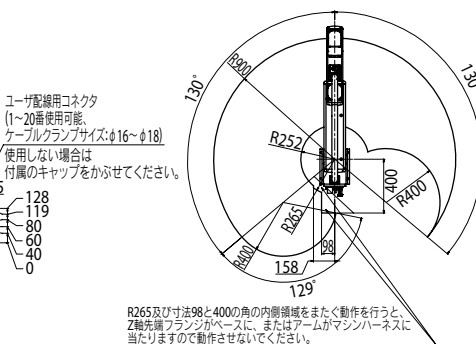
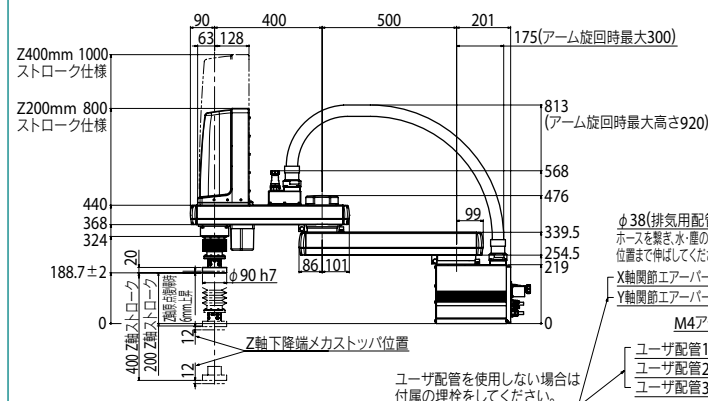
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK900XGP

ユーザ配線用コネクタ
(1~20番使用可能、
ケーブルクランプサイズ: $\phi 16 \sim \phi 18$)
使用しない場合は
付属のキャップをかぶせてください。



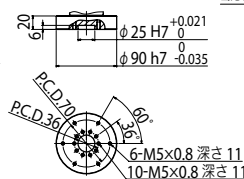
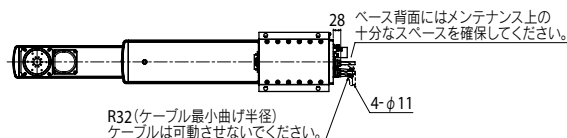
左手系動作範圍



右手系動作範圍

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

・X軸メカストツバ位置:132°
・Y軸メカストツバ位置:152°



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ

RCX340 ► 678

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
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.678**

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長 回転範囲	600 mm ±130°	400 mm ±150°	200 mm 400 mm —	— ±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		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.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 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、相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

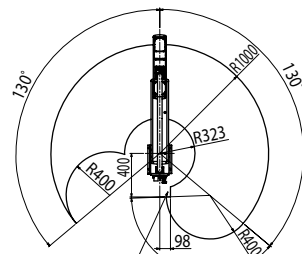
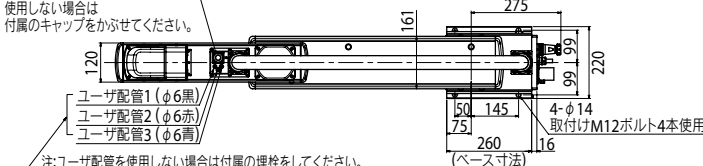
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

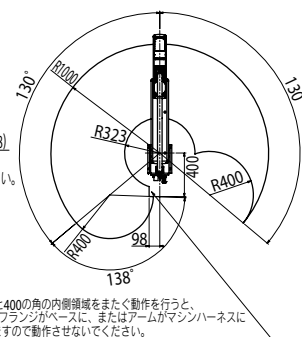
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XGP

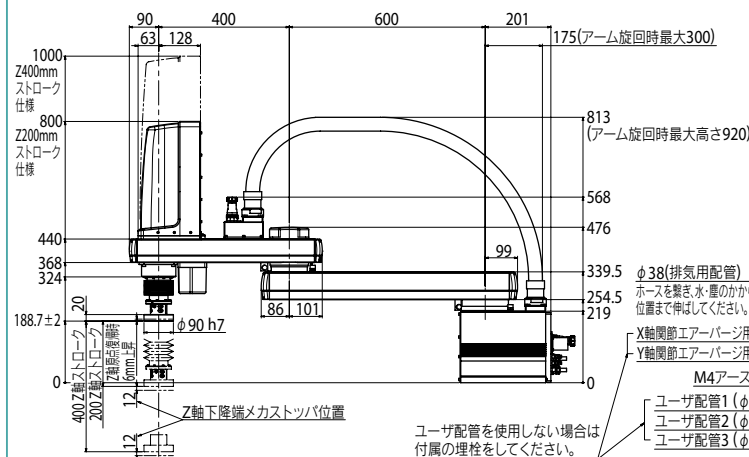
ユーザ配線用コネクタ
(1~20番使用可能、
ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18)
使用しない場合は
付属のキャップをかぶせてください。



左手系動作範囲

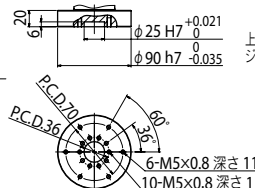
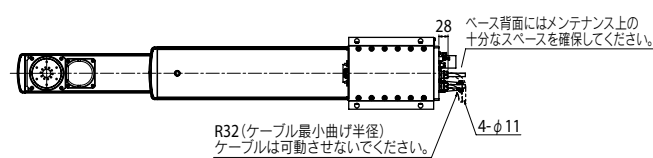


右手系動作範囲



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

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



※各M5タッピン位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状