スカラ型ロボット
YK-X
SERIES

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表 ……70
■ 注文型式説明……71
■ 注文型式用語説明 ……71

全方位
YK350TW……72
YK500TW……74

タイニー（超小型）
YK120XG……76
YK150XG……77
YK180XG……78
YK180X……79
YK220X……80

小型
YK250XG……81
YK350XG……83
YK400XE-4……86
YK400XG……88

中型
YK500XGL……90
YK500XG……92
YK510XE-10……93
YK600XGL……94
YK600XG……96
YK610XE-10……97
YK600XGH……98

大型
YK700XGL……99
YK710XE-10……100
YK700XG……101
YK800XG……102
YK900XG……103
YK1000XG……104
YK1200X……105
YK1200XG……106

壁取付け・天吊り・インバース
YK300XGS……107
YK400XGS……109
YK500XGS……111
YK600XGS……112
YK700XGS……113
YK800XGS……114
YK900XGS……115
YK1000XGS……116

防塵・防滴
YK250XGP……117
YK350XGP……119
YK400XGP……121
YK500XGLP……123
YK500XGP……125
YK600XGLP……126
YK600XGP……128
YK600XGHP……129
YK700XGP……130
YK800XGP……131
YK900XGP……132
YK1000XGP……133

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.72
全方位		YK500TW	6.8	0.29	5.0	0.005(定格) 0.05(最大)		P.74
標準	タイニー(超小型)	YK120XG	3.3	0.33	1.0	0.01	●	P.76
標準	タイニー(超小型)	YK150XG	3.4	0.33	1.0	0.01	●	P.77
標準	タイニー(超小型)	YK180XG	3.3	0.33	1.0	0.01	●	P.78
標準	タイニー(超小型)	YK180X	3.3	0.39	1.0	0.01	●	P.79
標準	タイニー(超小型)	YK220X	3.4	0.42	1.0	0.01	●	P.80
標準	小型	YK250XG	4.5	0.43	5.0	0.05	●	P.81
標準	小型	YK350XG	5.6	0.44	5.0	0.05	●	P.83
標準	小型	YK400XE-4	6.0	0.41	4.0	0.05		P.86
標準	小型	YK400XG	6.1	0.45	5.0	0.05	●	P.88
標準	中型	YK500XGL	5.1	0.48	5.0	0.05	●	P.90
標準	中型	YK500XG	7.6	0.42	10.0	0.30	●	P.92
標準	中型	YK510XE-10	7.8	0.38	10.0	0.30		P.93
標準	中型	YK600XGL	4.9	0.54	5.0	0.05	●	P.94
標準	中型	YK600XG	8.4	0.43	10.0	0.30	●	P.96
標準	中型	YK610XE-10	8.6	0.39	10.0	0.30		P.97
標準	中型	YK600XGH	7.7	0.47	20.0	1.0	●	P.98
標準	大型	YK700XGL	9.2	0.50	10.0	0.30	●	P.99
標準	大型	YK710XE-10	9.5	0.42	10.0	0.30		P.100
標準	大型	YK700XG	8.4	0.42	20.0	1.0	●	P.101
標準	大型	YK800XG	9.2	0.48	20.0	1.0	●	P.102
標準	大型	YK900XG	9.9	0.49	20.0	1.0	●	P.103
標準	大型	YK1000XG	10.6	0.49	20.0	1.0	●	P.104
標準	大型	YK1200X	7.4	0.91	50.0	2.45		P.105
標準	大型	YK1200XG	7.7	0.61	50.0	2.45	●	P.106
壁掛け・天吊り・インバース		YK300XGS	4.4	0.49	5.0	0.05	●	P.107
壁掛け・天吊り・インバース		YK400XGS	6.1	0.49	5.0	0.05	●	P.109
壁掛け・天吊り・インバース		YK500XGS	7.6	0.45	10.0	0.3	●	P.111
壁掛け・天吊り・インバース		YK600XGS	8.4	0.46	10.0	0.3	●	P.112
壁掛け・天吊り・インバース		YK700XGS	8.4	0.42	20.0	1.0	●	P.113
壁掛け・天吊り・インバース		YK800XGS	9.2	0.48	20.0	1.0	●	P.114
壁掛け・天吊り・インバース		YK900XGS	9.9	0.49	20.0	1.0	●	P.115
壁掛け・天吊り・インバース		YK1000XGS	10.6	0.49	20.0	1.0	●	P.116
防塵・防滴		YK250XGP	4.5	0.50	4.0	0.05	●	P.117
防塵・防滴		YK350XGP	5.6	0.52	4.0	0.05	●	P.119
防塵・防滴		YK400XGP	6.1	0.50	4.0	0.05	●	P.121
防塵・防滴		YK500XGLP	5.1	0.66	4.0	0.05	●	P.123
防塵・防滴		YK500XGP	7.6	0.55	10.0	0.3	●	P.125
防塵・防滴		YK600XGLP	4.9	0.71	4.0	0.05	●	P.126
防塵・防滴		YK600XGP	8.4	0.56	10.0	0.3	●	P.128
防塵・防滴		YK600XGHP	7.7	0.57	20.0	1.0	●	P.129
防塵・防滴		YK700XGP	8.4	0.52	20.0	1.0	●	P.130
防塵・防滴		YK800XGP	9.2	0.58	20.0	1.0	●	P.131
防塵・防滴		YK900XGP	9.9	0.59	20.0	1.0	●	P.132
防塵・防滴		YK1000XGP	10.6	0.59	20.0	1.0	●	P.133

※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.636

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

※機種によって、注文型式による選択項目が異なります

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②原点復帰方法 (YK400XE-4のみ)	原点復帰方法を選択してください。 S：センサー仕様　T：突当て仕様
③Z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。
④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
⑤中通しシャフト / キャップ	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：中通しシャフト付き　C：中通しキャップ付き
⑥ブレーキ解除スイッチ	ブレーキ解除スイッチの有無を選択してください。 **無記入**：なし　BS：あり
⑦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。
⑧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.636

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			

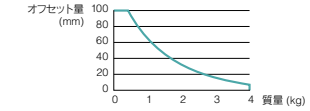
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

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

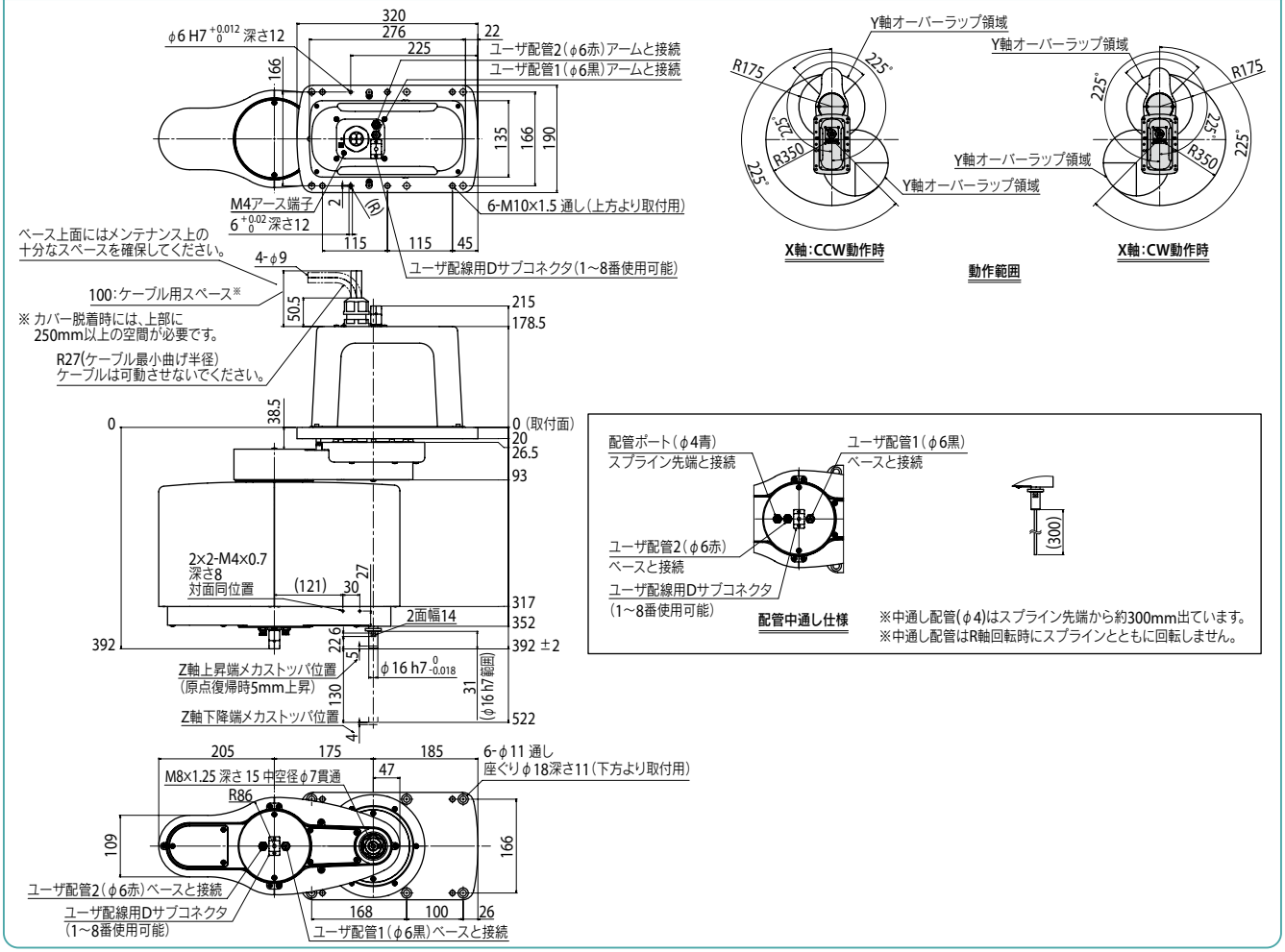


※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

※ 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。

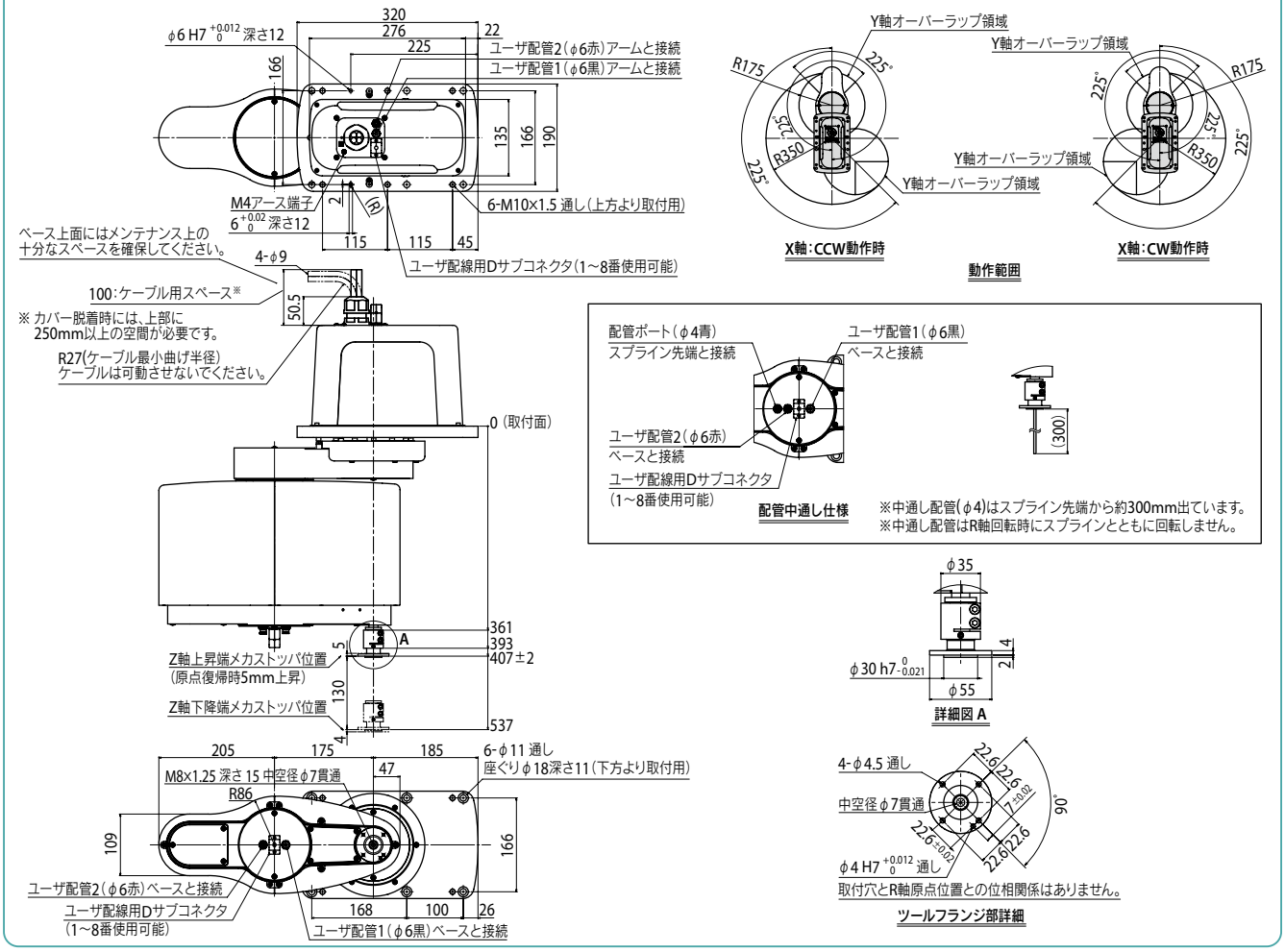
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350TW



適用コントローラ RCX340 ▶ 636

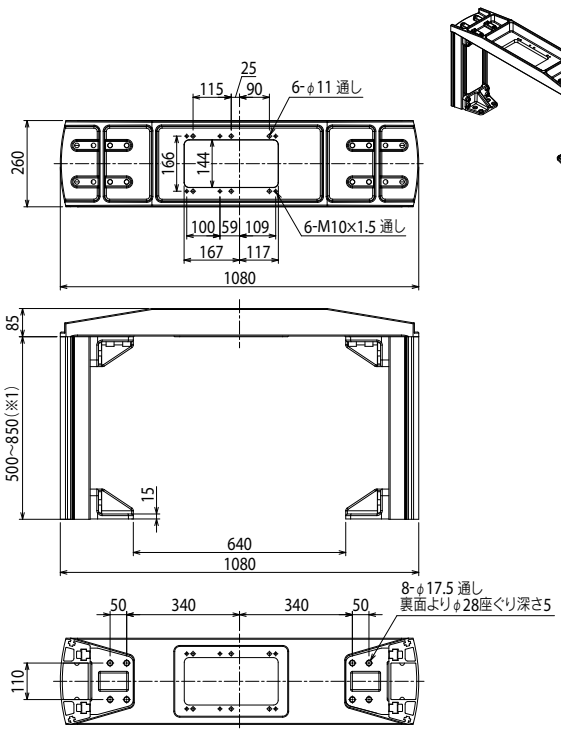
YK350TW　ツールフランジ取付仕様



■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。

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

適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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▶ P636

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			

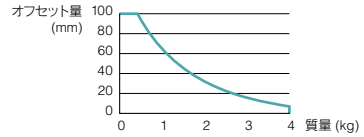
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様は4 kgとなります。
※3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

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）

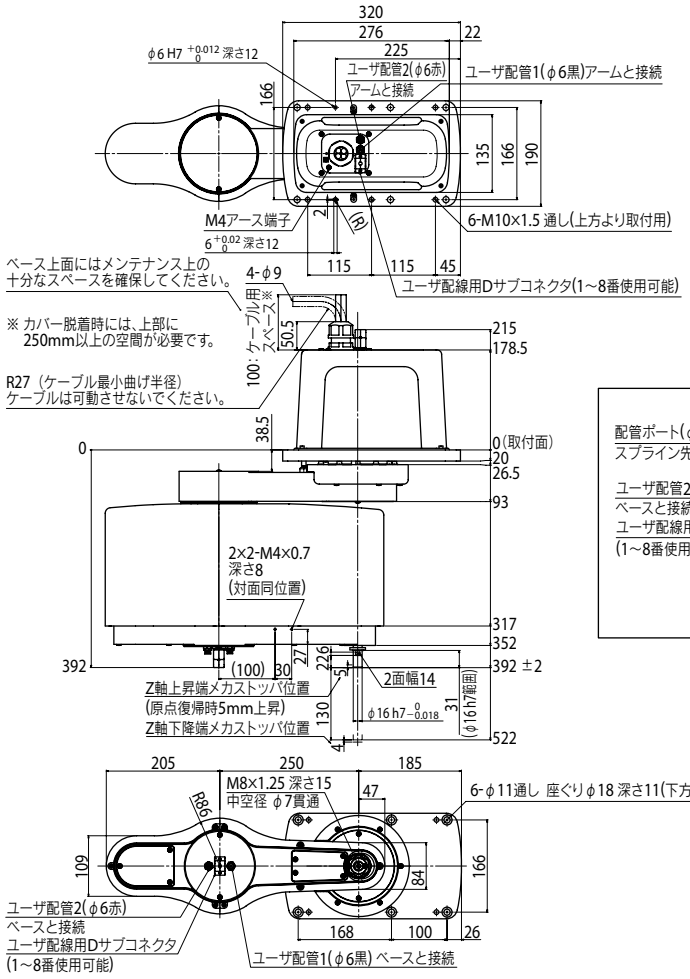
負荷質量とR軸中心からのオフセット量（重心位置）の推奨位置関係

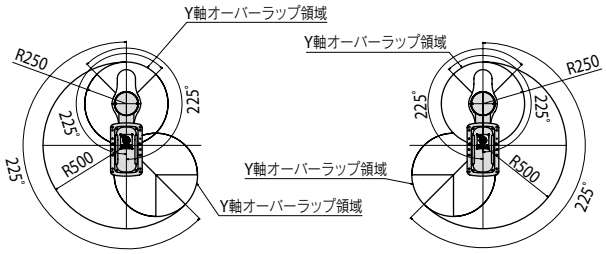


※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

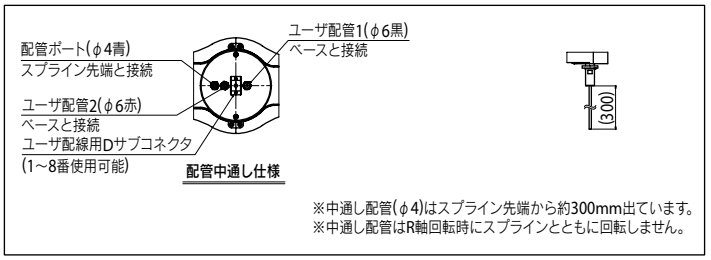
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500TW





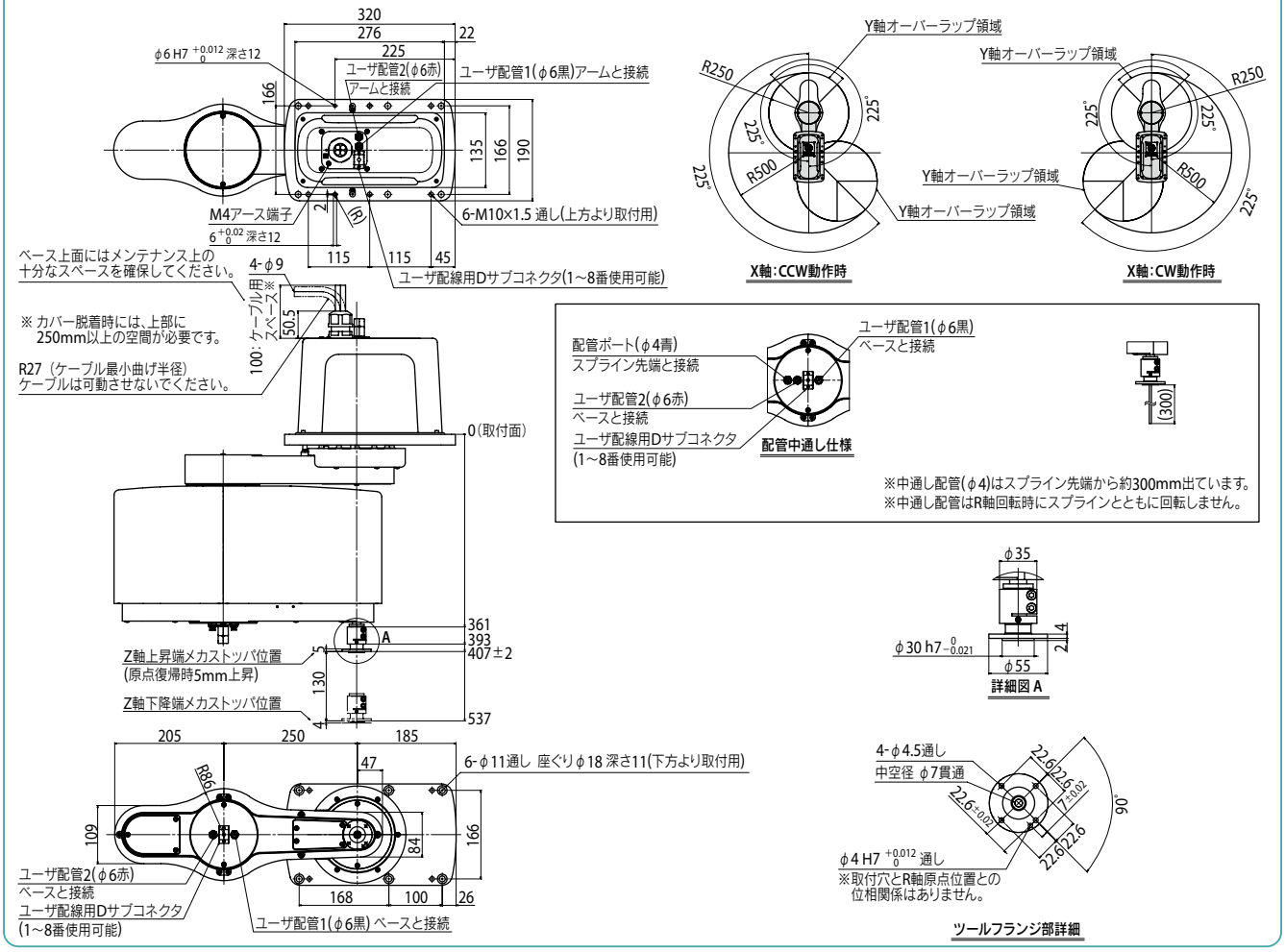
X軸：CCW動作時　　X軸：CW動作時



※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。

適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

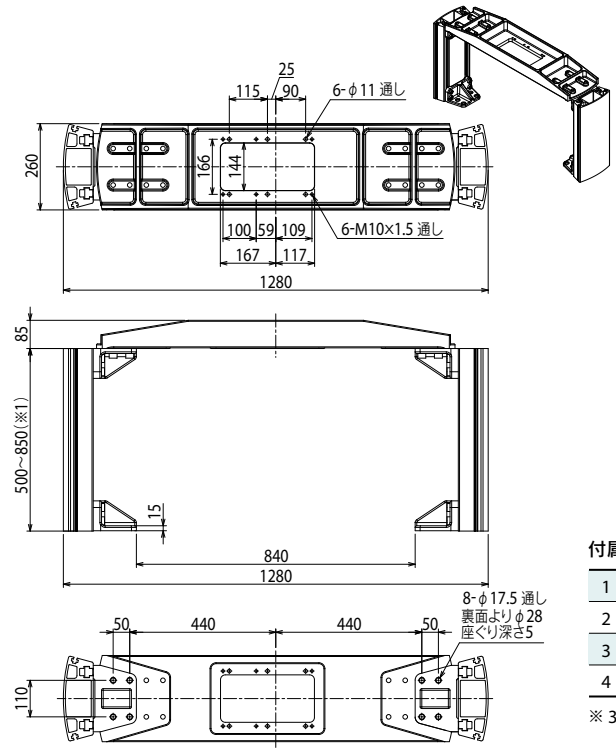
YK500TW　ツールフランジ取付仕様



■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。

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

適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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.636

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。

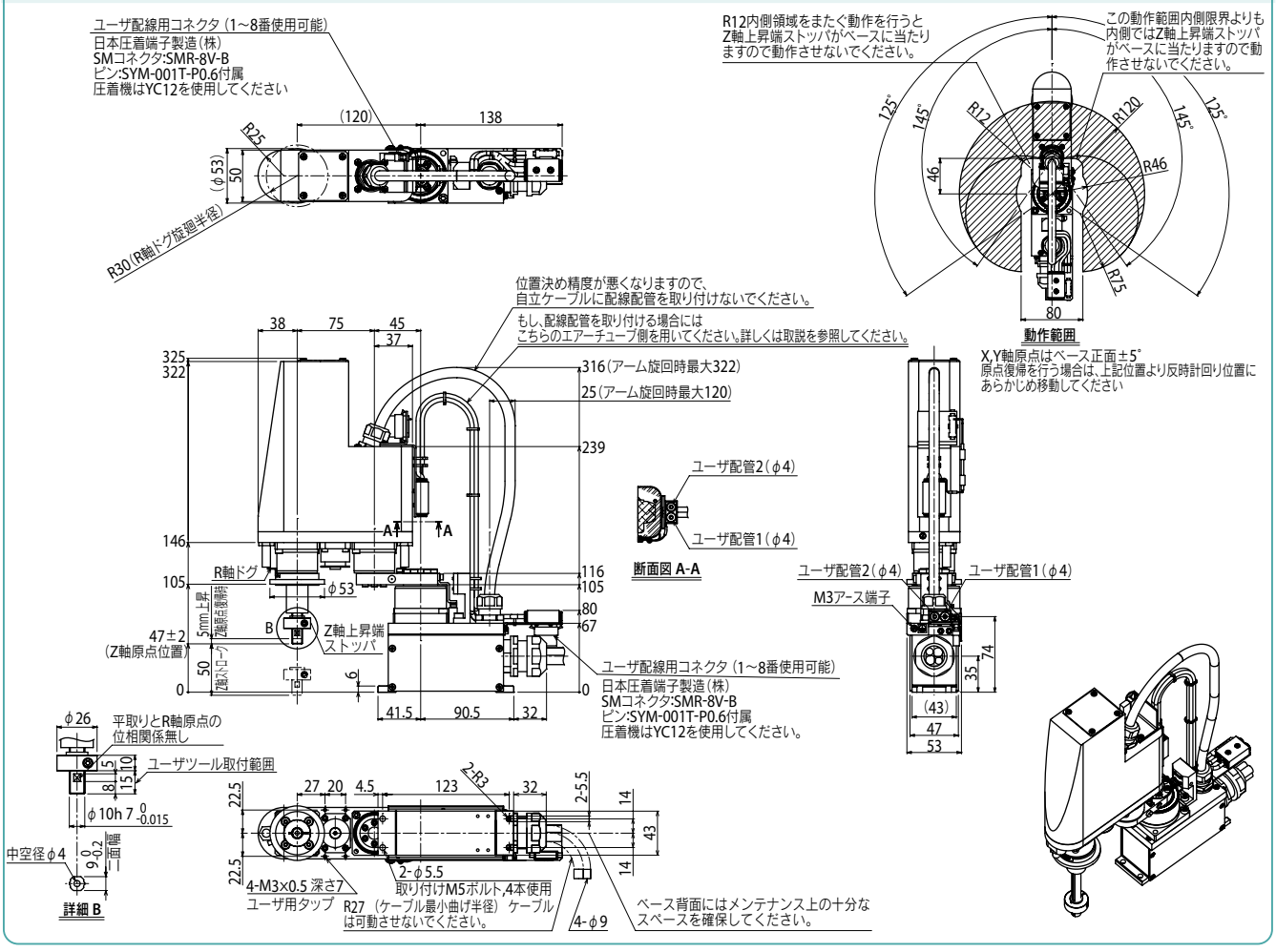
適用コントローラ

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▶ 636

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 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.636

■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。

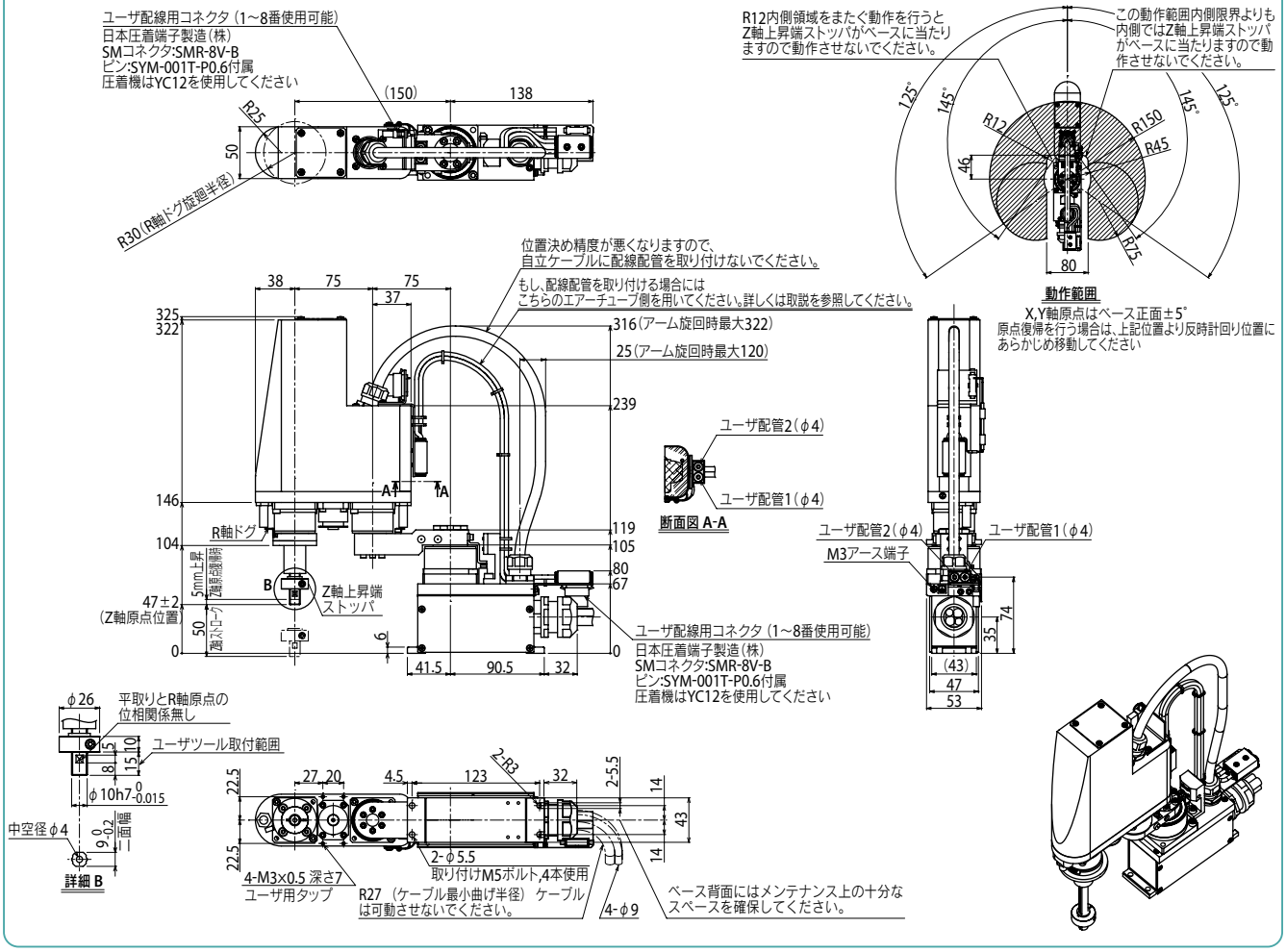
■適用コントローラ

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。

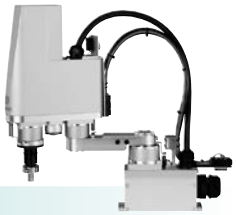
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK150XG



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.636

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。

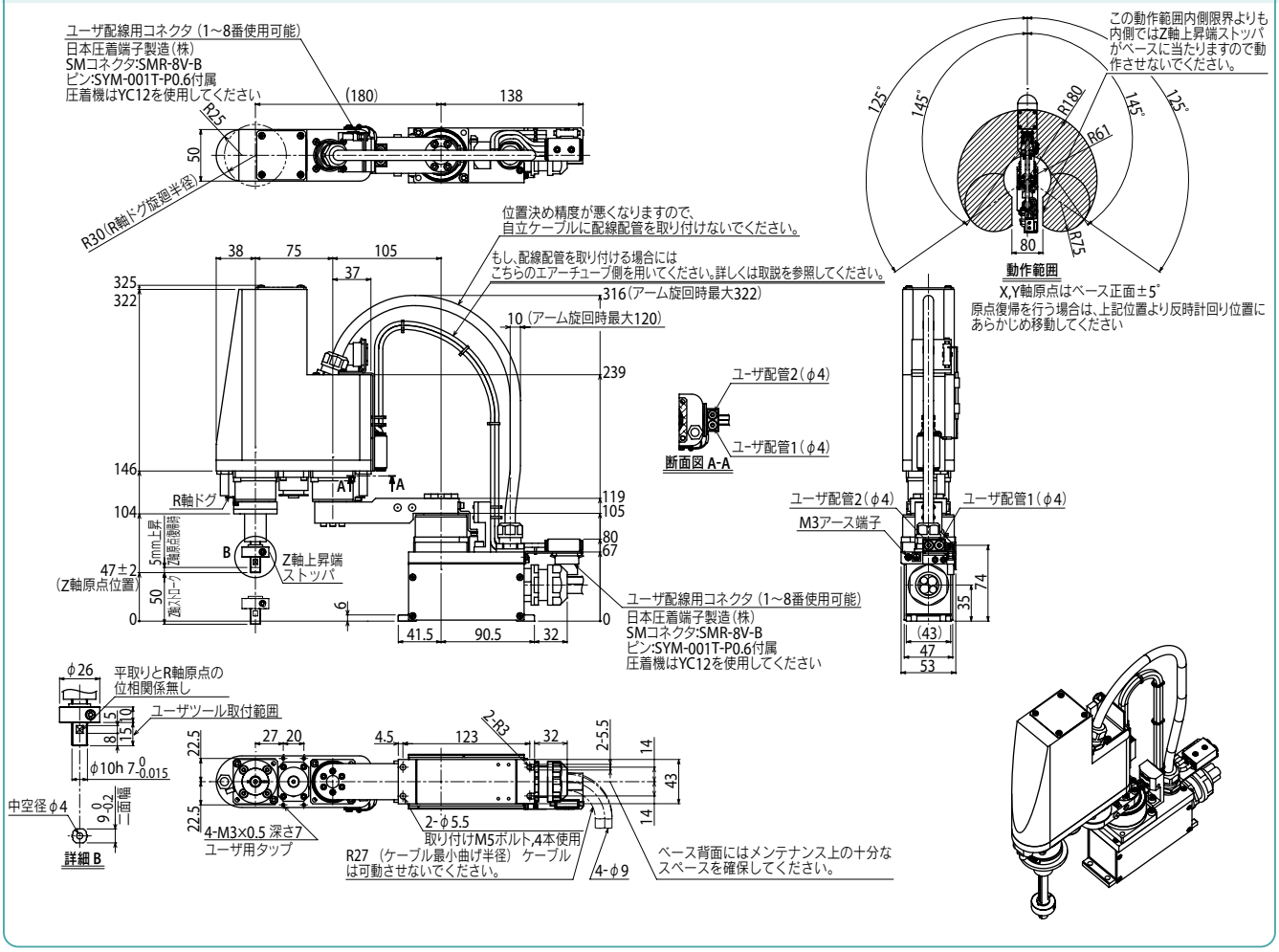
適用コントローラ

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 ▶ 636

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	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
	100：100mm	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.636

■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。

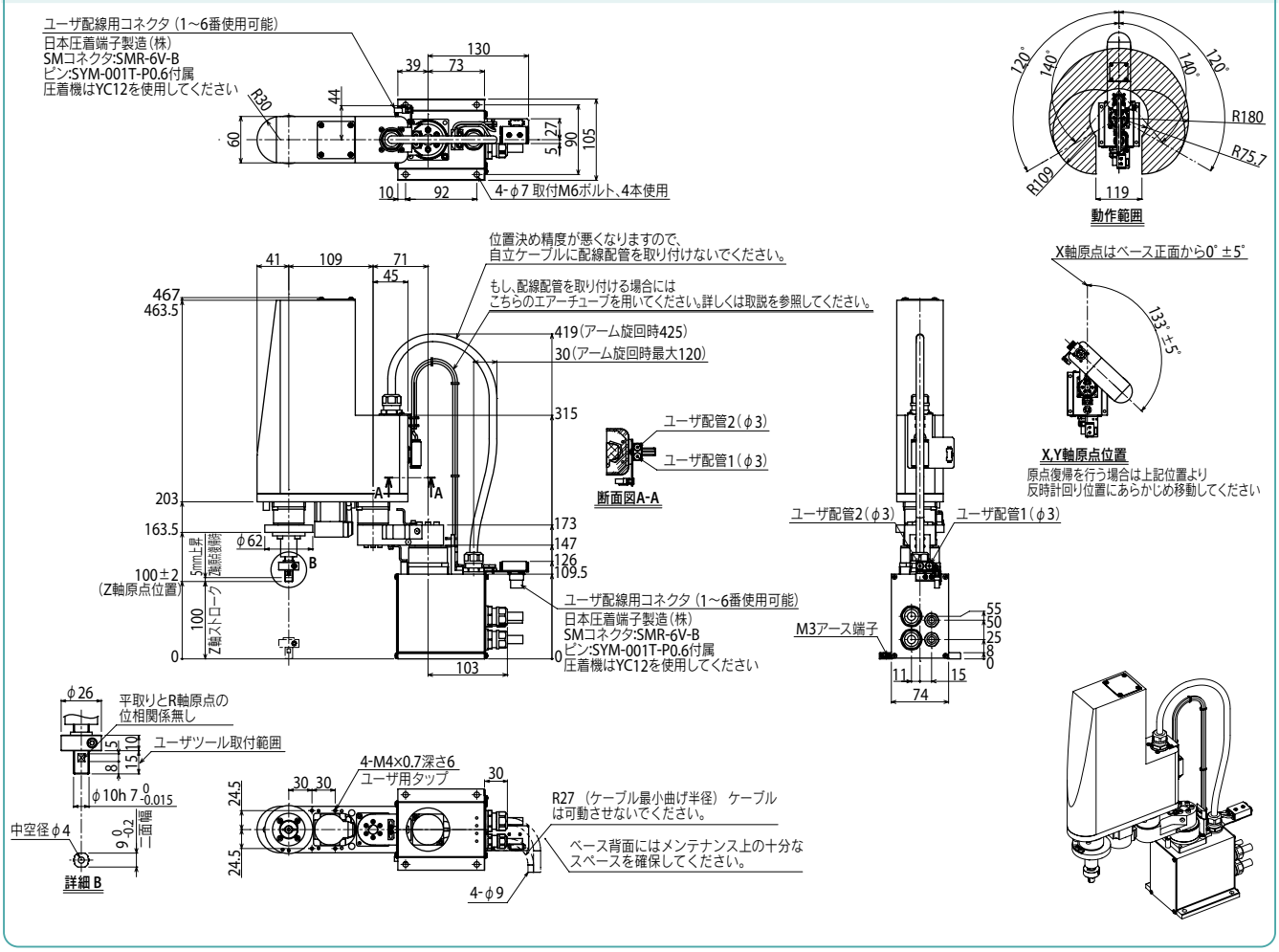
■適用コントローラ

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▶ 636

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.636

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。

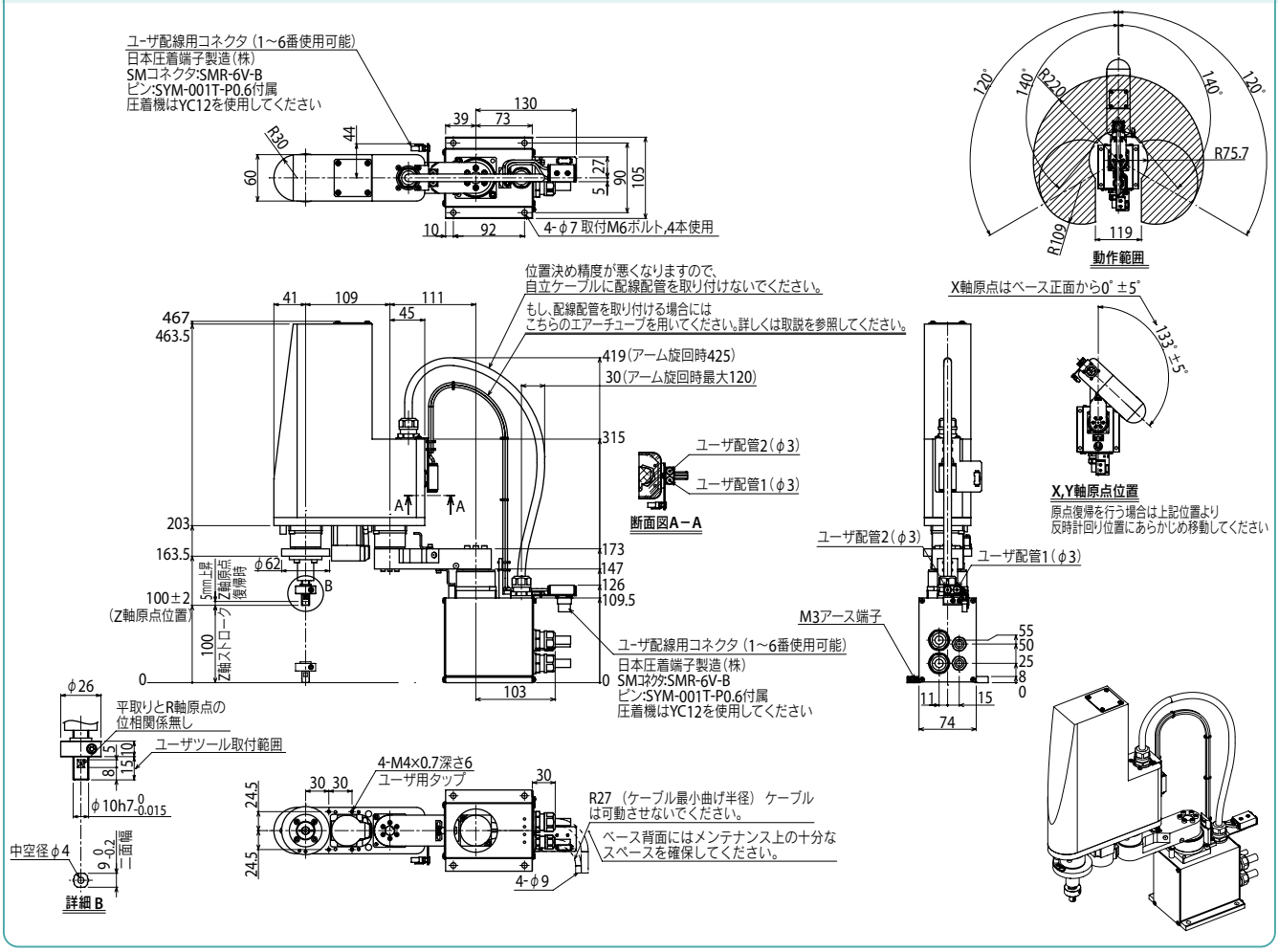
適用コントローラ

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▶ 636

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 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▶ P.636

■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

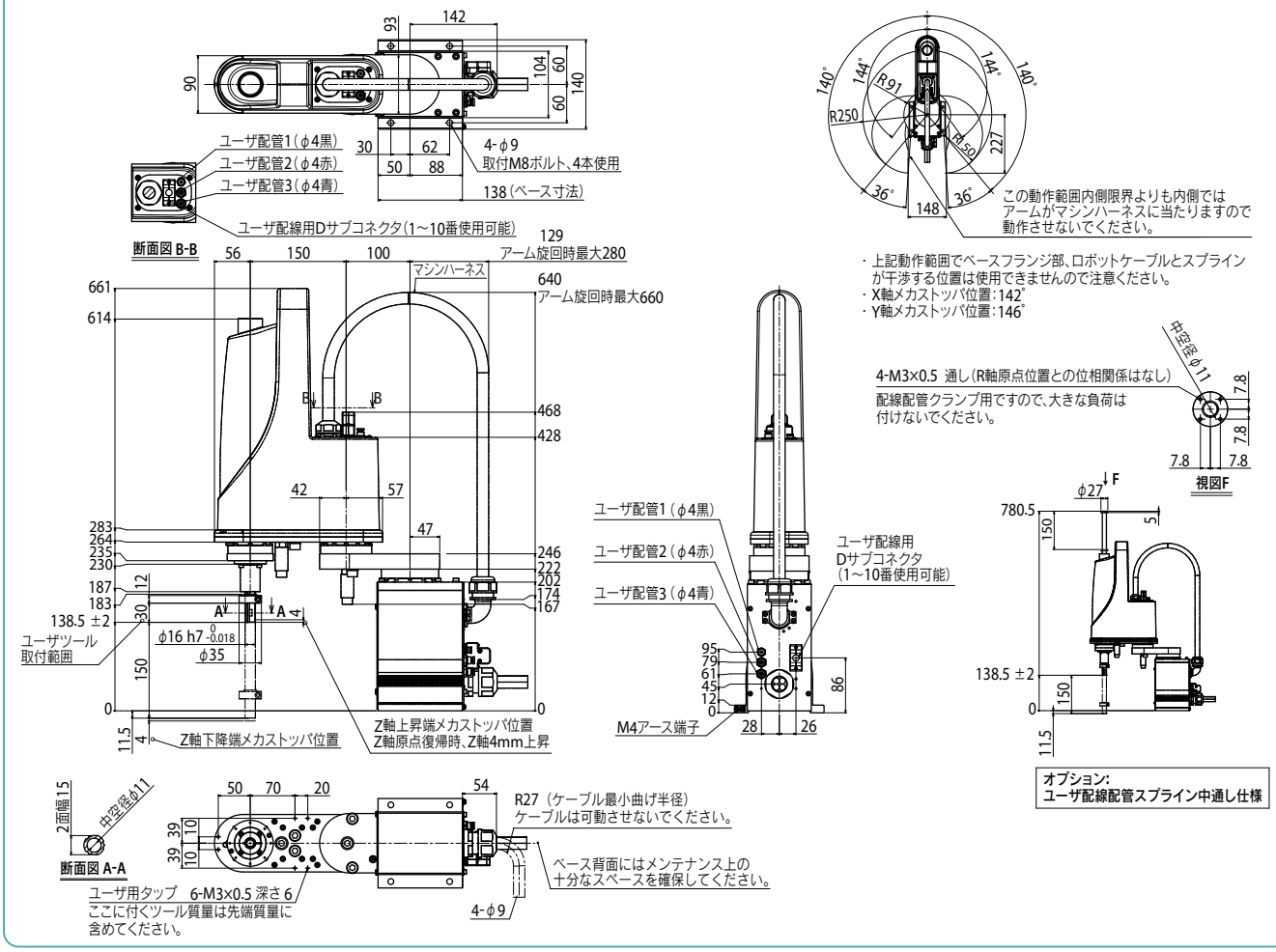
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

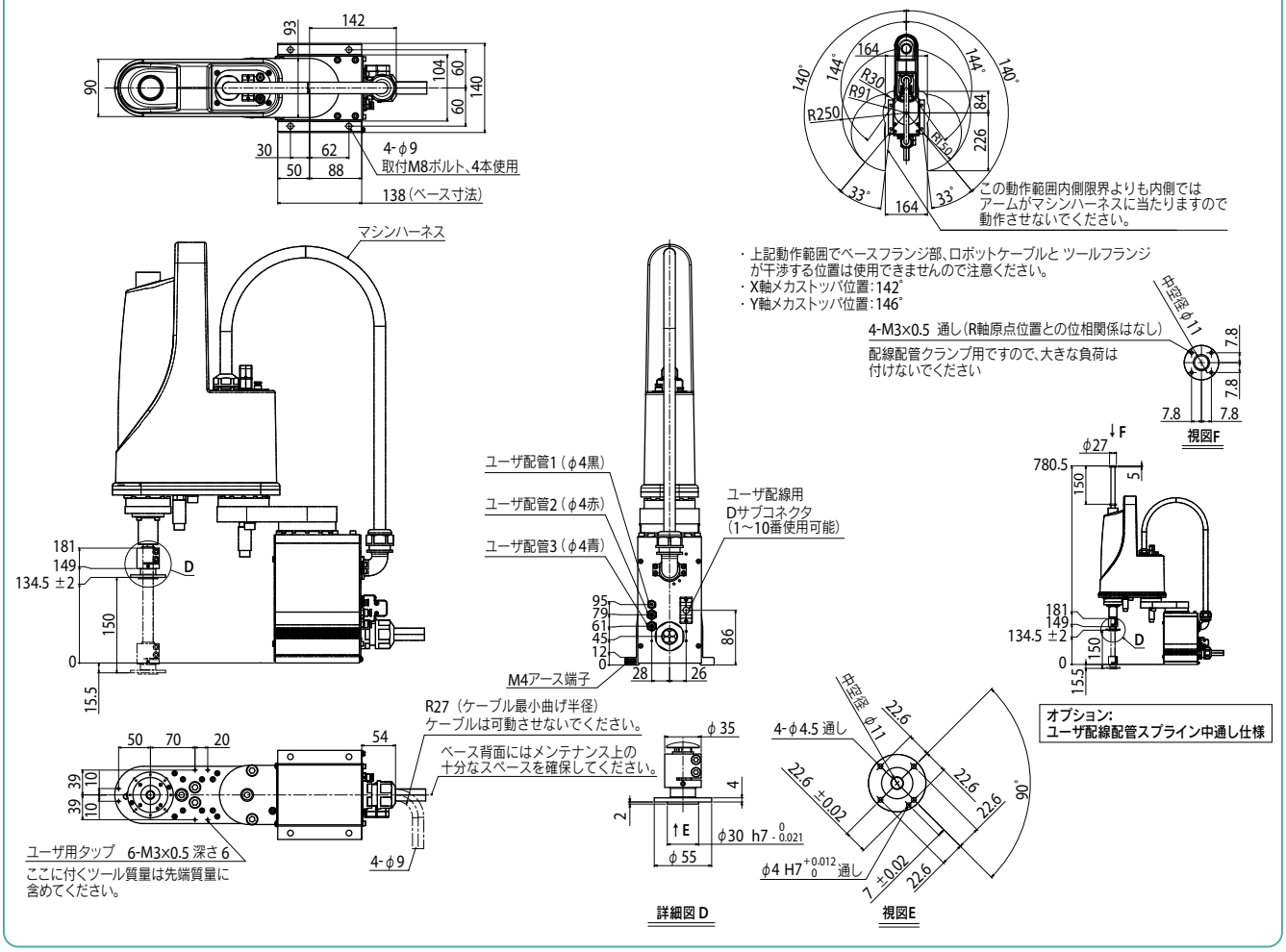
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XG



YK250XG

YK250XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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.636

■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

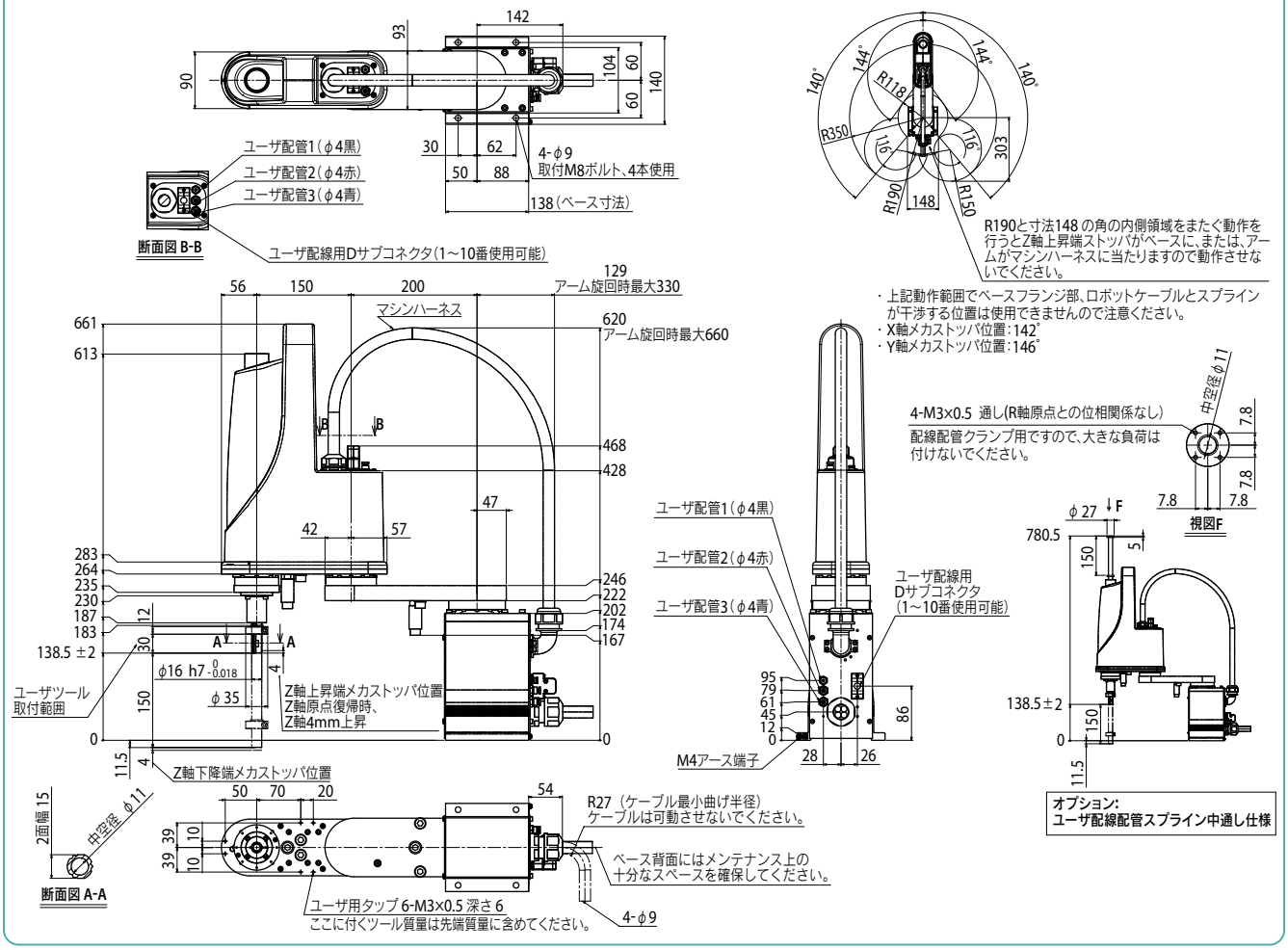
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

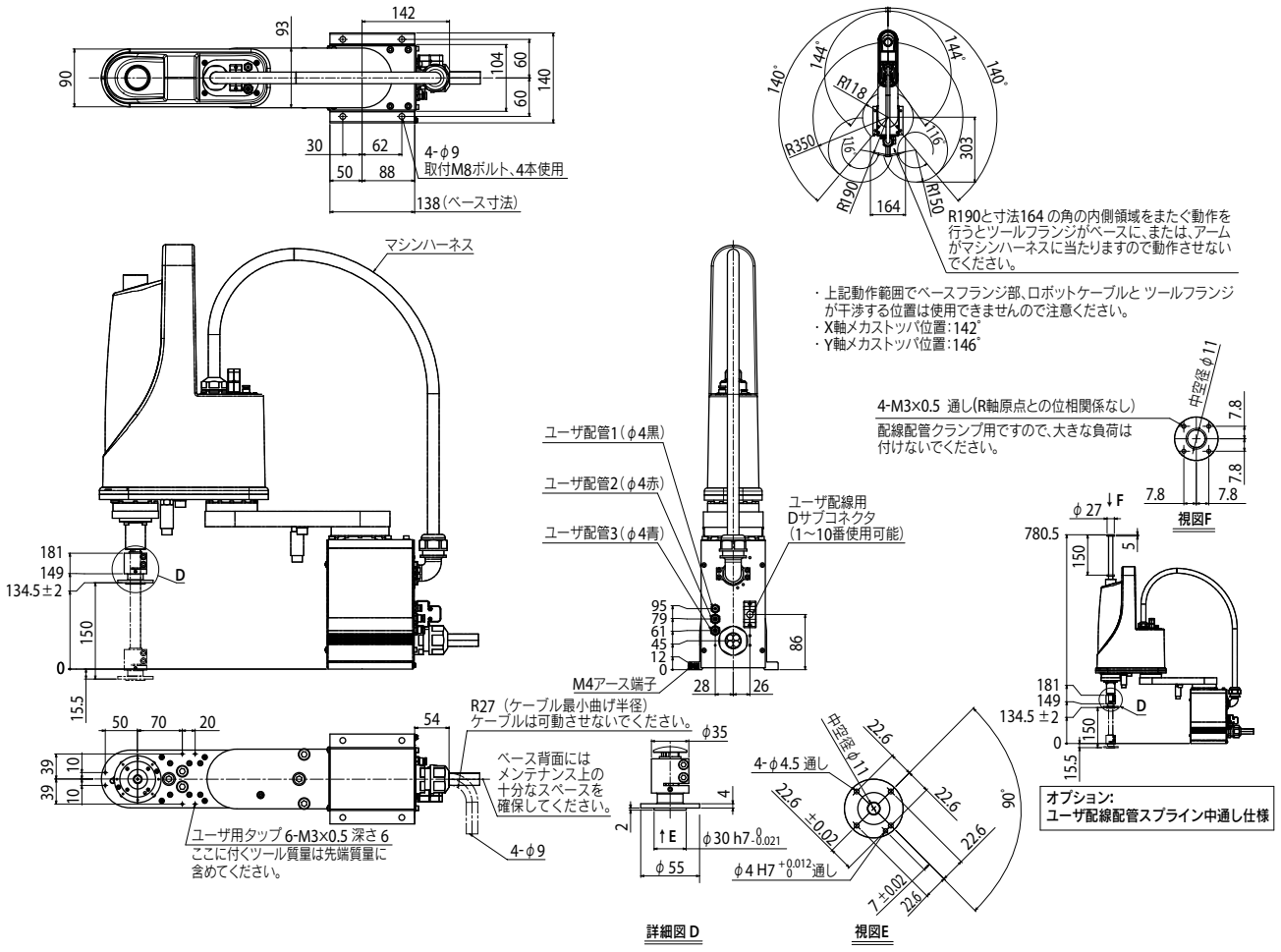
YK350XG



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK350XG

YK350XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

MEMO

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 S：センサー仕様 T：突当て仕様	-	Z軸ストローク	-	中通しシャフト 無記入：なし S：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	-	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.636

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 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			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

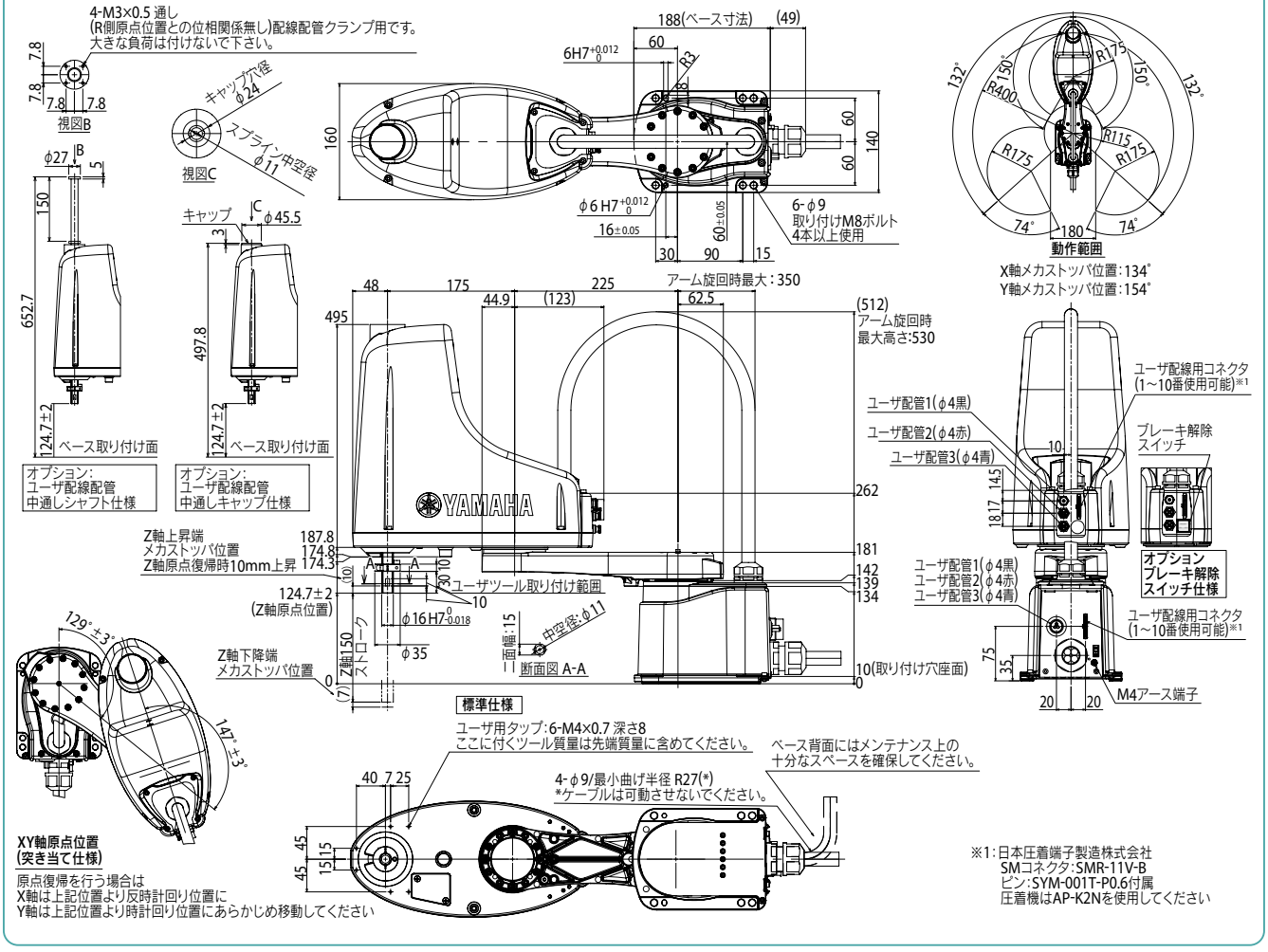
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

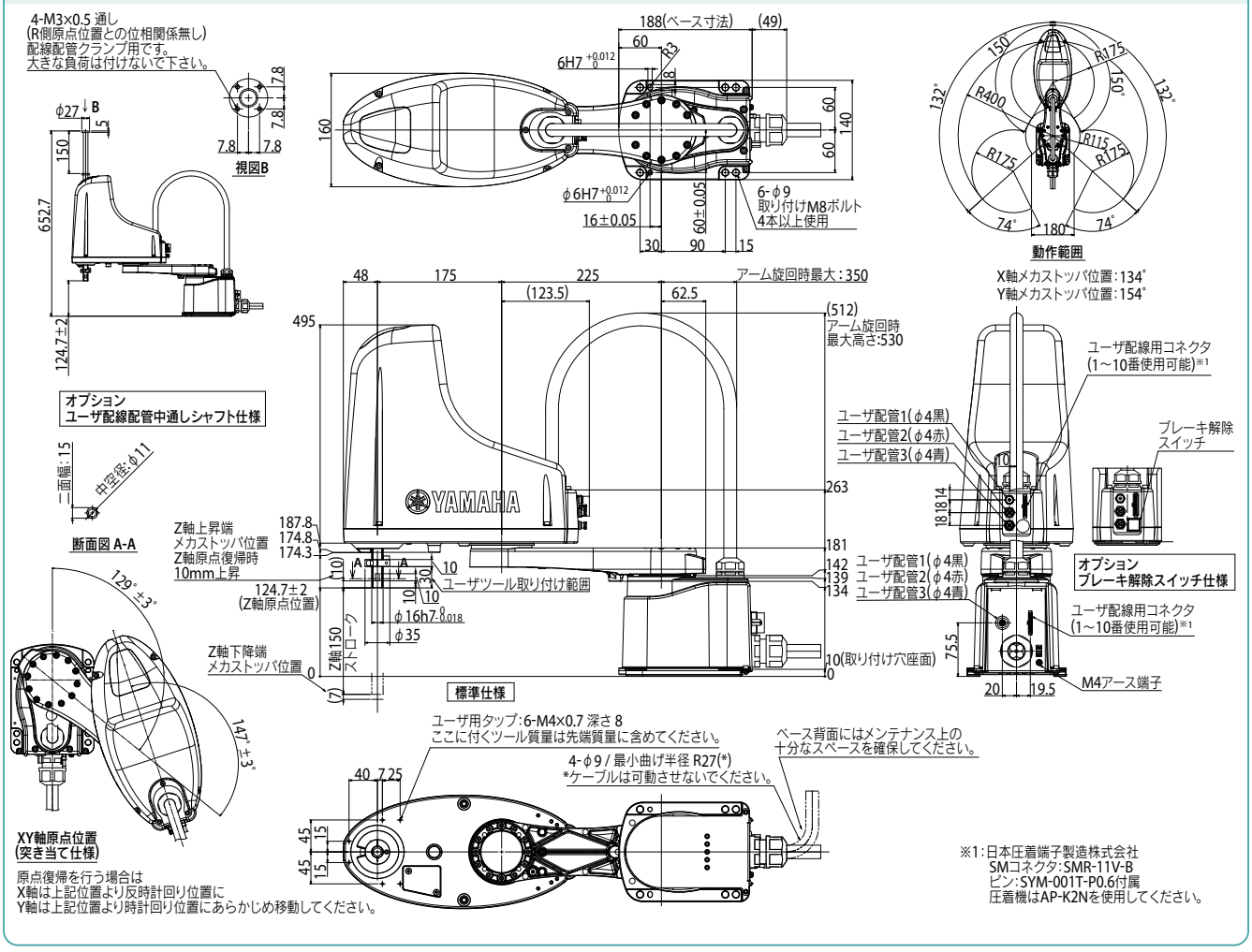
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XE-4　2025年2月以降出荷仕様



適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK400XE-4 2025年1月以前出荷仕様



適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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 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▶ P.636

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

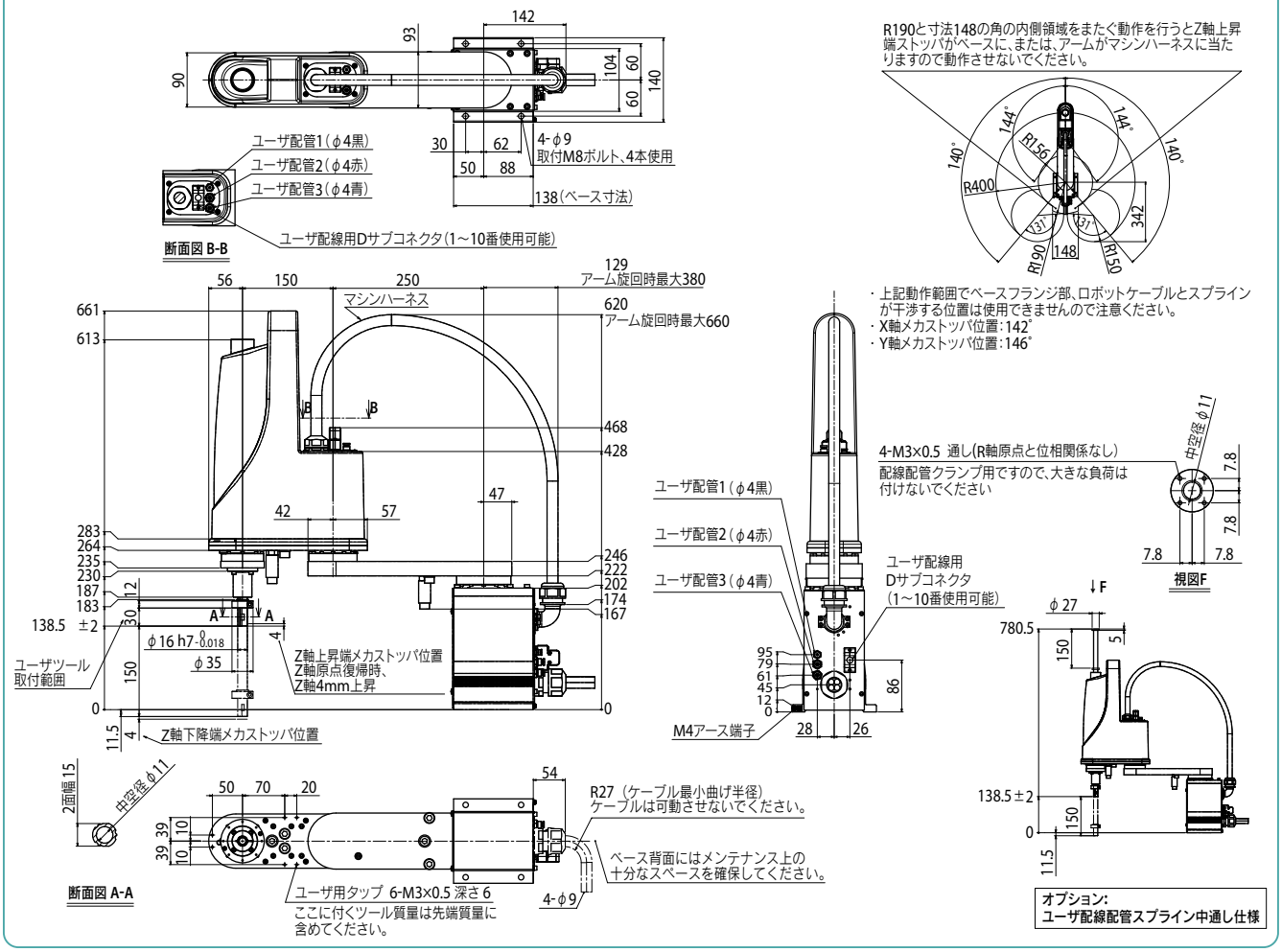
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

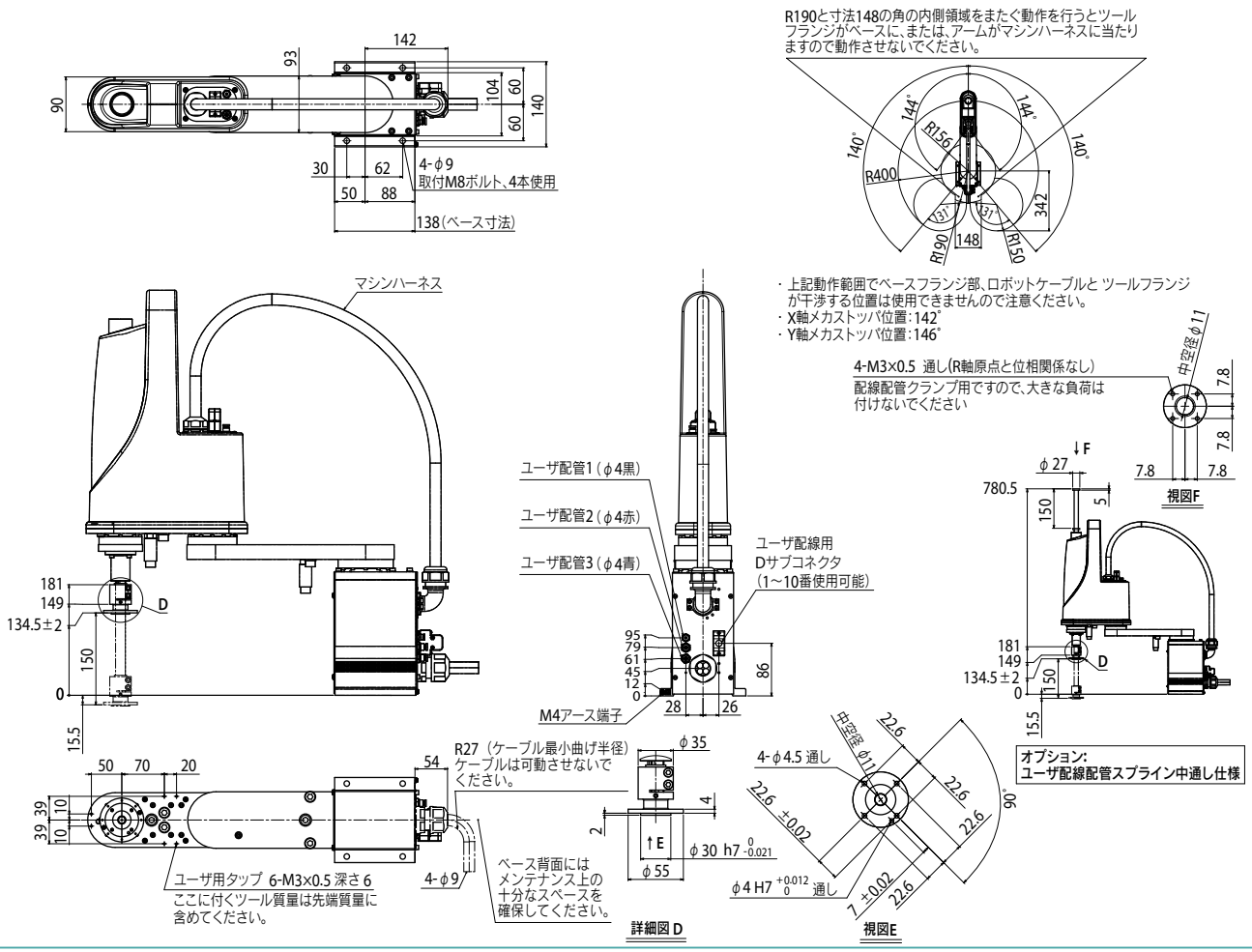
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 636

YK400XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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
	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.636

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

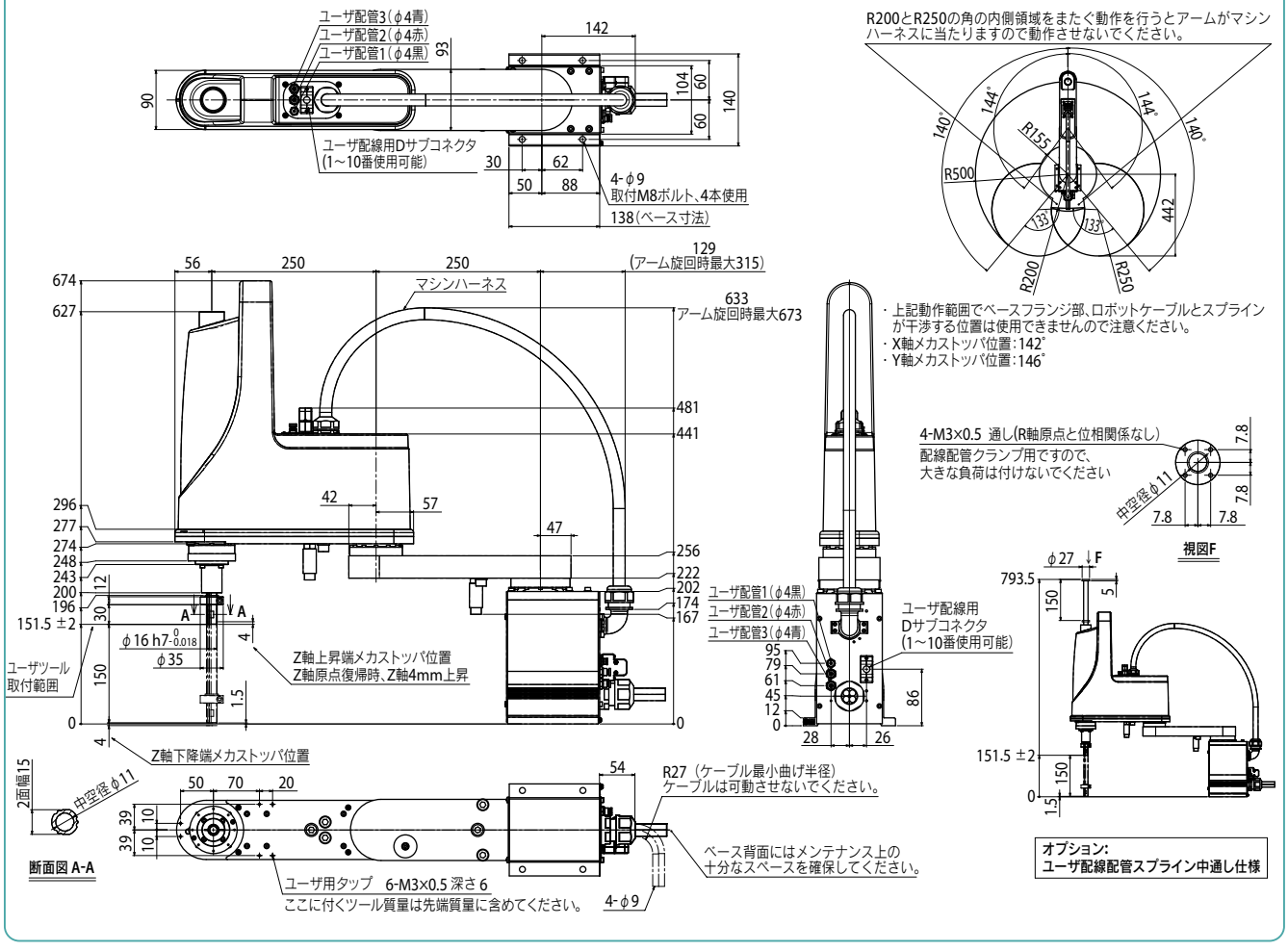
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

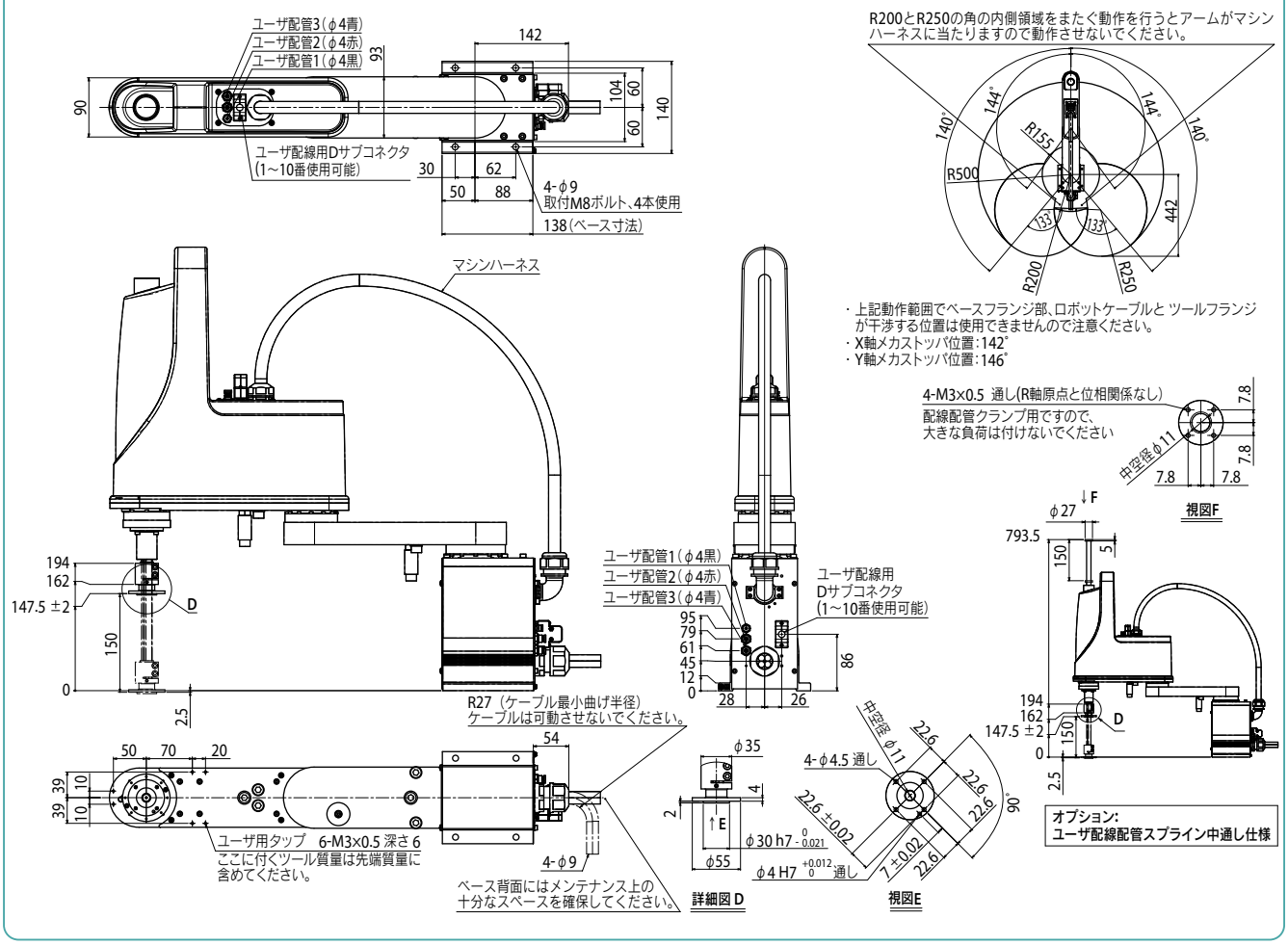
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGL



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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		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▶ P636

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

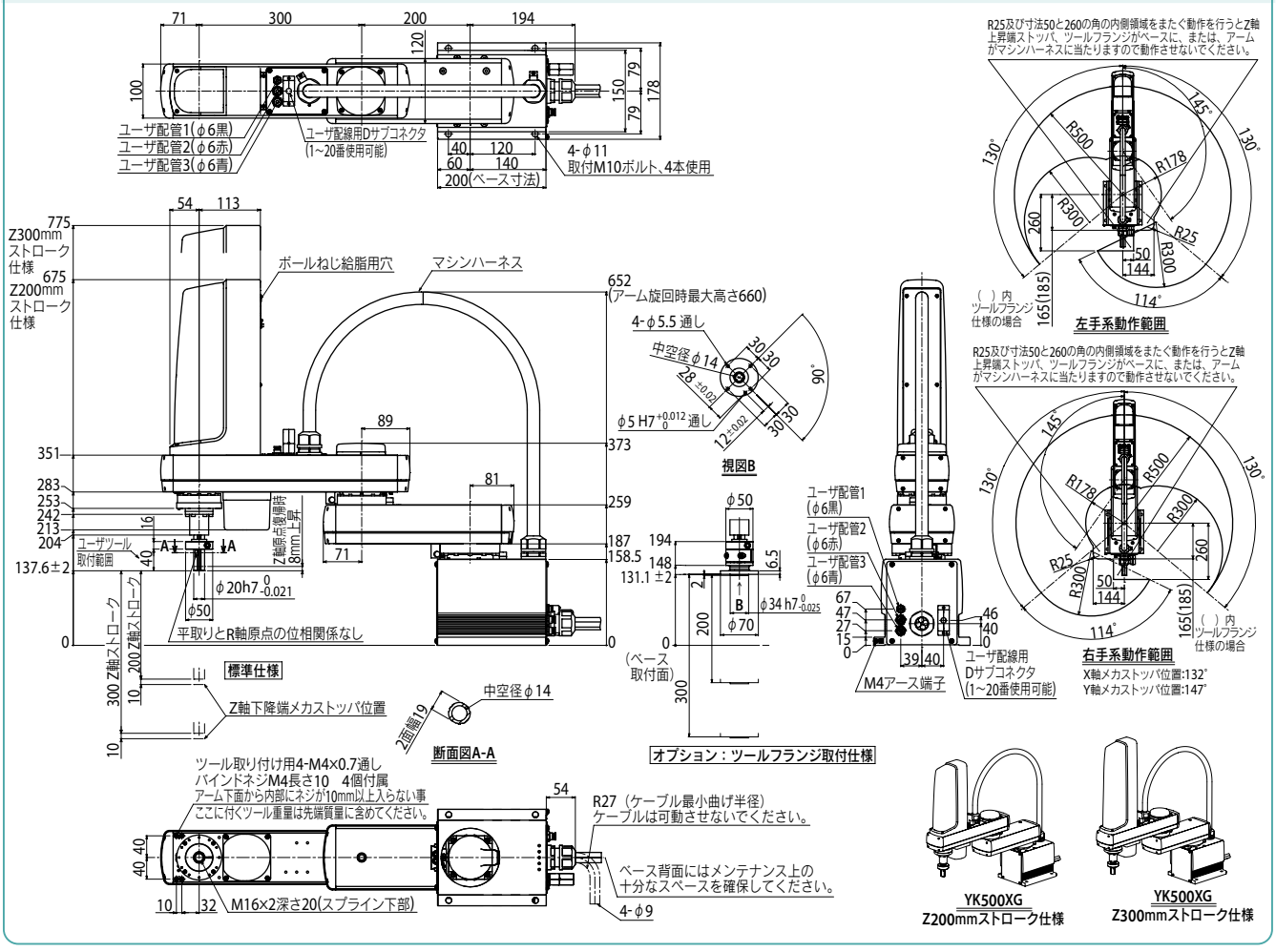
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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 ▶ 636

YK510XE-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 510mm　●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK510XE - 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 / キャップ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	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	無記入：なし BS：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.636

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		235 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			7.8 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			0.38 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. 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

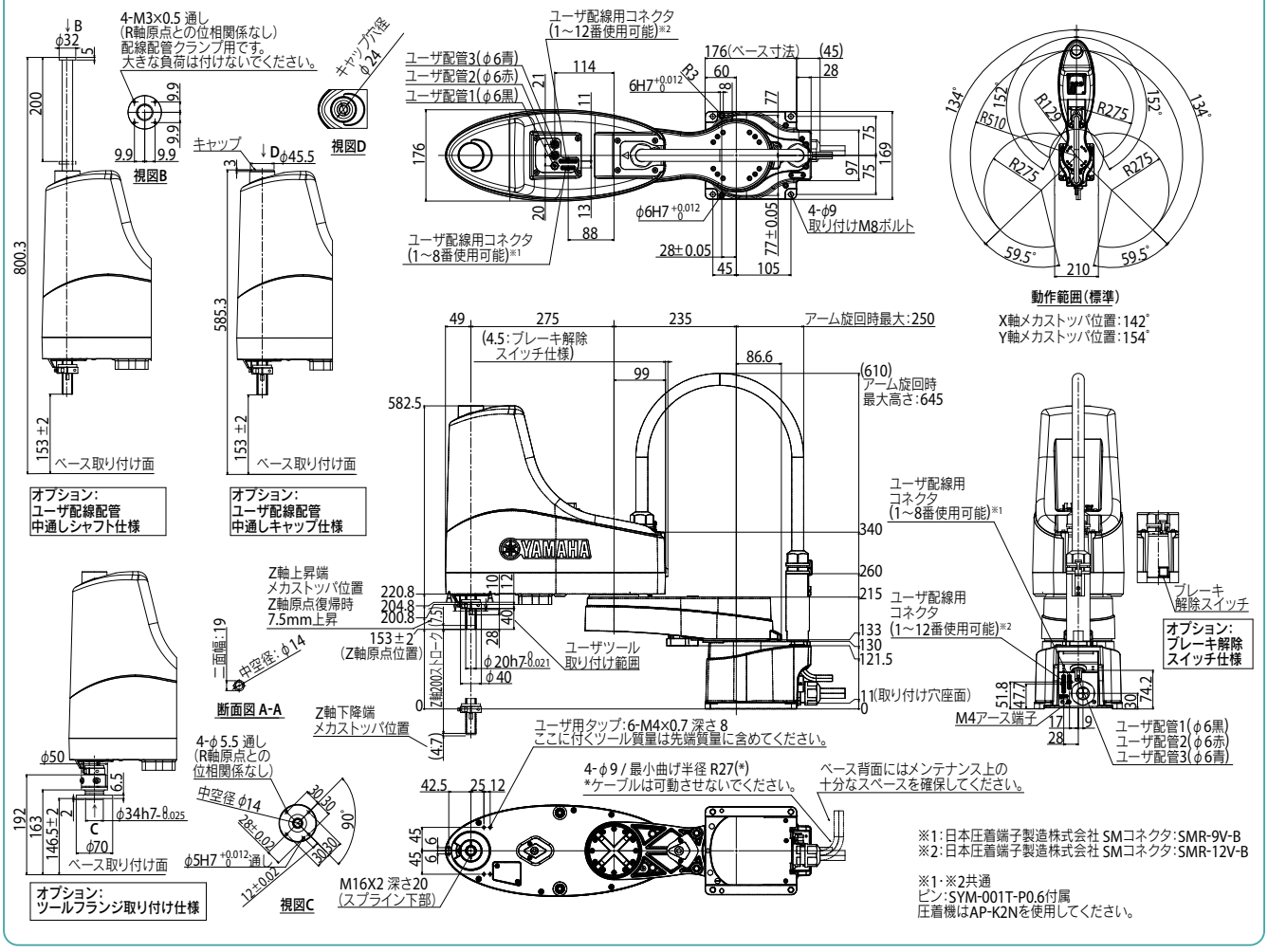
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

YK510XE-10



適用コントローラ　RCX340▶ 636

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▶ P636

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

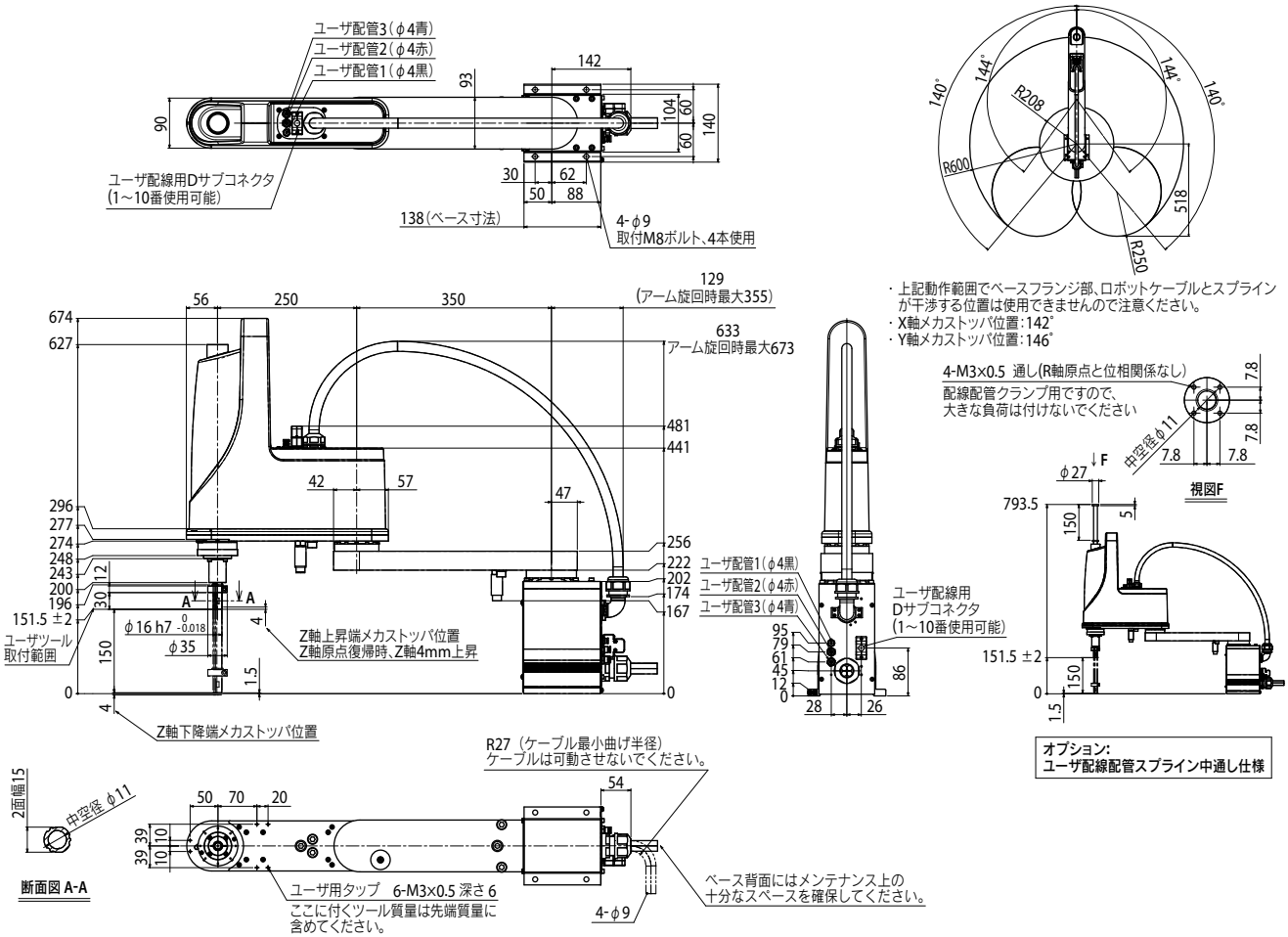
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

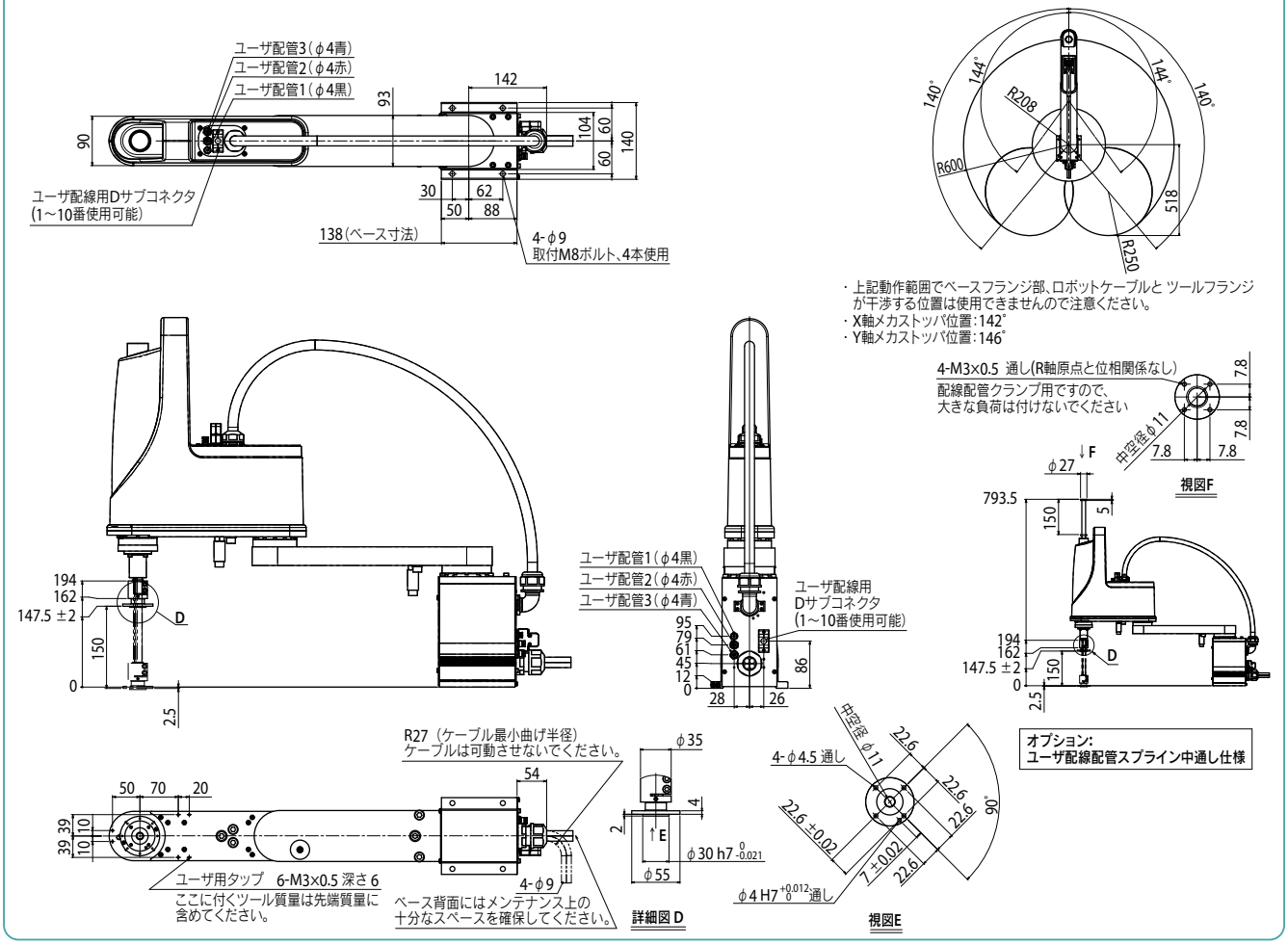
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGL



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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.636

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

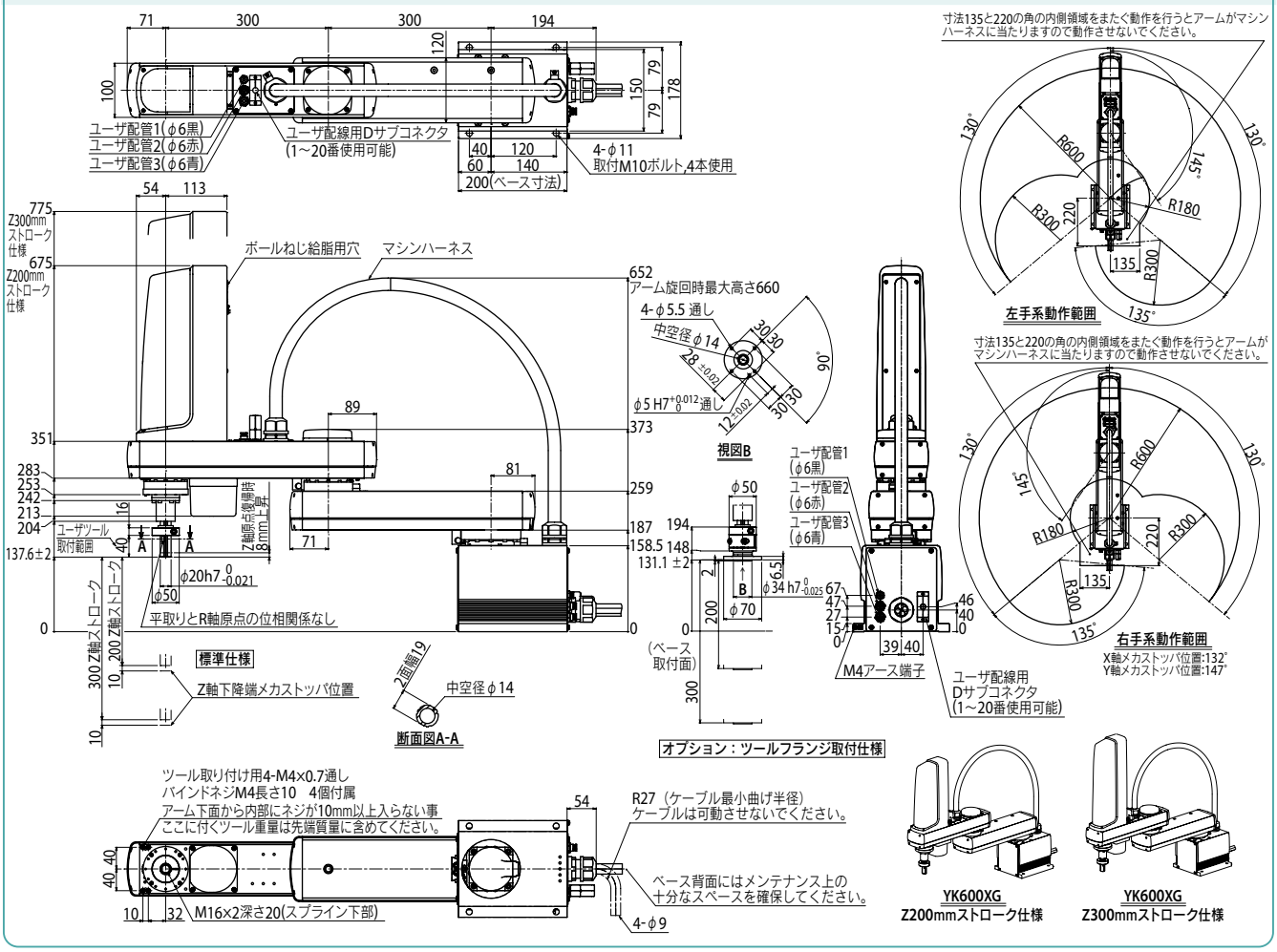
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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 ▶ 636

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 / キャップ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OP.A～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	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	無記入：なし BS：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.636

■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 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. 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

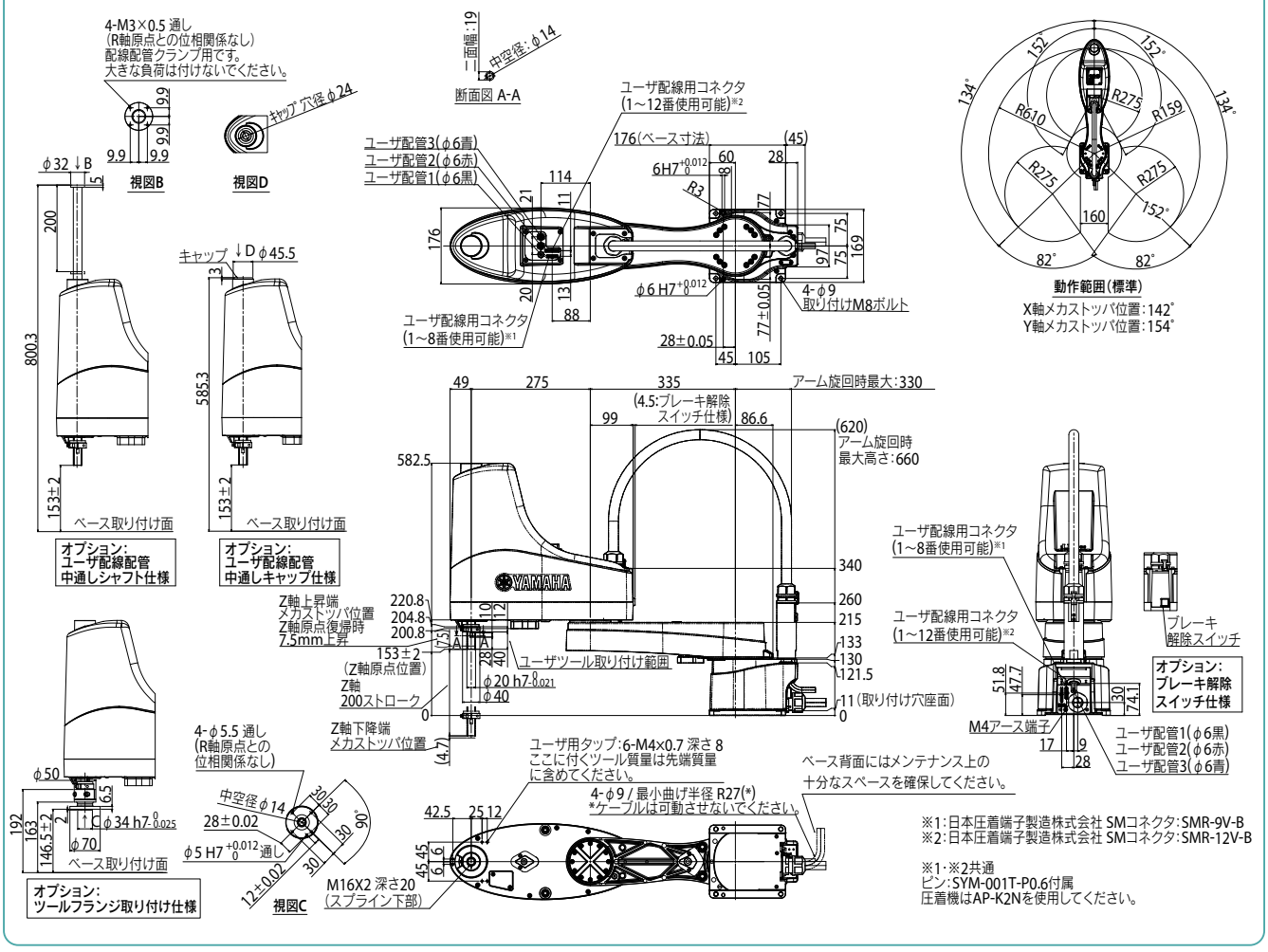
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



※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▶ 636

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▶ P.636

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 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：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。

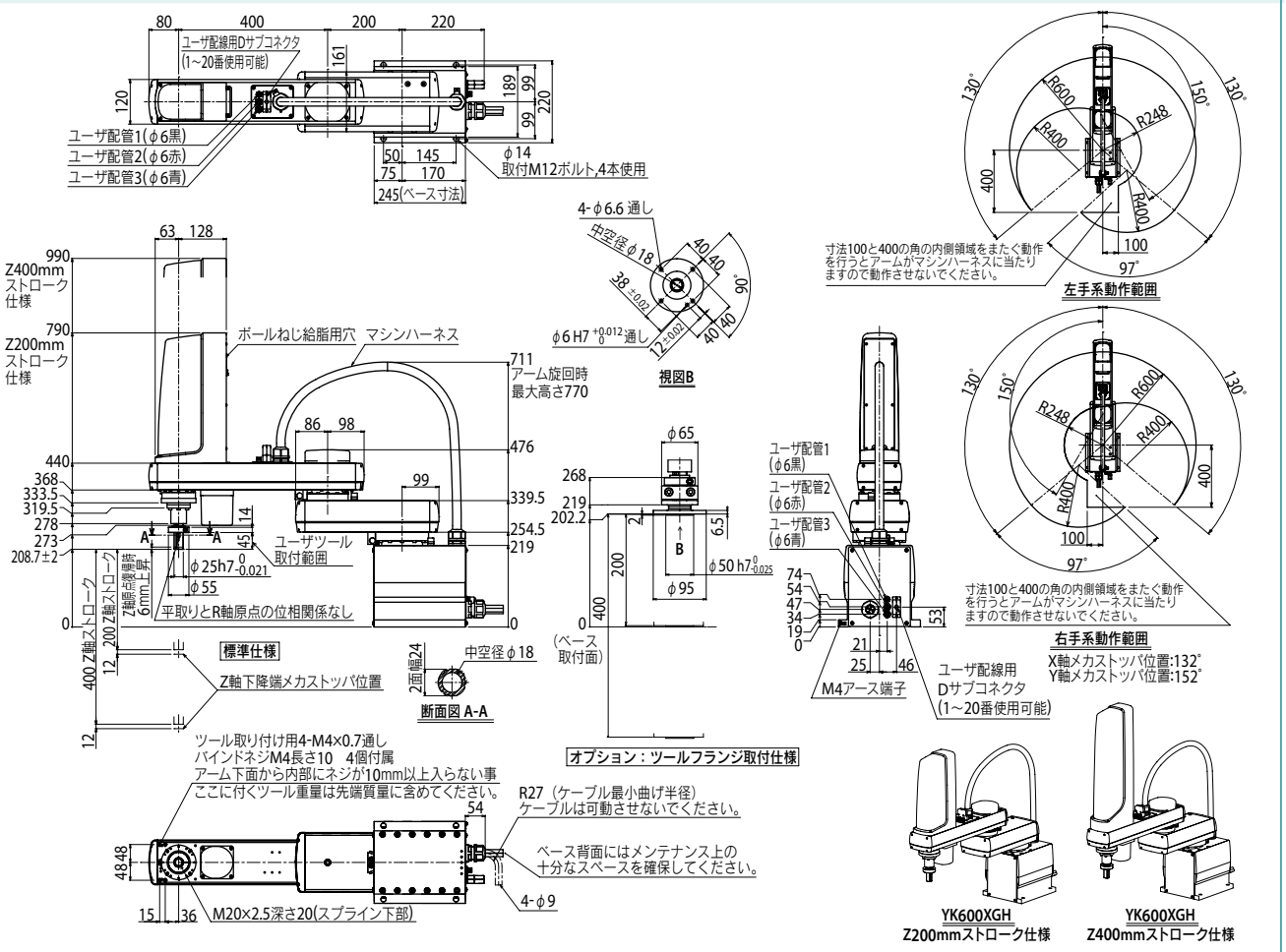
適用コントローラ

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 ▶ 636

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		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.636

■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

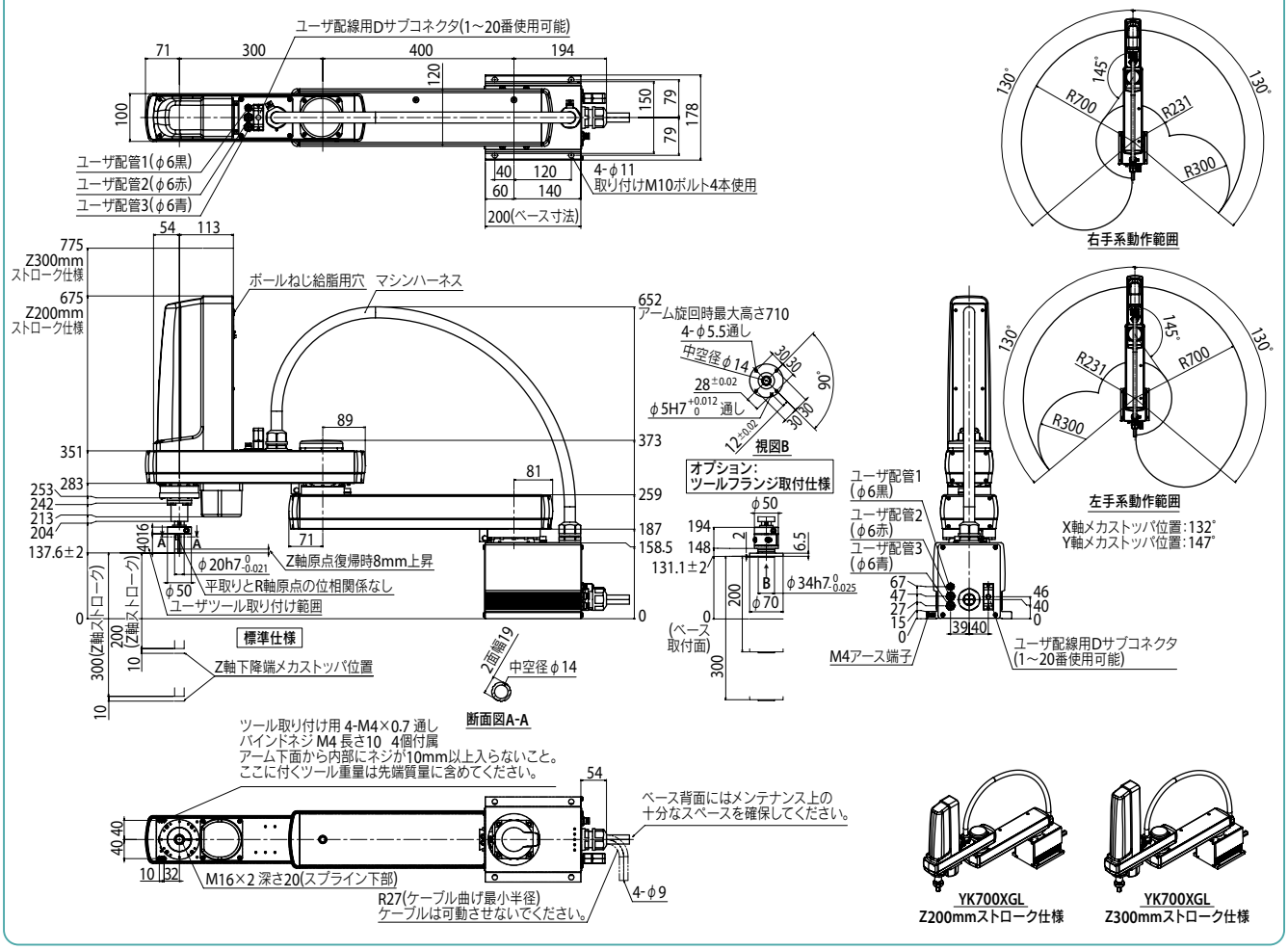
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636

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 / キャップ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	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	無記入：なし BS：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.636

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、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 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. 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

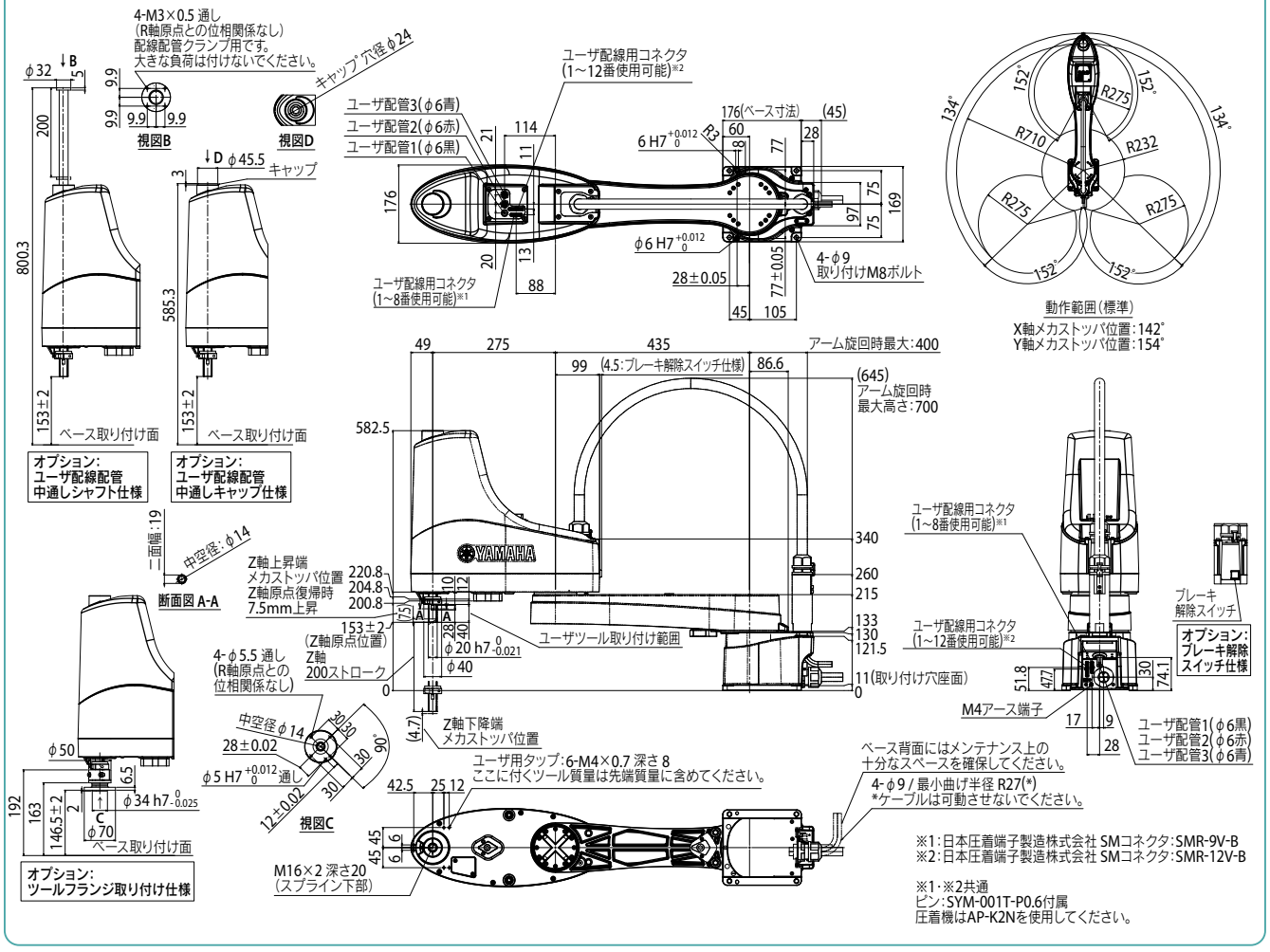
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636

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		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 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.636

■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。

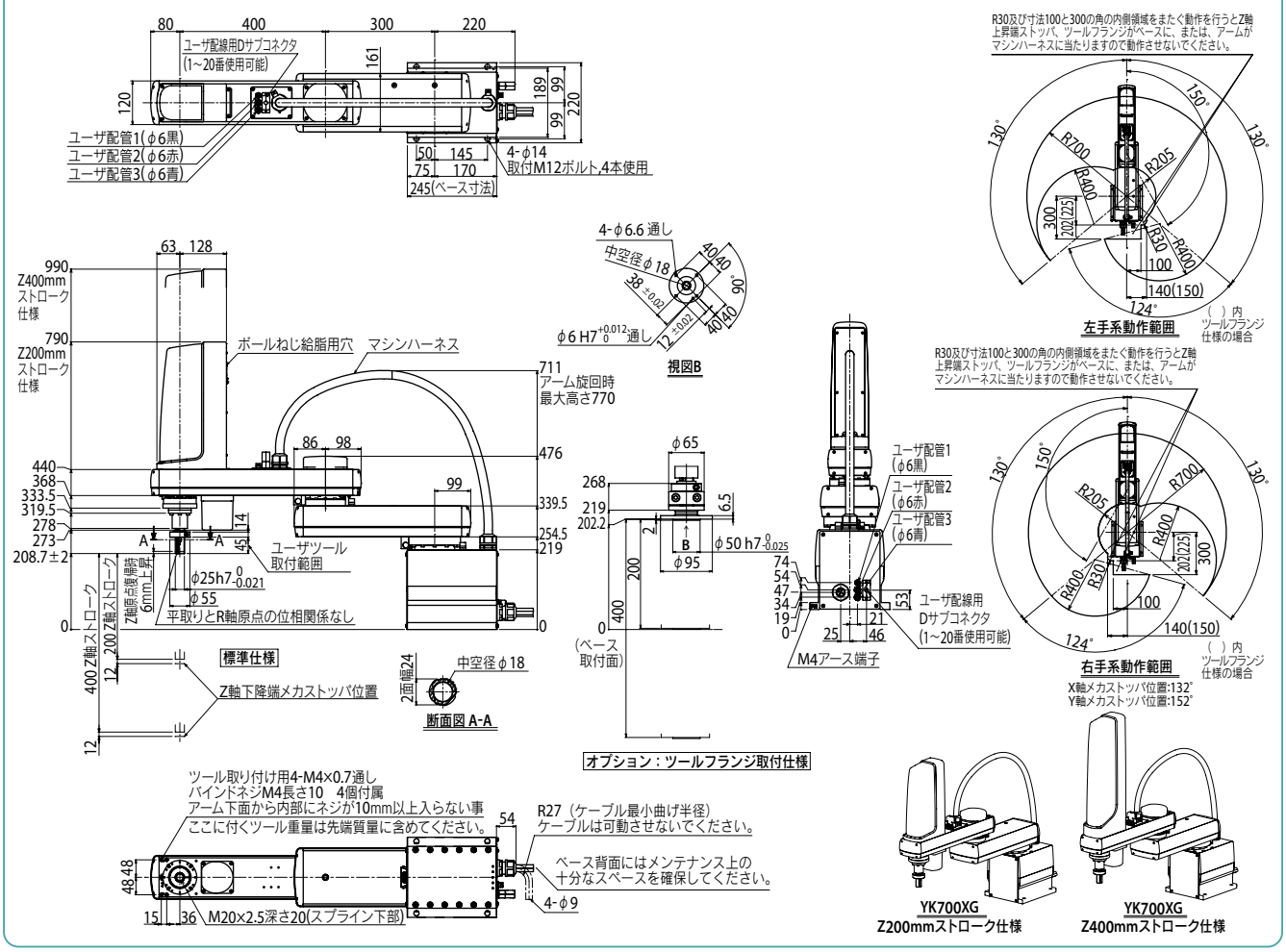
■適用コントローラ

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▶ 636

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▶ P636

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。

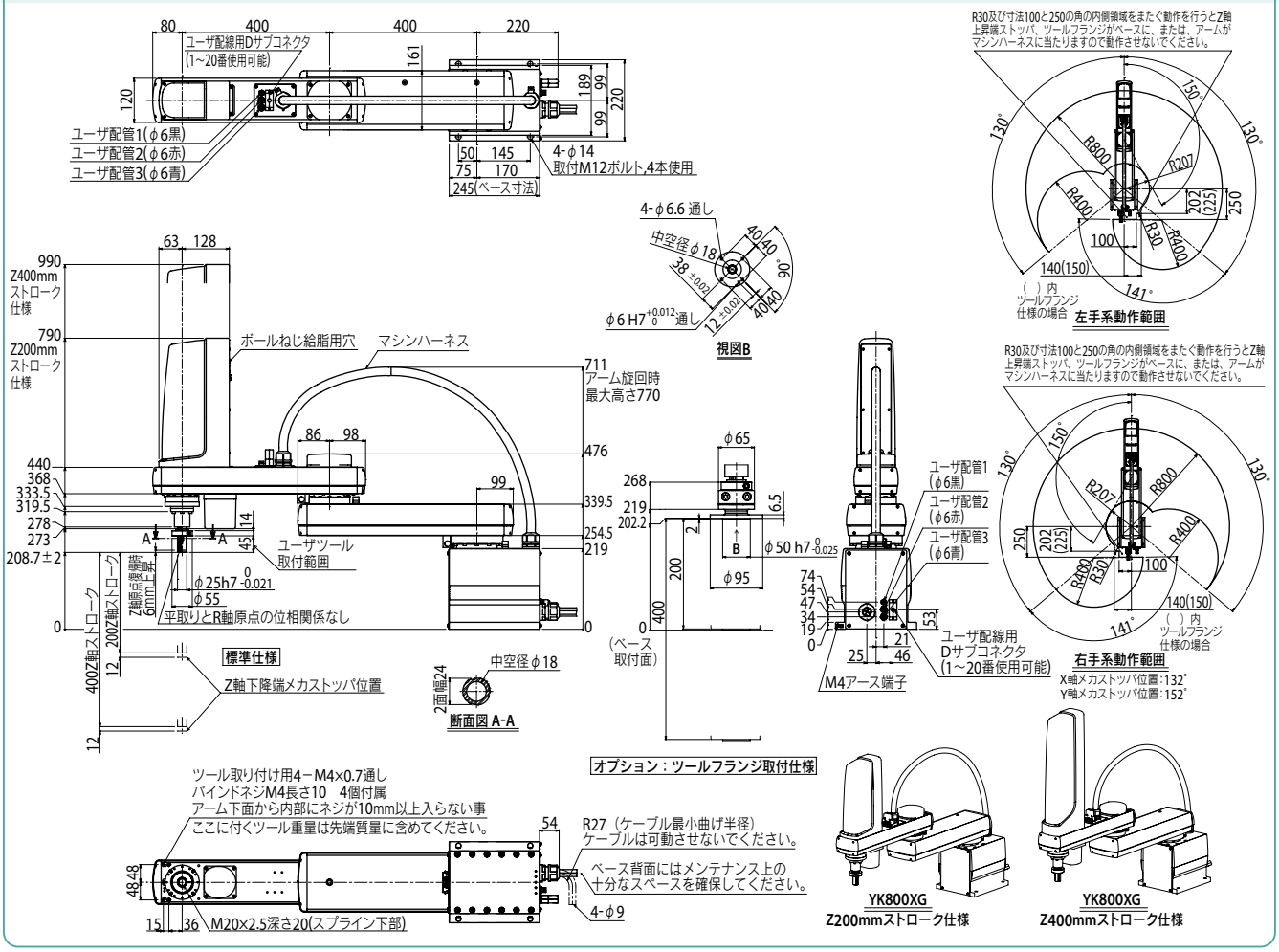
適用コントローラ

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



適用コントローラ RCX340 ▶ 636

YK900XG 標準仕様：大型

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK900XG -	□ -	□ -	□ -	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.636

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。

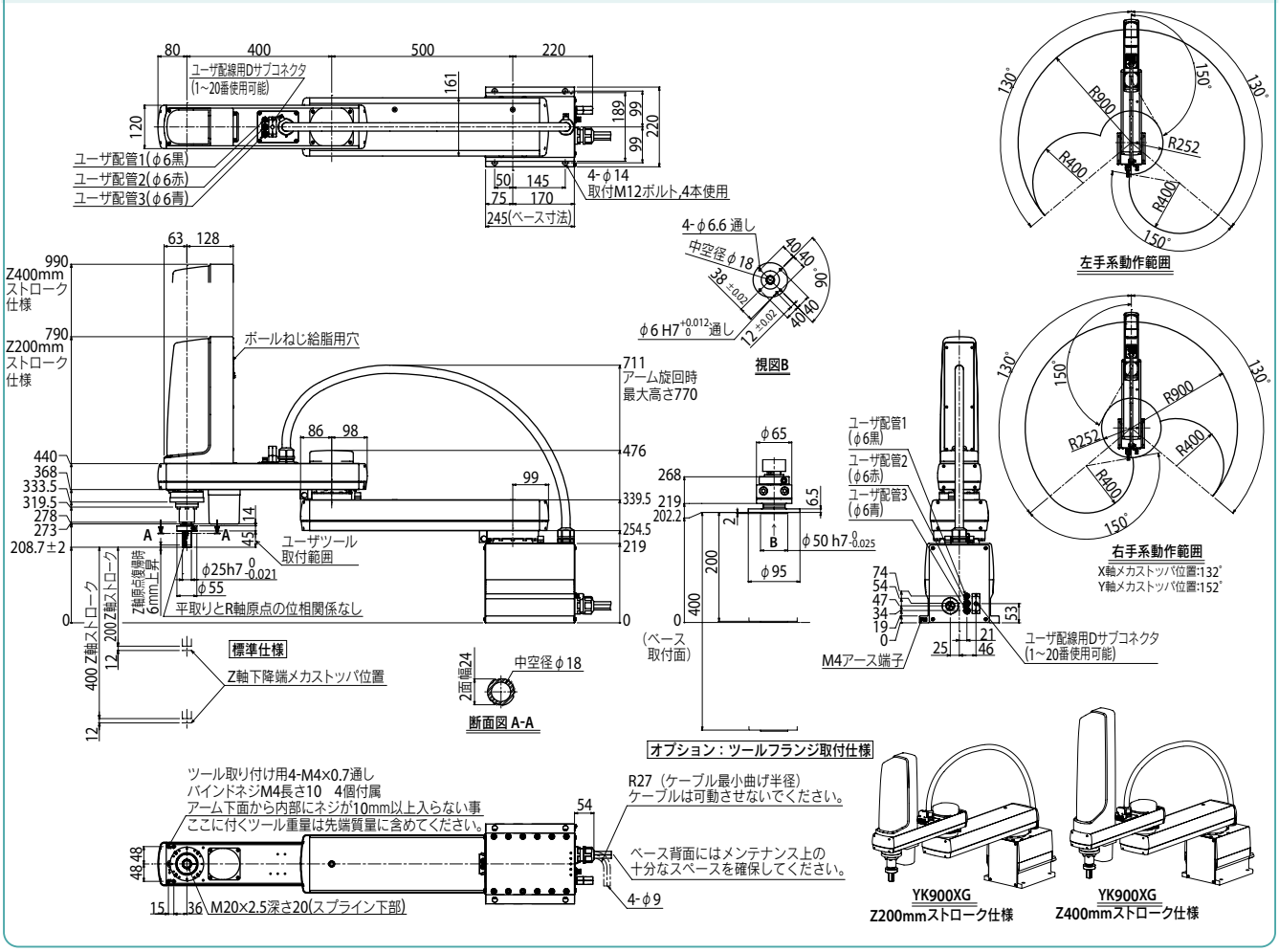
適用コントローラ

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▶ 636

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▶ P636

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 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。

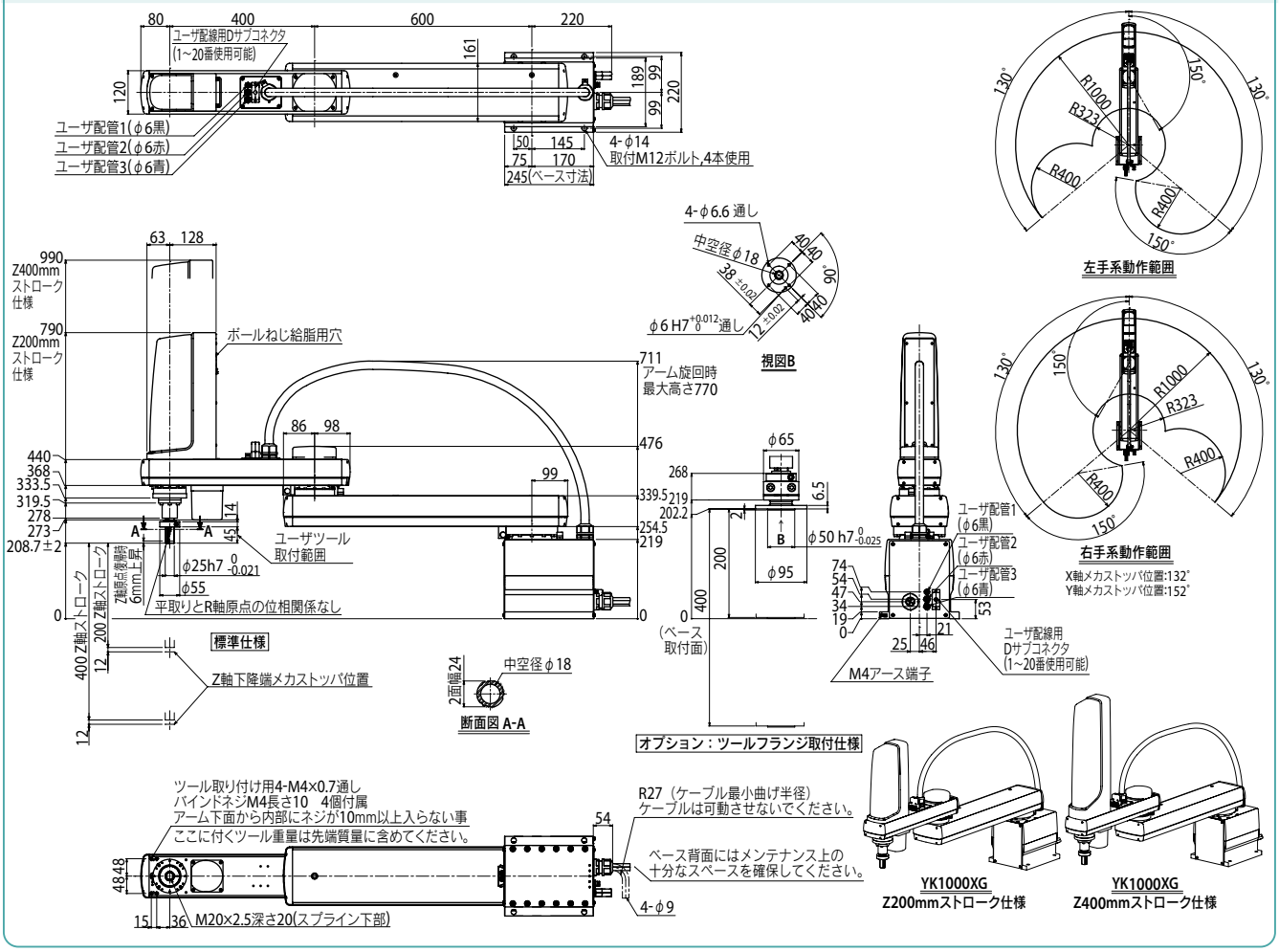
適用コントローラ

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。
※ 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 ▶ 636

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.636

■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。

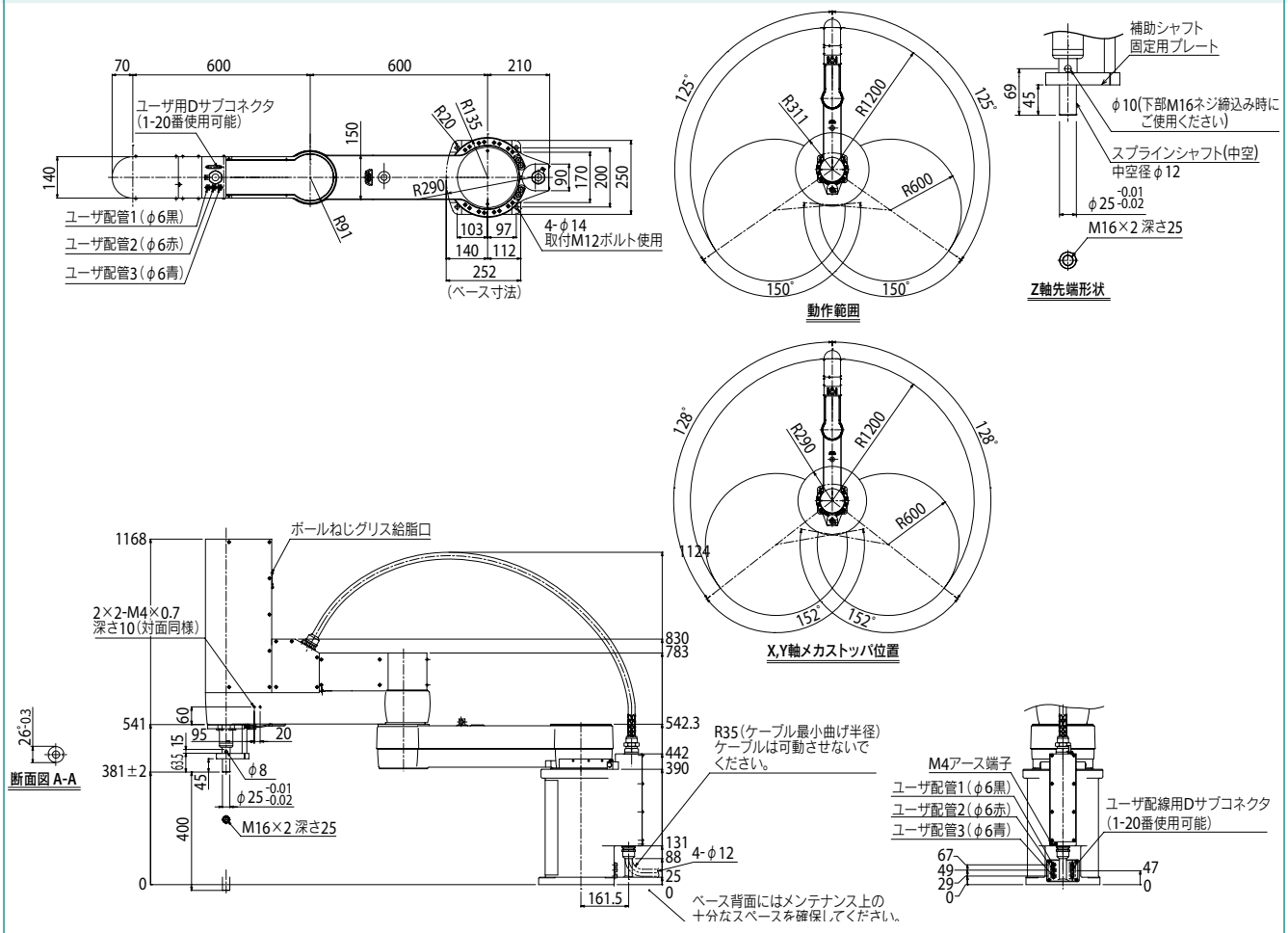
■適用コントローラ

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▶ 636

YK1200XG

標準仕様：大型

● アーム長 1200mm　● 最大可搬質量 50kg

注文型式

YK1200XG	- 400	-	-	- RCX341-4	-	- R	-	-	-	-	-	-
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	回生ユニット	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

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。RCX341▶ P.646

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 °	±360 °	±360 °
モータ出力 AC			950 W	400 W	750 W	400 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			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005 °
最高速度			7.7 m/sec		1.6 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			0.61 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			2.45 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 12 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			96 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。

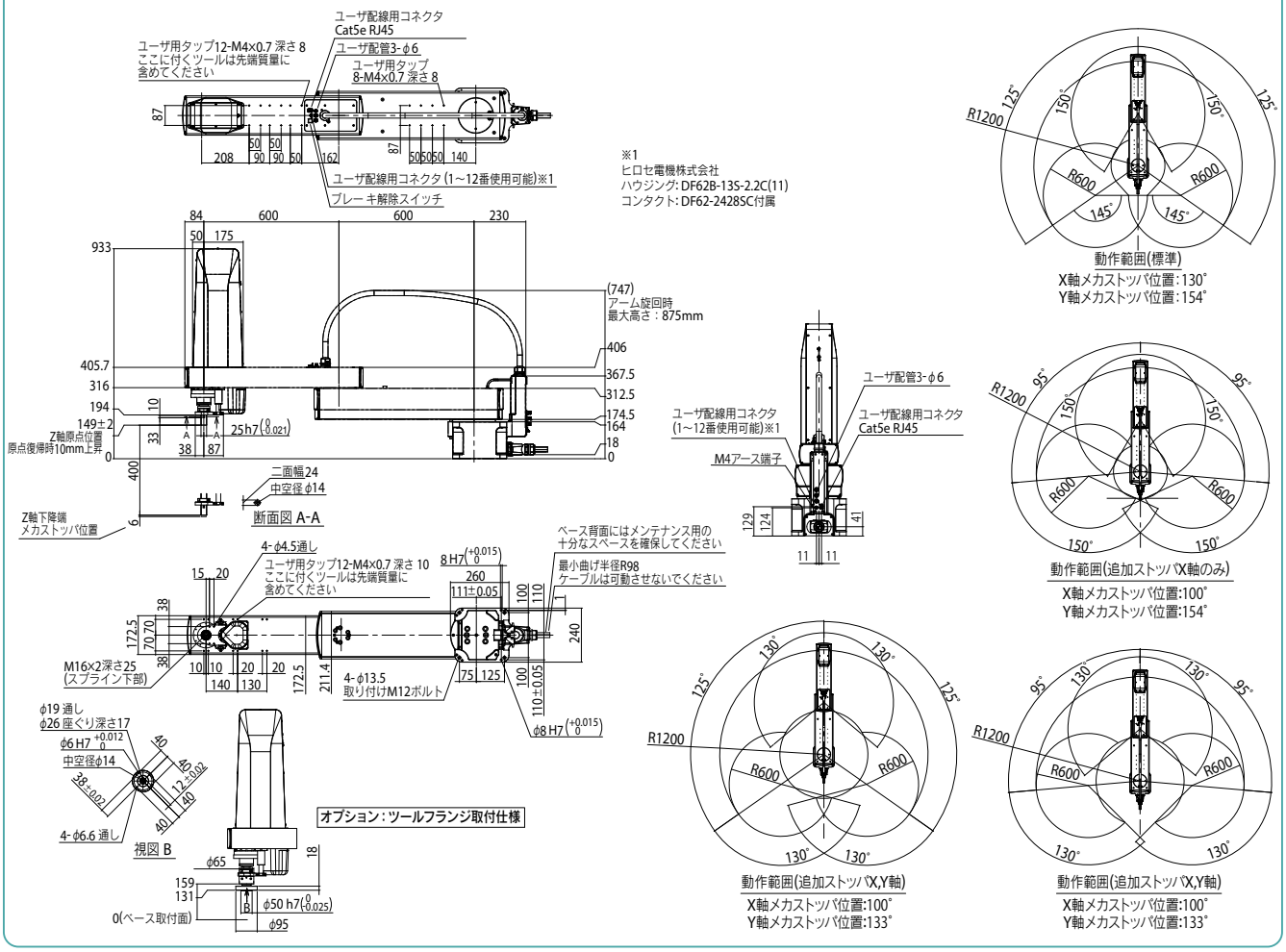
適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX341	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/

YK1200XG



適用コントローラ RCX341 ▶ 646

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）	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▶ P636

※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。

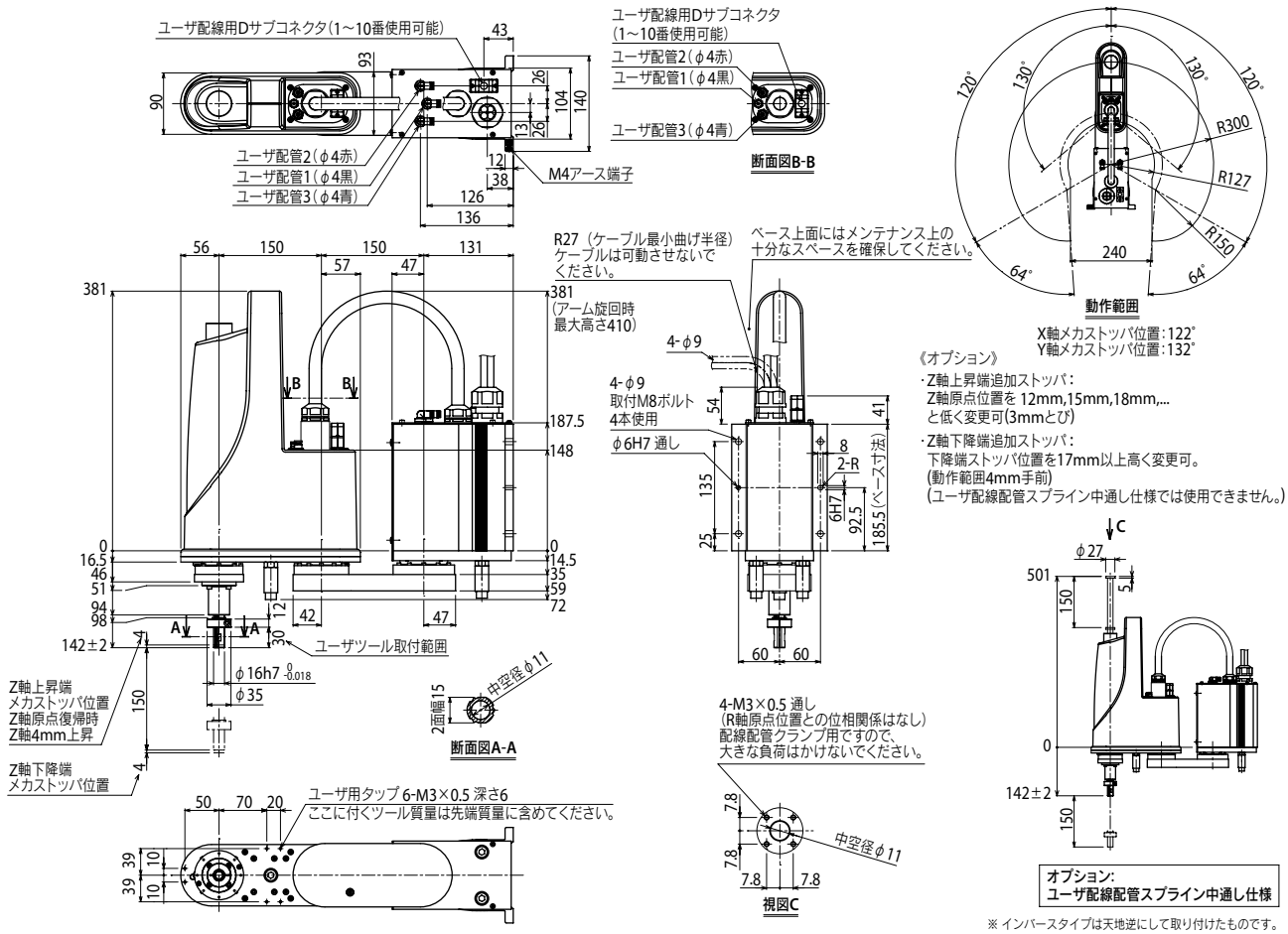
■適用コントローラ

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

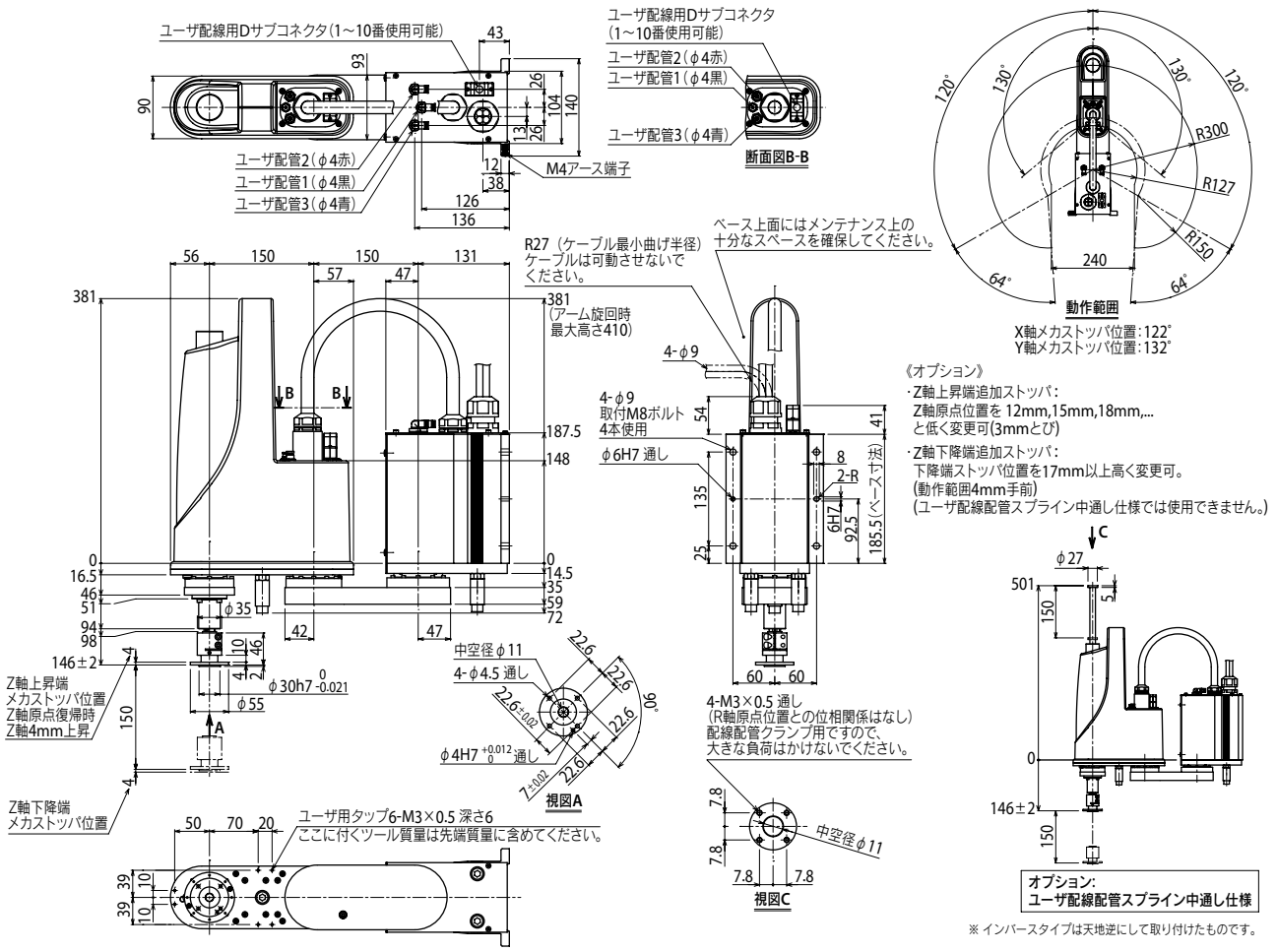


※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

適用コントローラ RCX340▶ 636

YK300XGS

YK300XGS　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 ▶ 636

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	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▶ P636

※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。

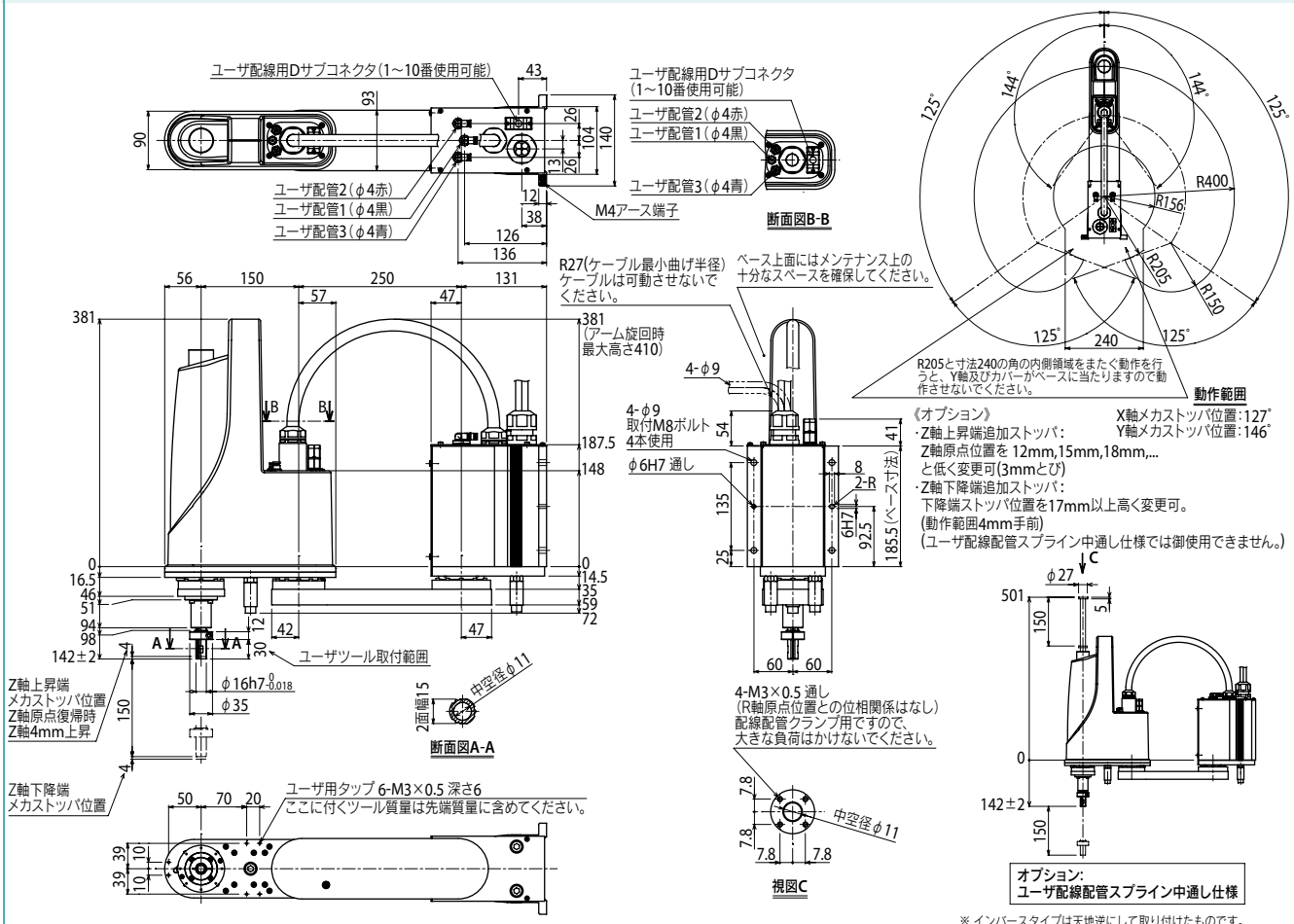
適用コントローラ

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/

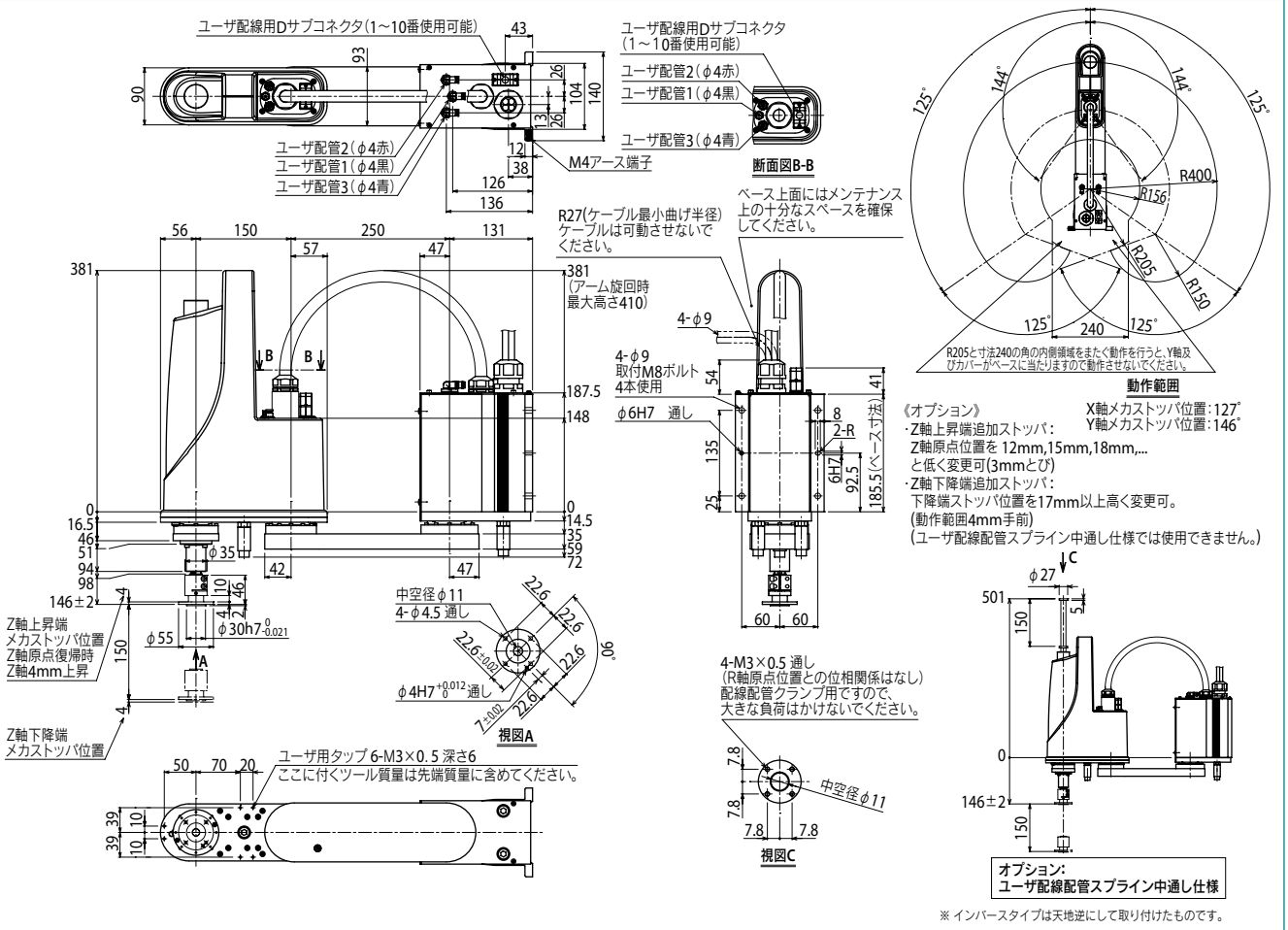
YK400XGS



※ 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

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 ▶ 636

YK500XGS 壁取付け・インバース仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK500XGS - □ - □ - □ - □ - 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▶ P636

※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。

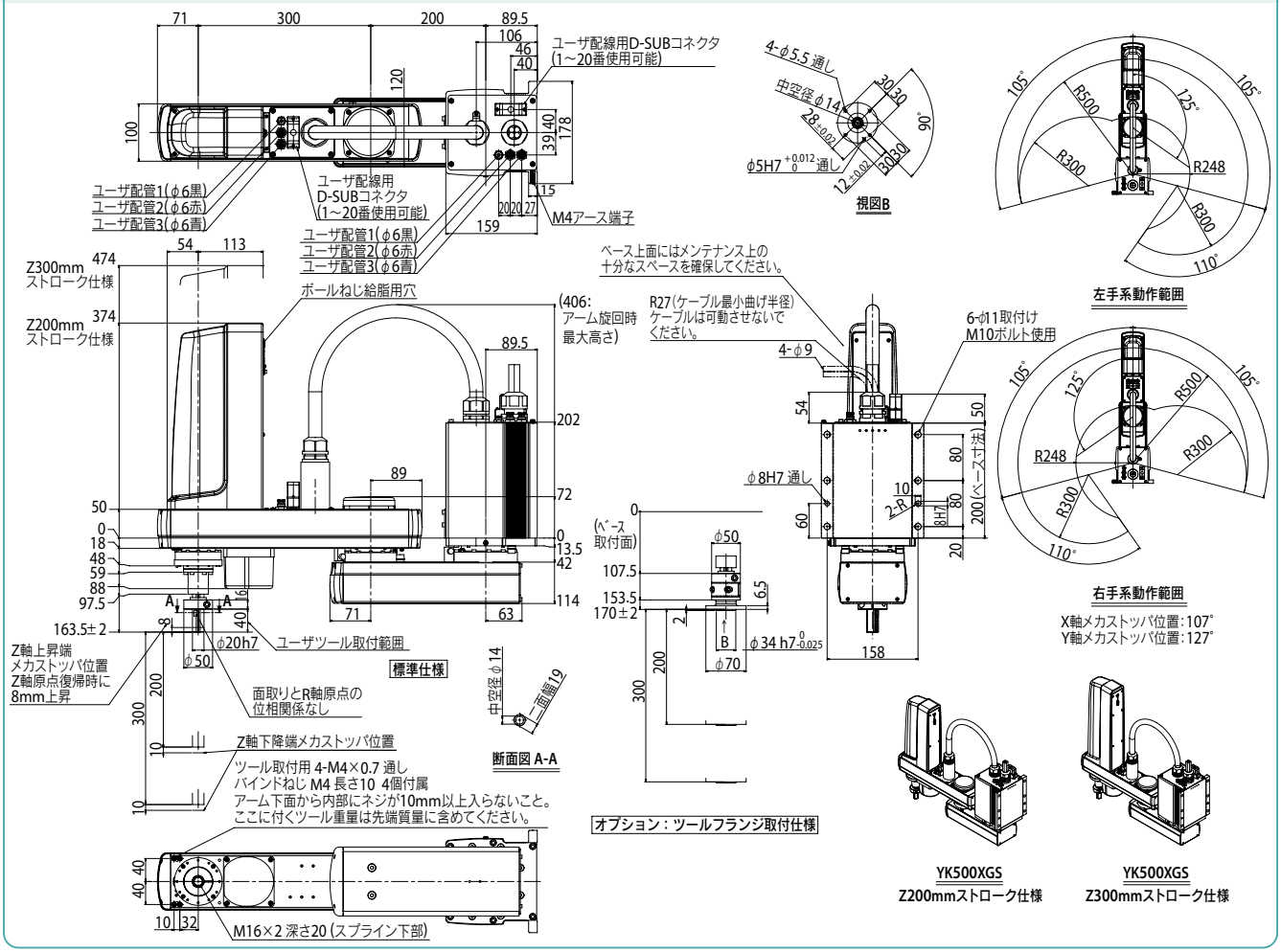
■適用コントローラ

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



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK600XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

注文型式

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		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▶ P636

※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。

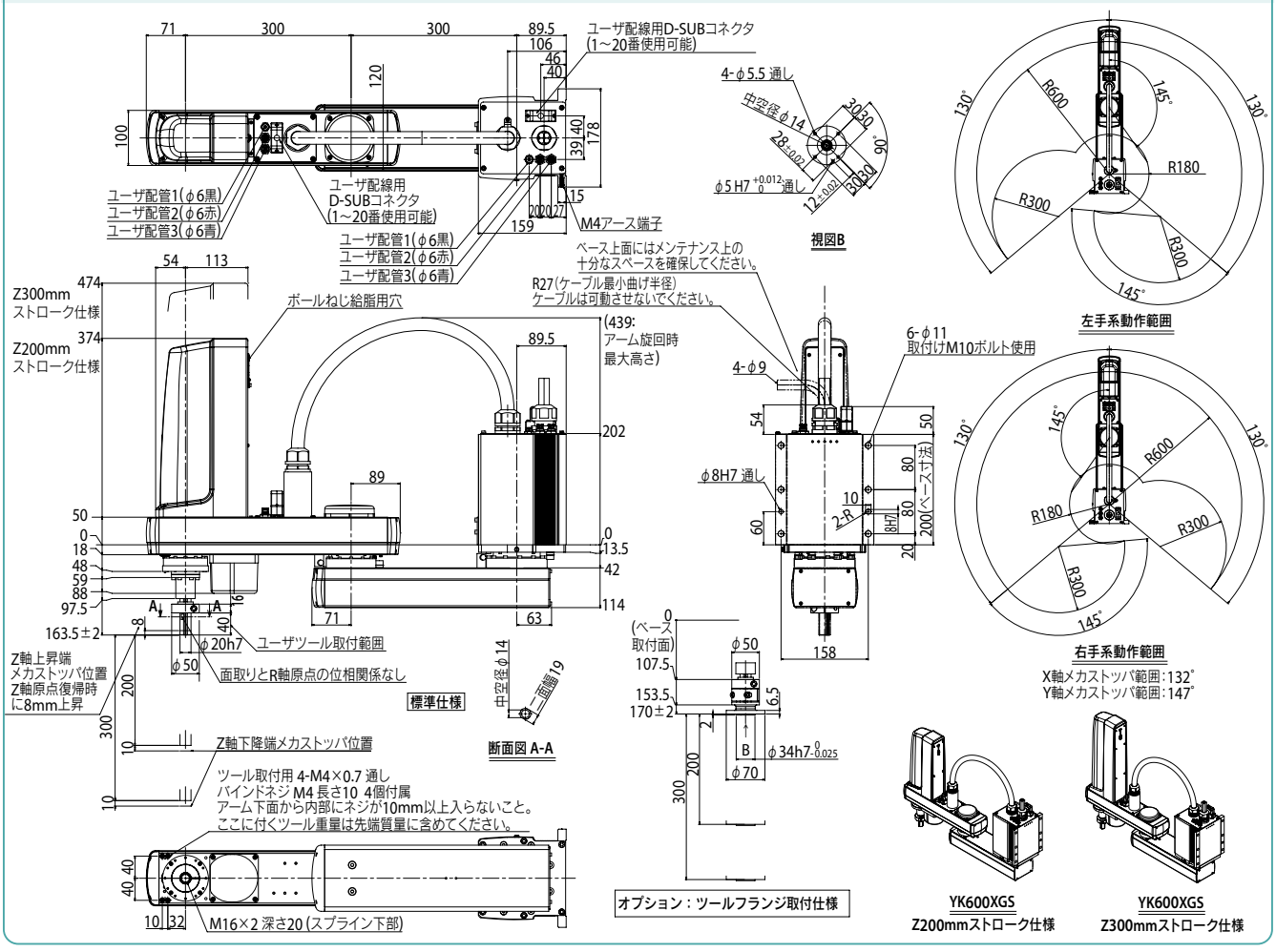
適用コントローラ

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 ▶ 636

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▶ P636

※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。

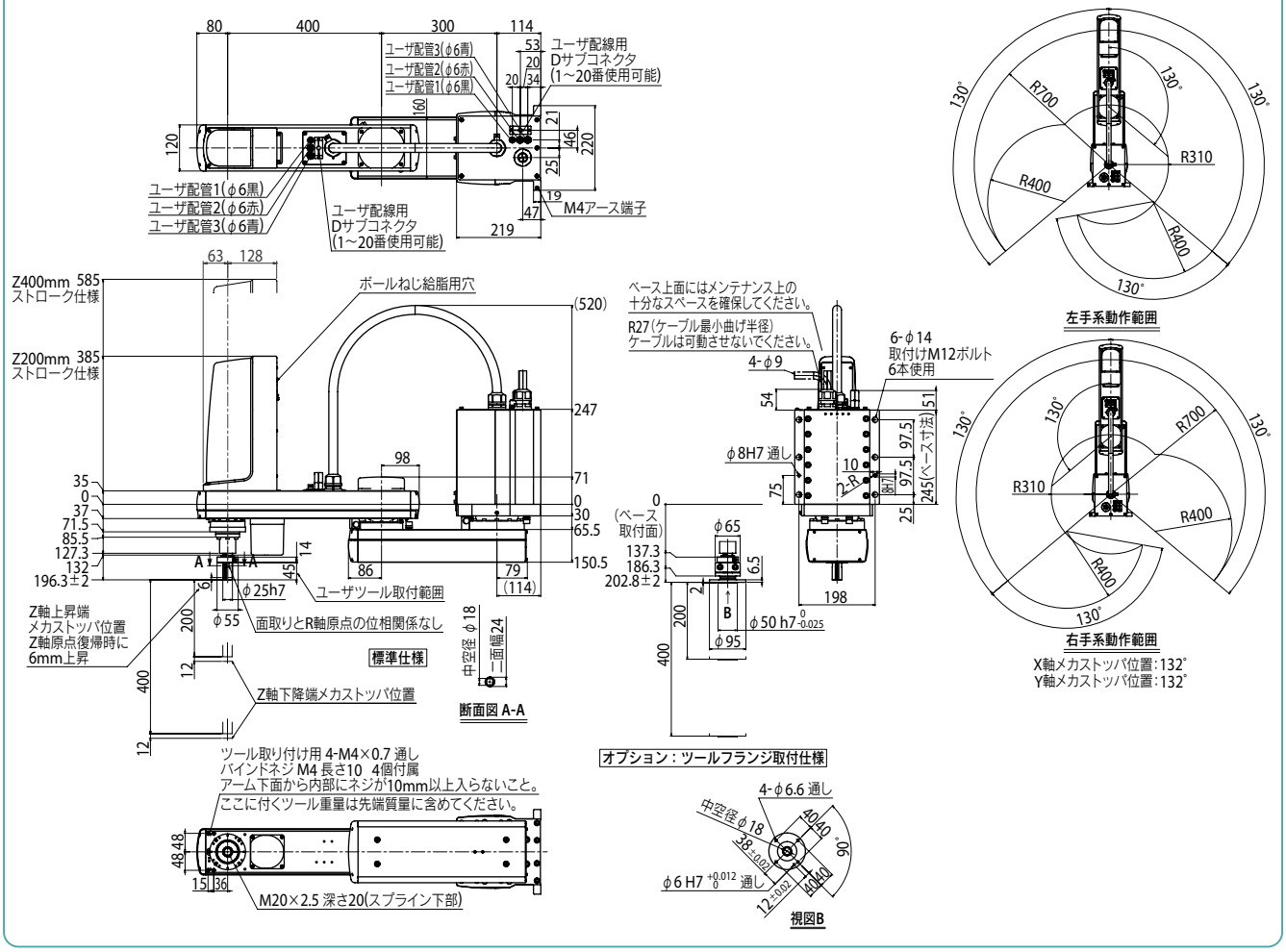
■適用コントローラ

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



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
	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▶ P636

※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。

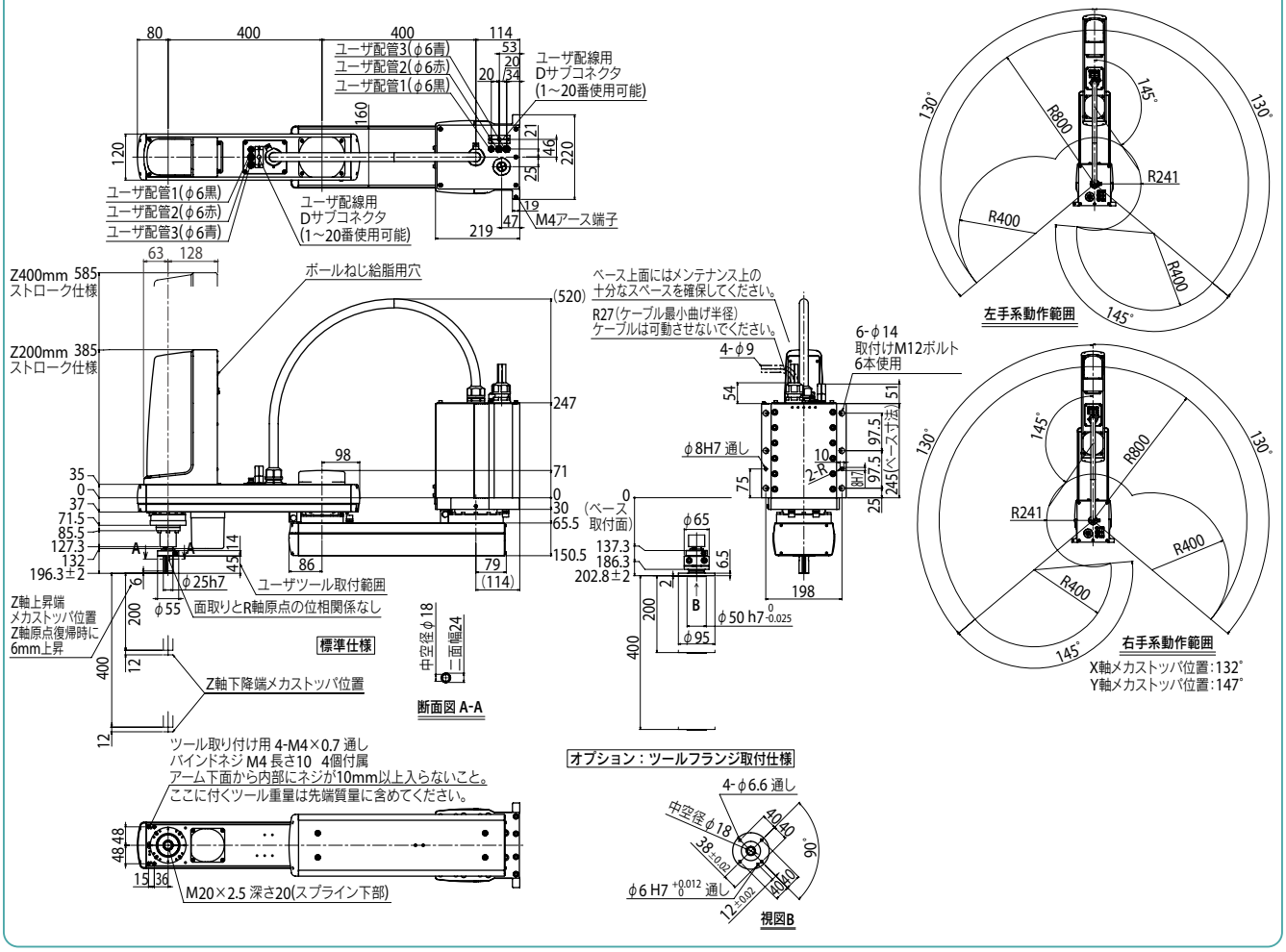
適用コントローラ

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 ▶ 636

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▶ P636

※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。

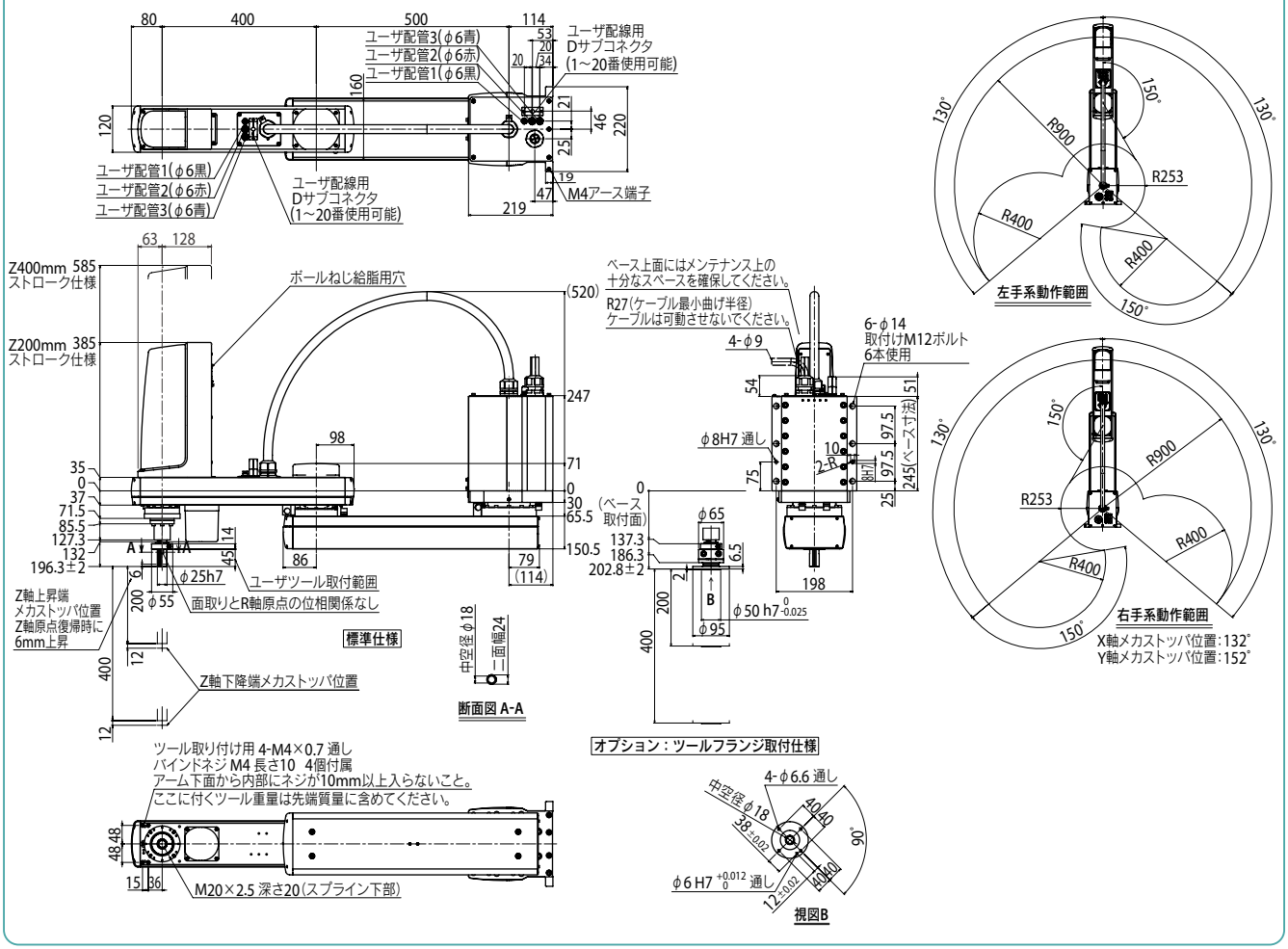
適用コントローラ

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



適用コントローラ　RCX340▶ 636

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▶ P636

※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。

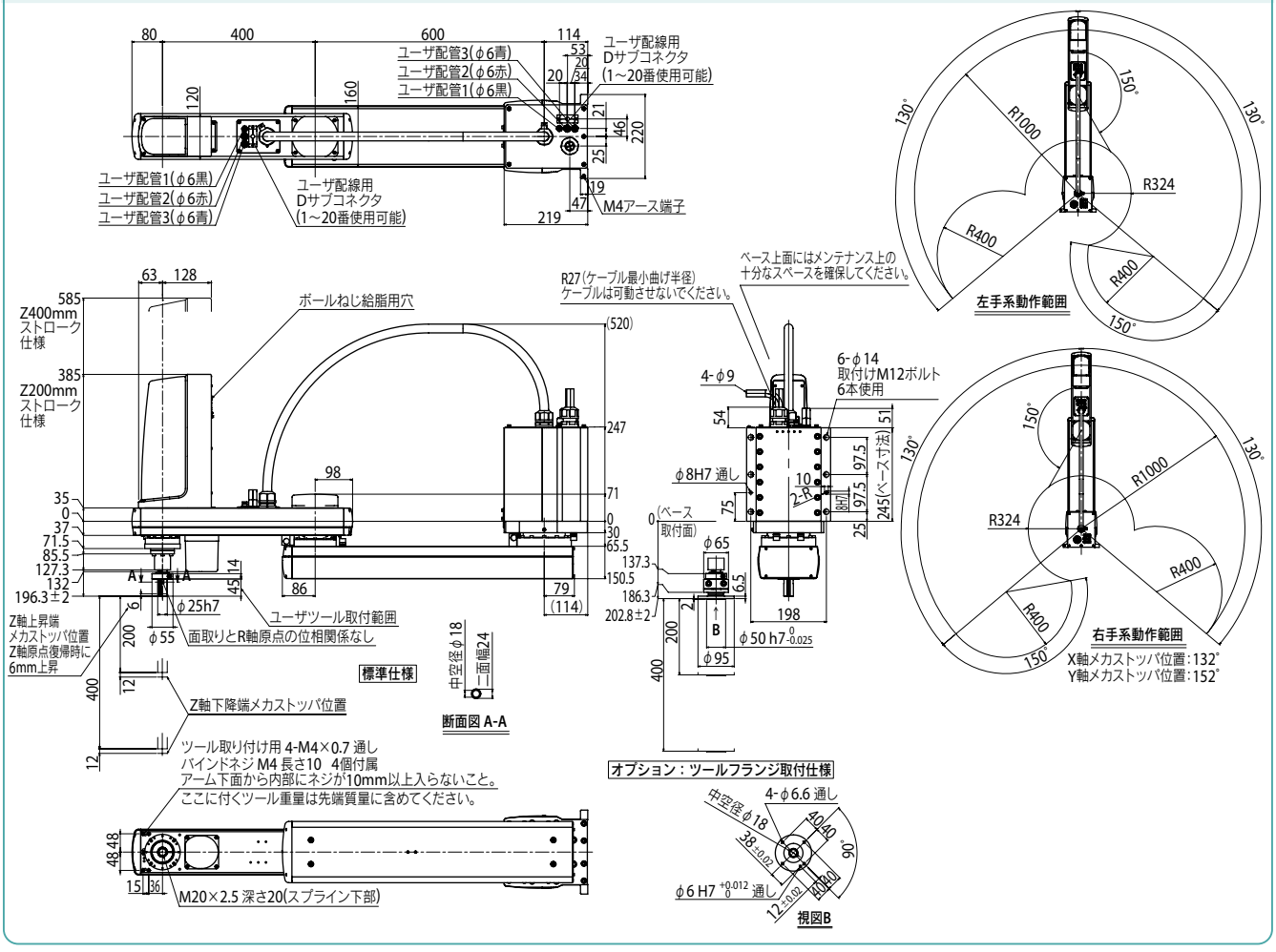
適用コントローラ

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 ▶ 636

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	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.636

■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

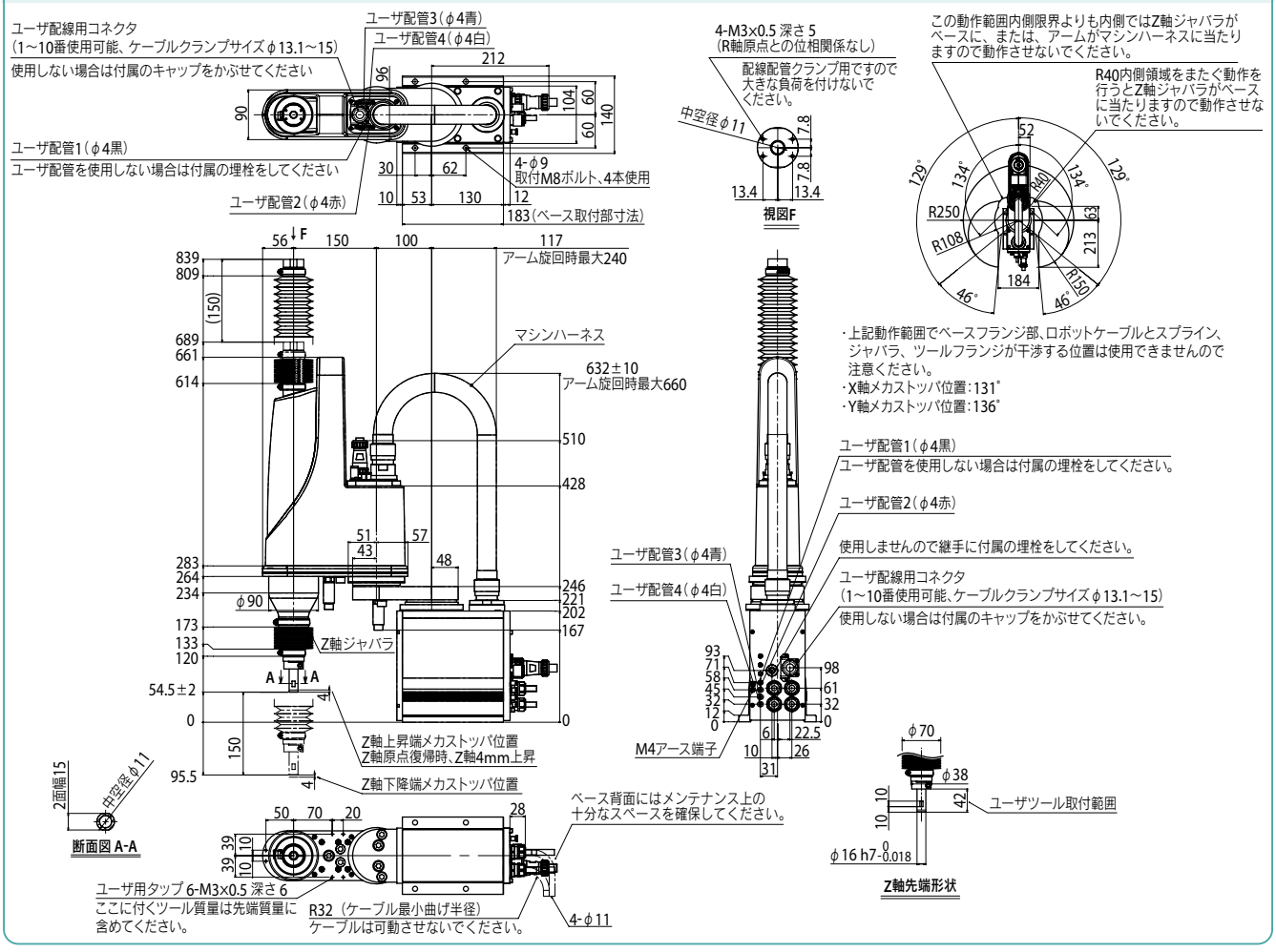
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

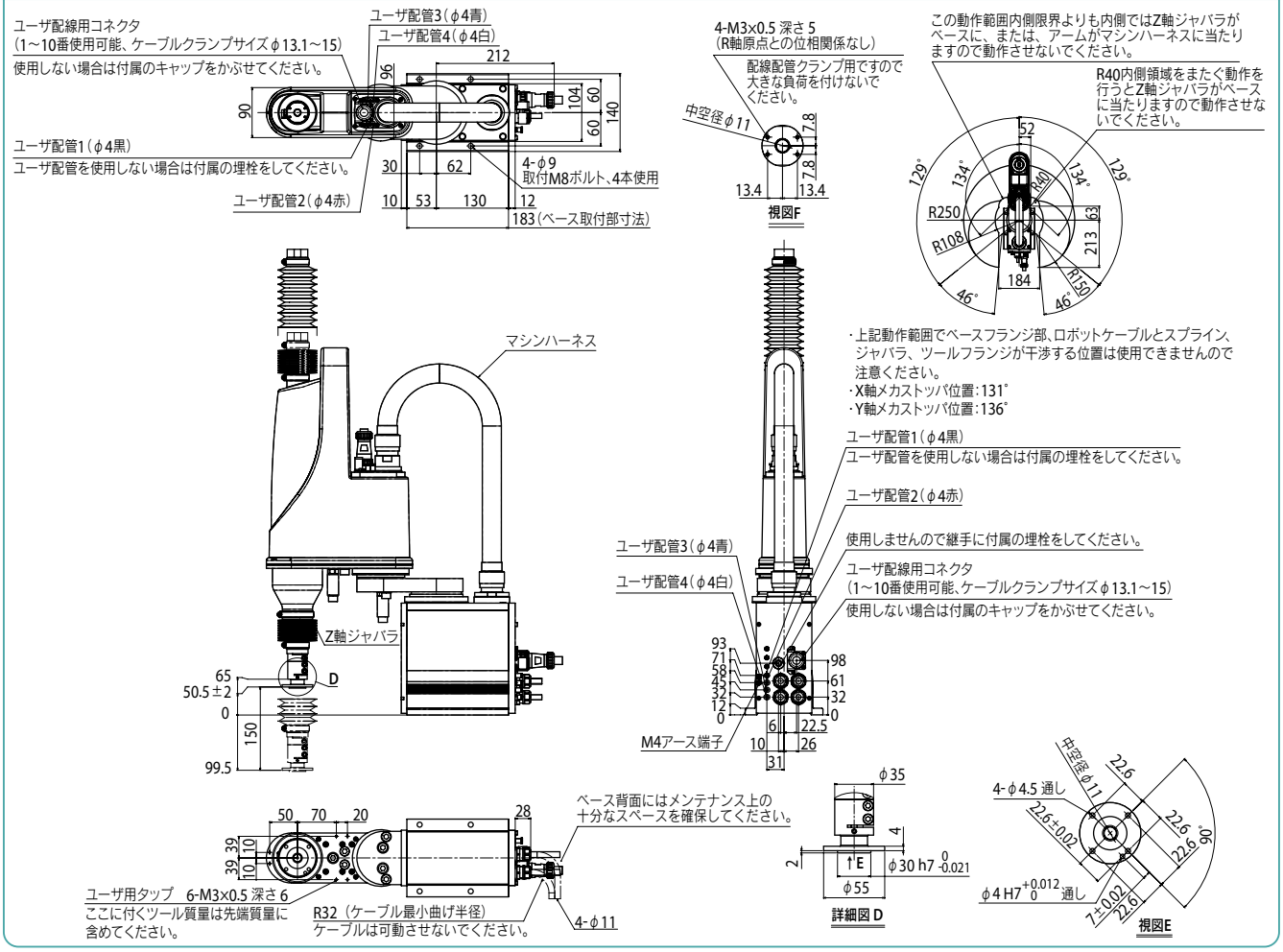
YK250XGP



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK250XGP

YK250XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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.636

■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

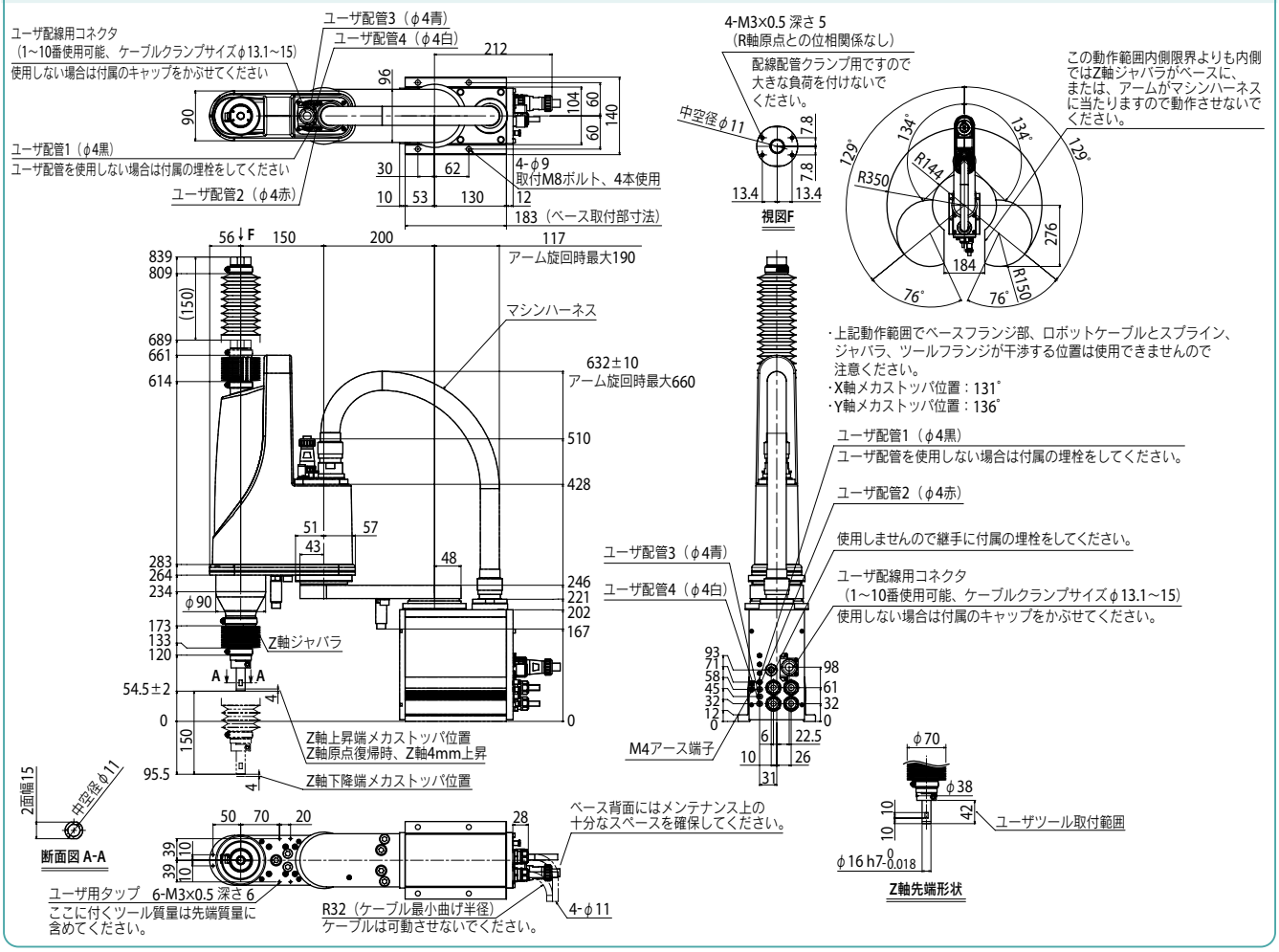
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

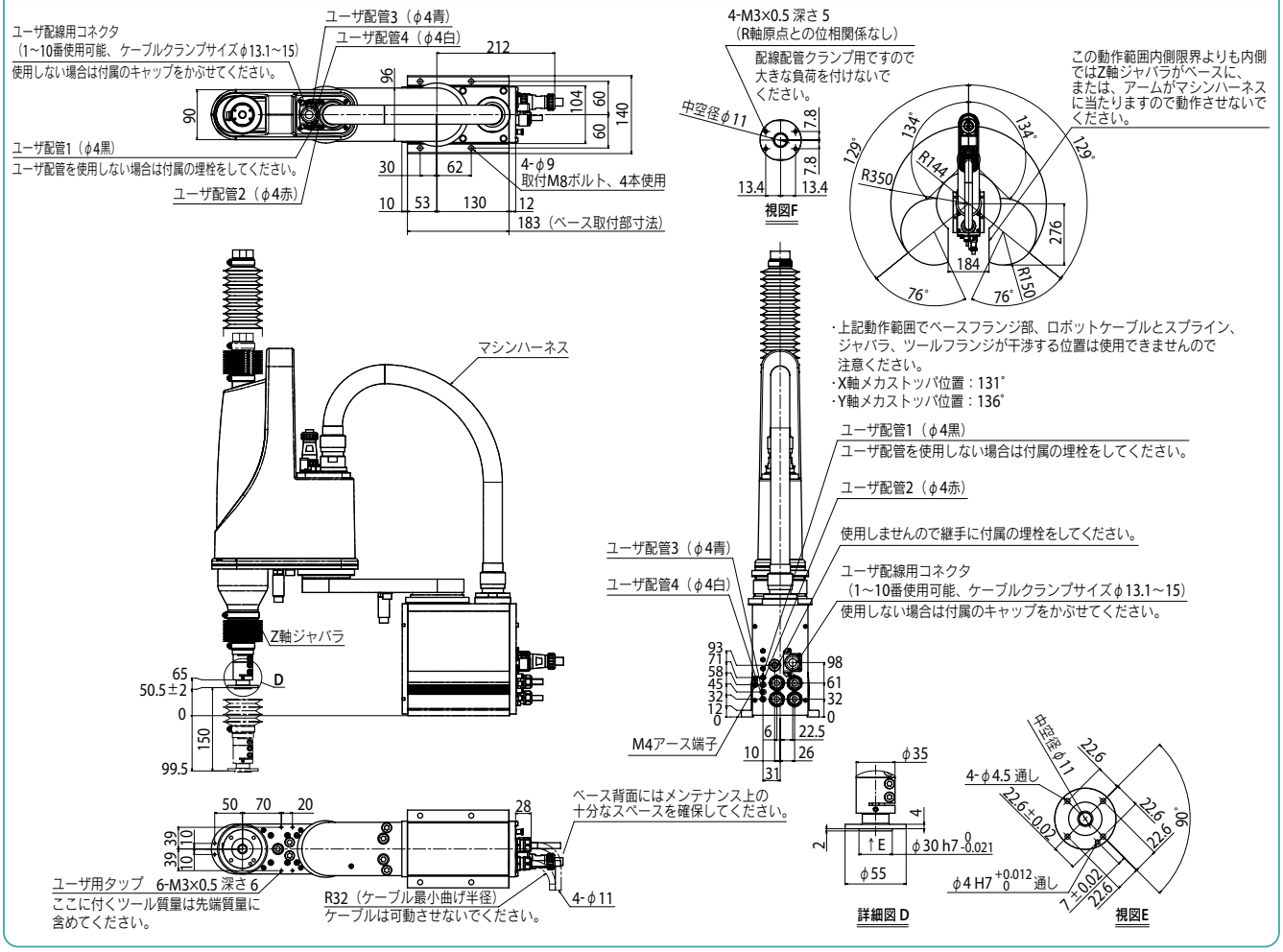
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGP



YK350XGP

YK350XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

YK400XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK400XGP	-	150	-	□	-	S	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
ロボット本体		Z軸ストローク 150：150mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		中通しシャフト S：あり		ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		適用コントローラ／制御軸数		安全規格		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		オプションC (OP.C)		オプションD (OP.D)		オプションE (OP.E)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■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

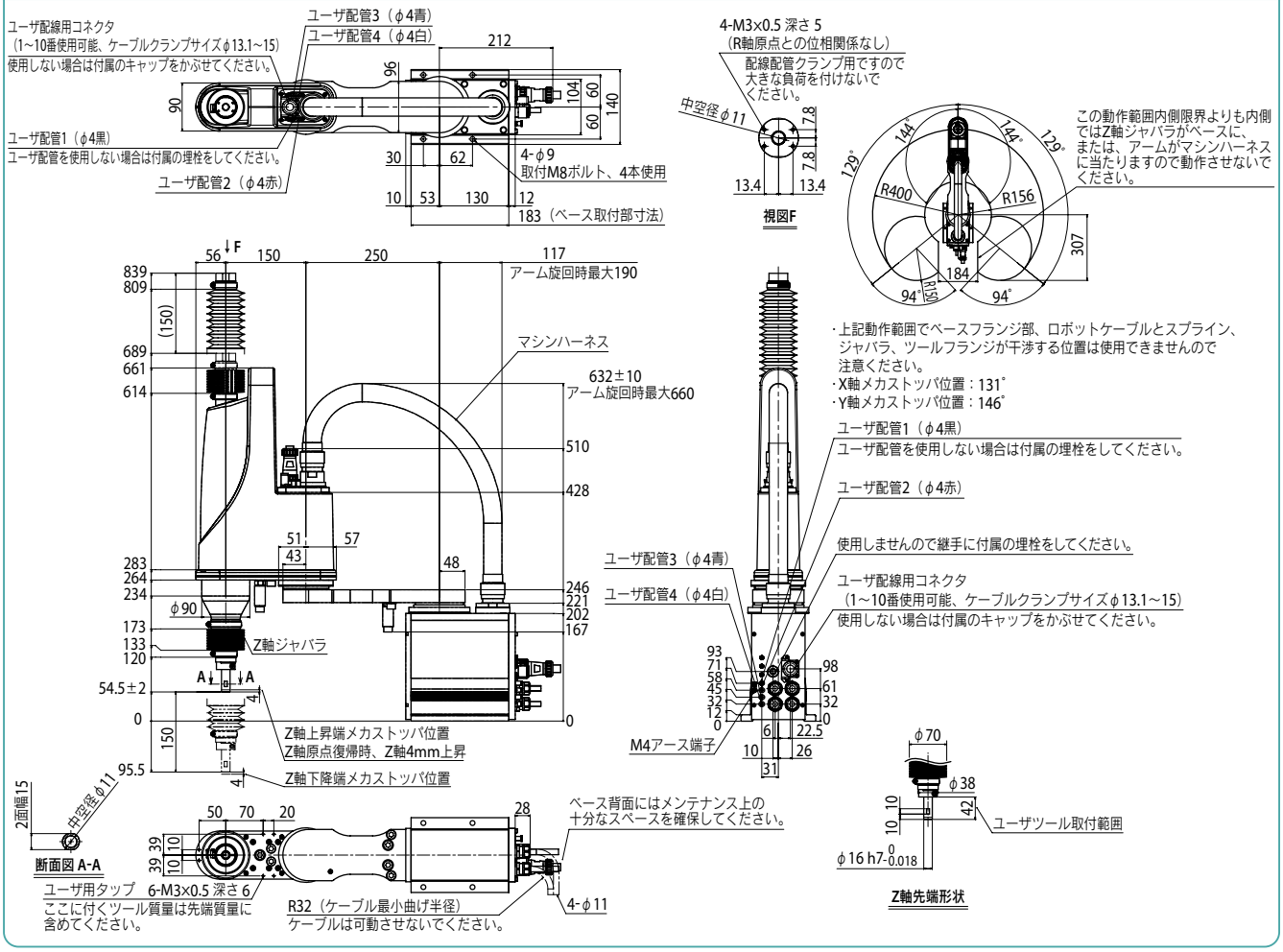
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

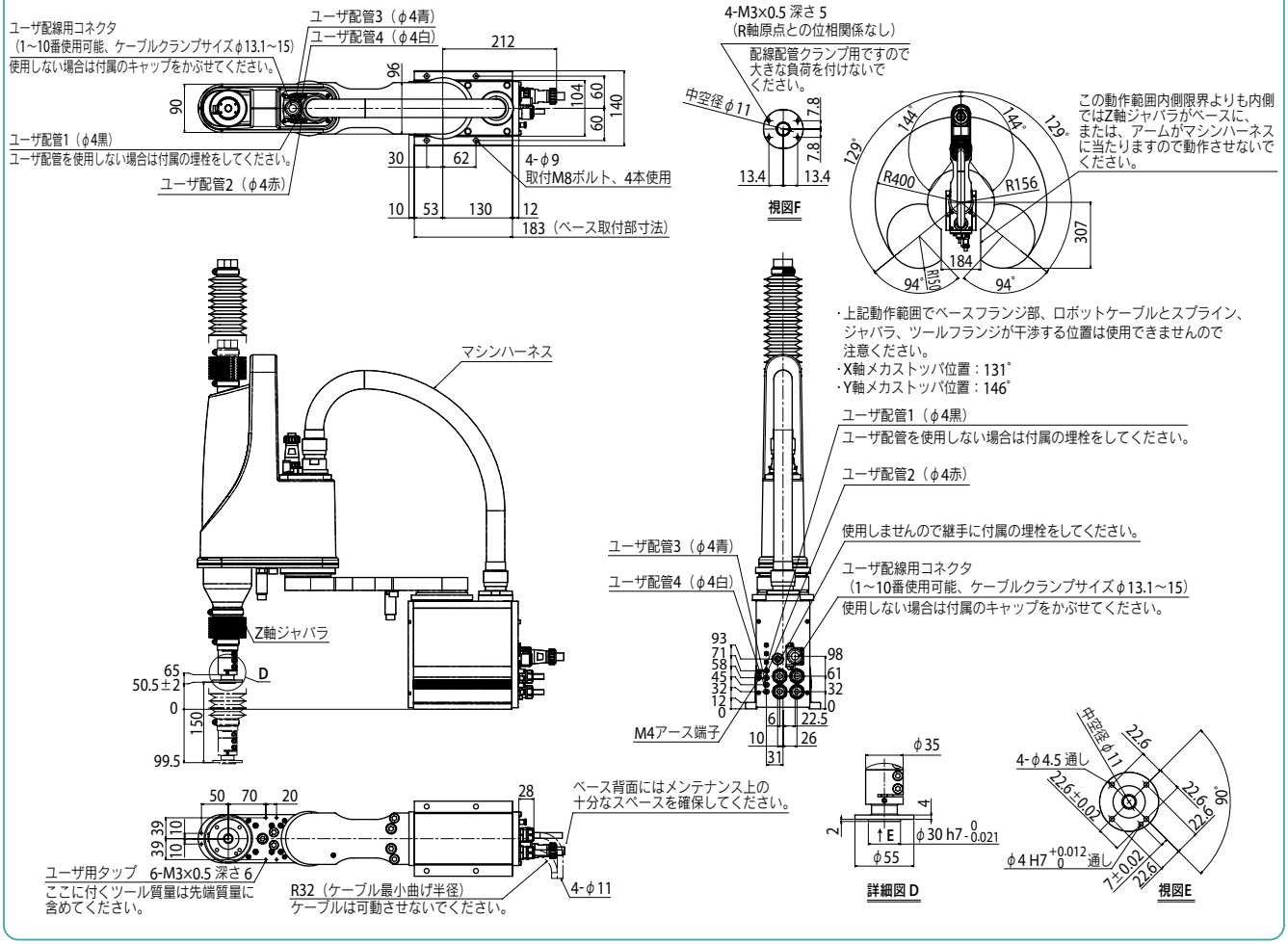
YK400XGP



適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK400XGP

YK400XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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.636

■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

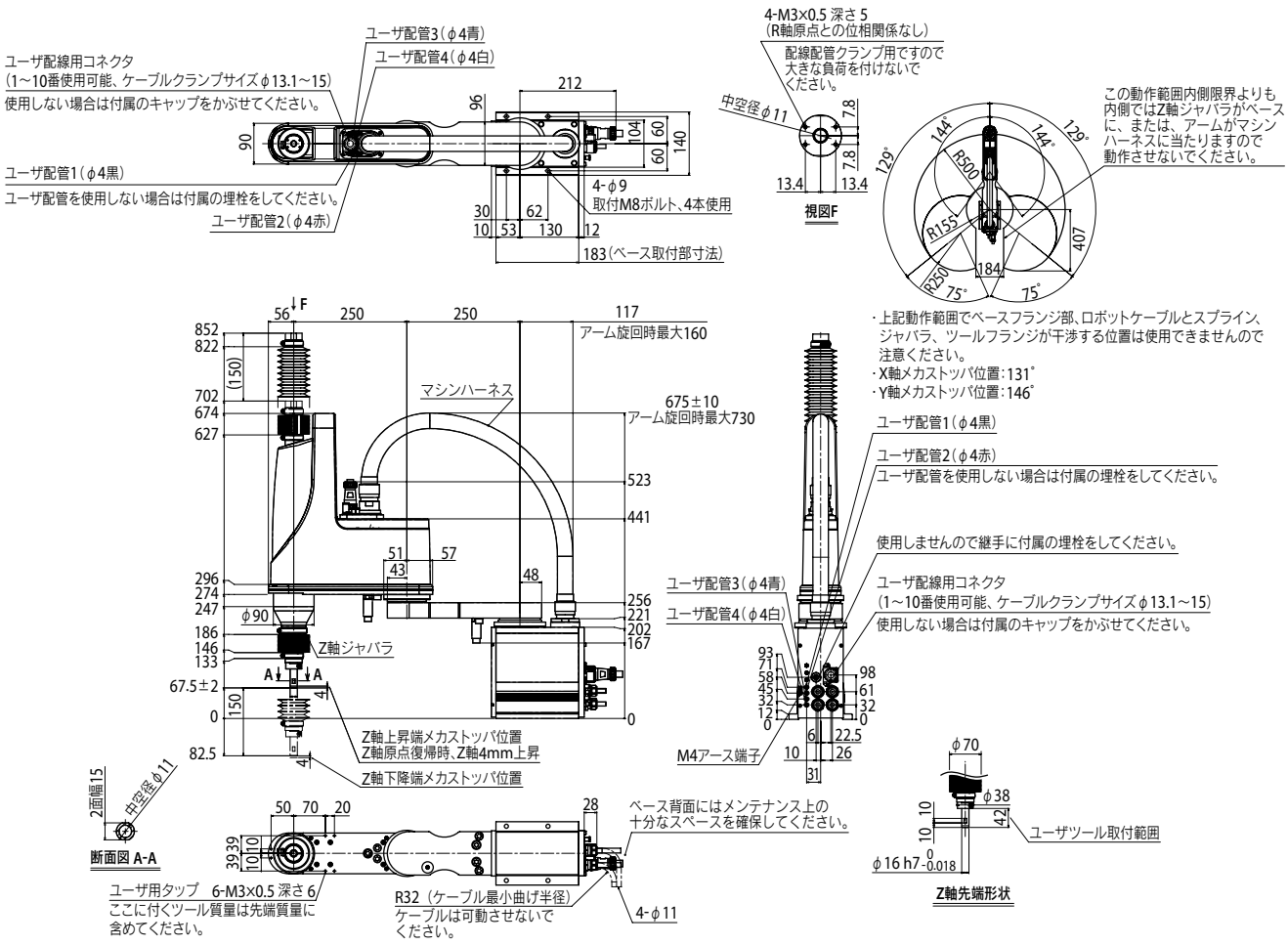
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/

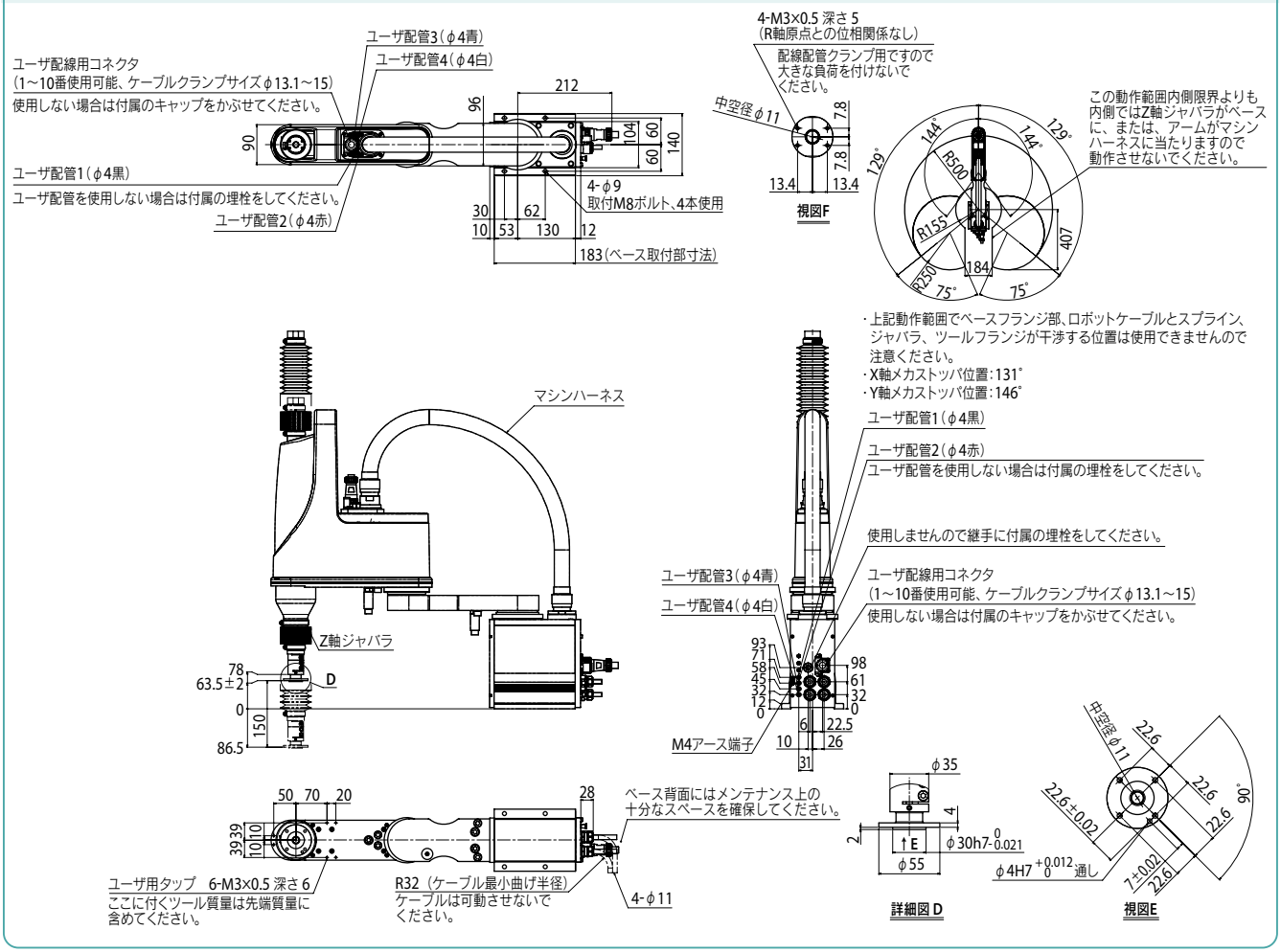
YK500XGLP



適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK500XGLP

YK500XGLP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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▶ P636

■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 kgm^2				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：32 kg　Z軸 300 mm：33 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 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

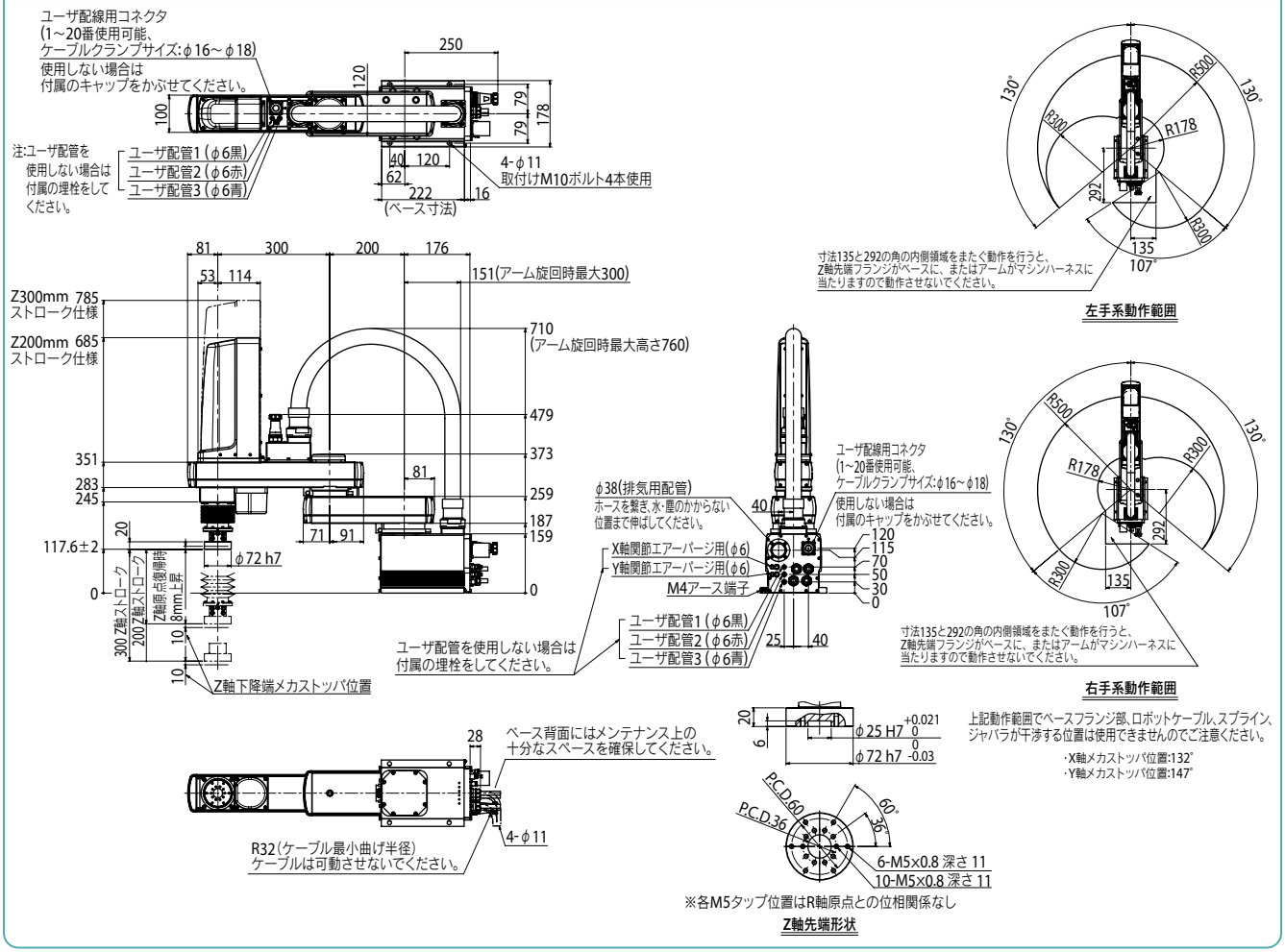
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636

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	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▶ P636

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

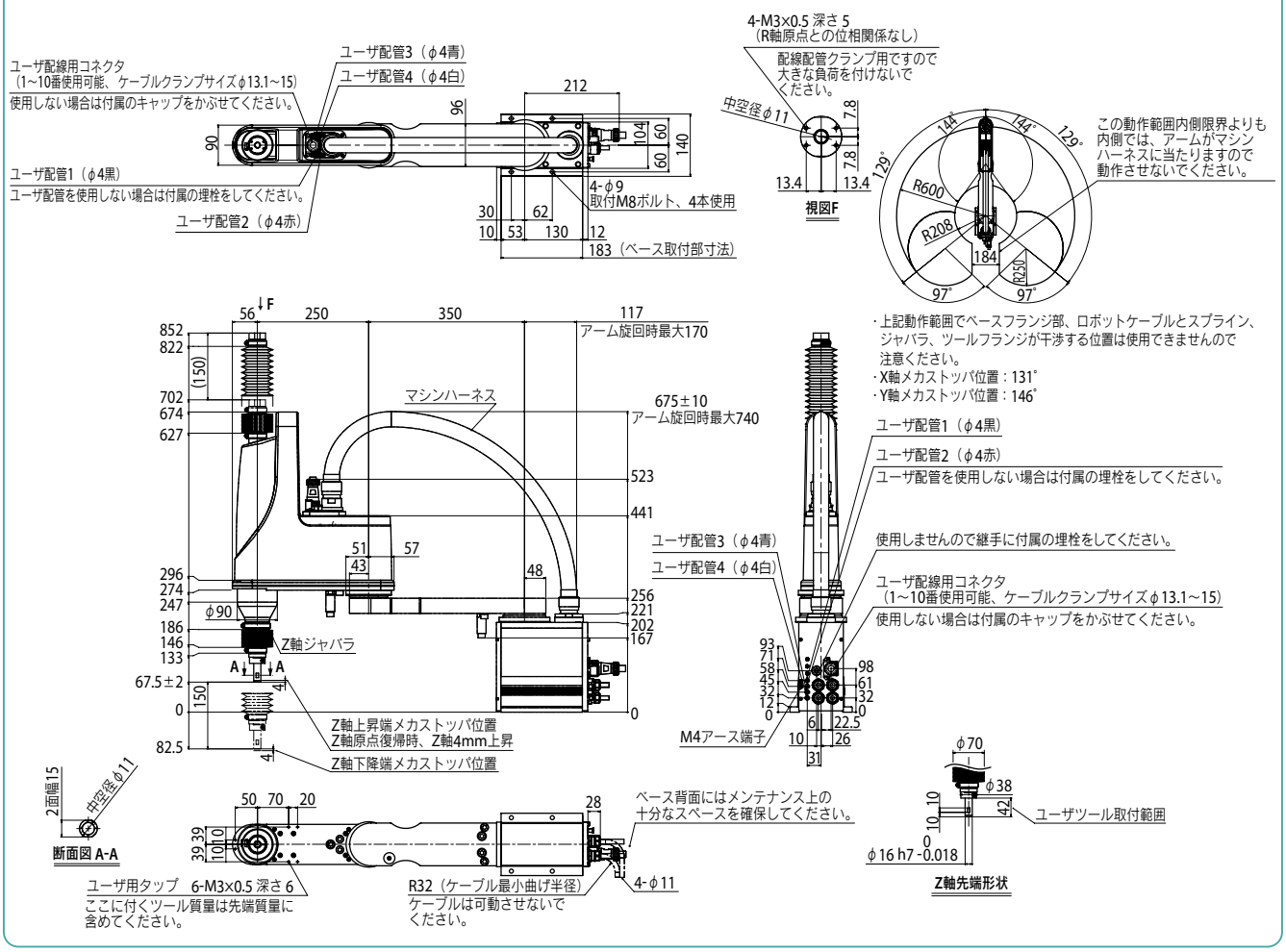
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

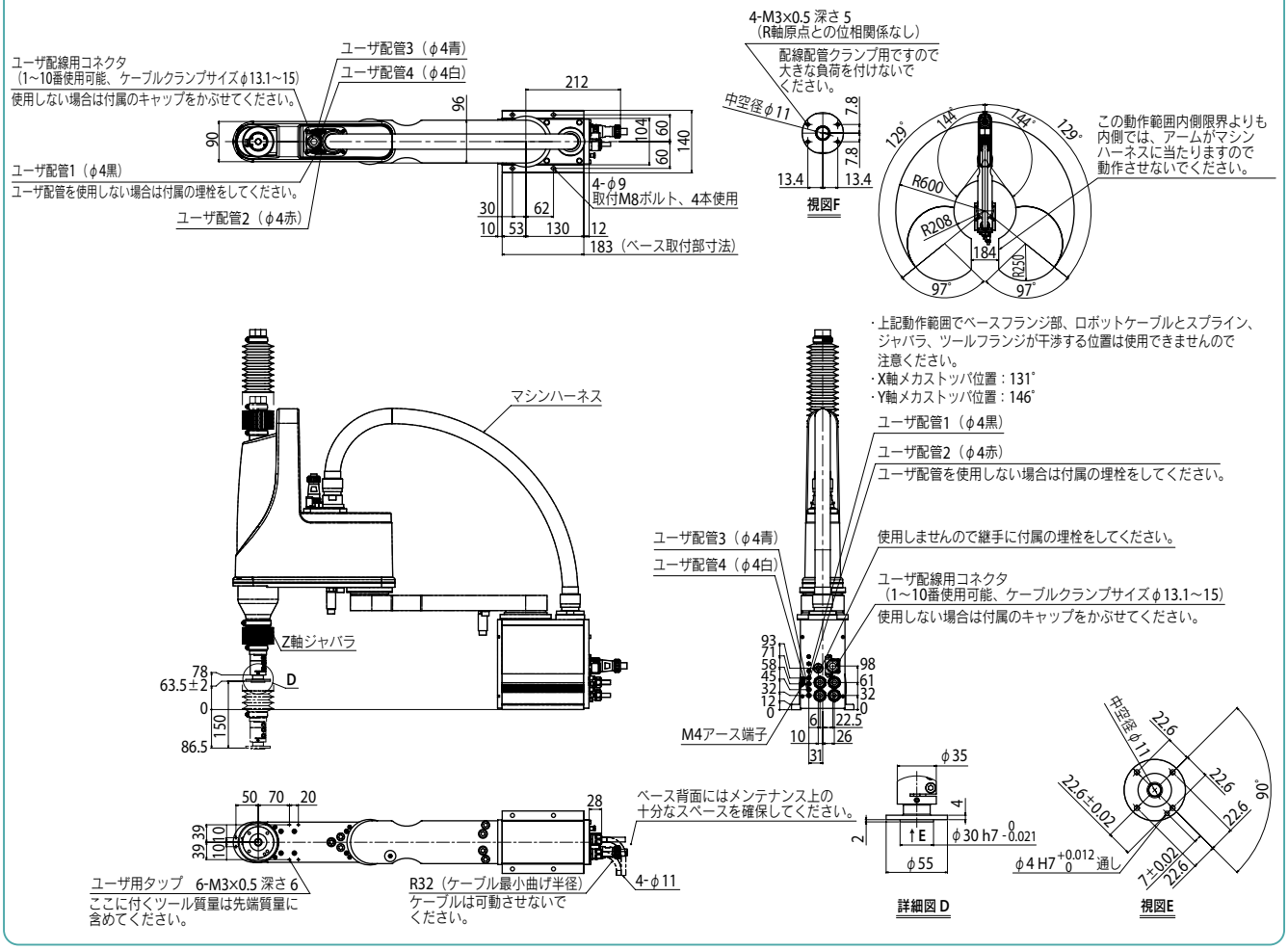
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGLP



適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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.636

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。

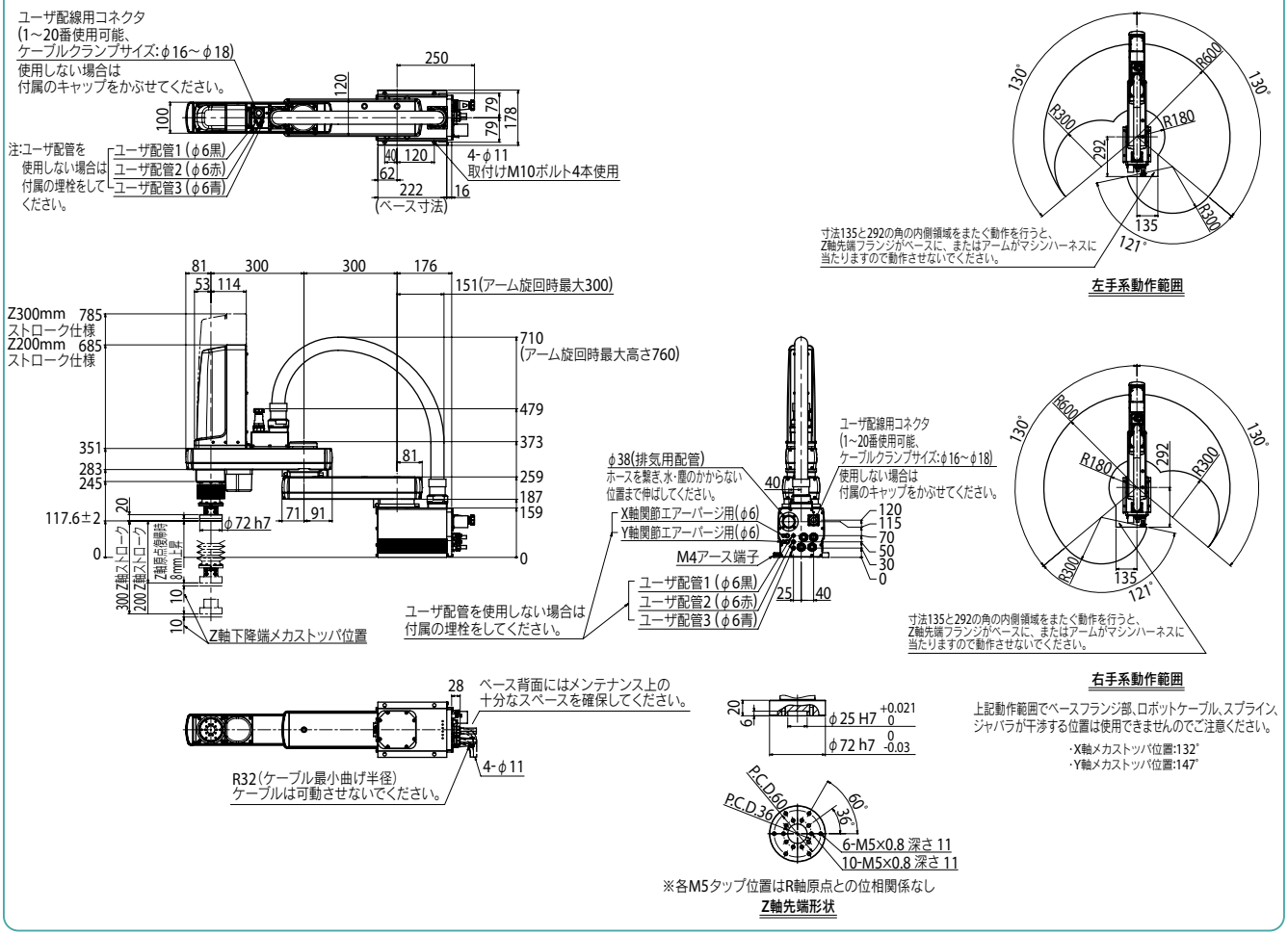
適用コントローラ

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 ▶ 636

YK600XGHP 防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 20kg

■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.636

■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

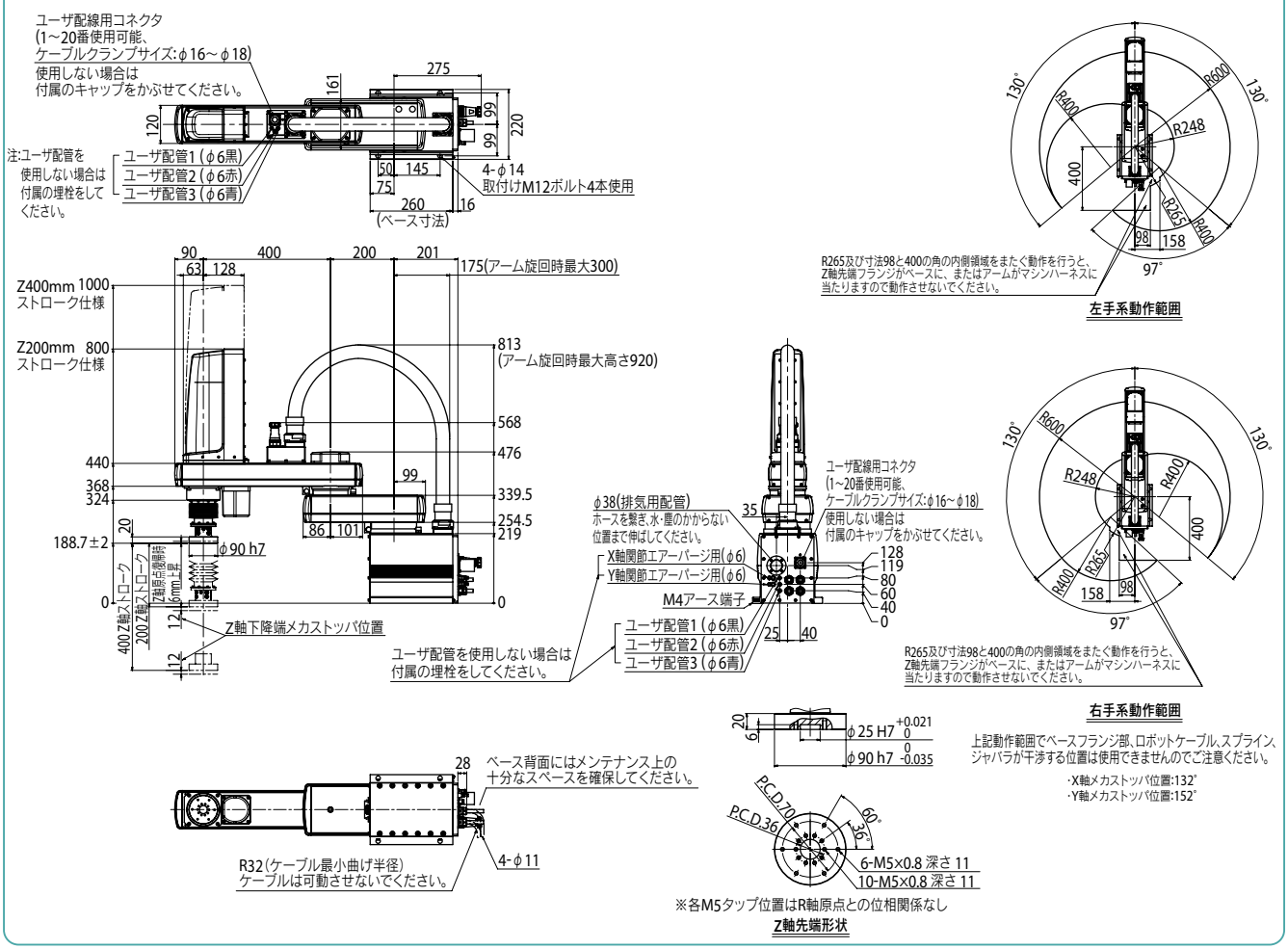
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636

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.636

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

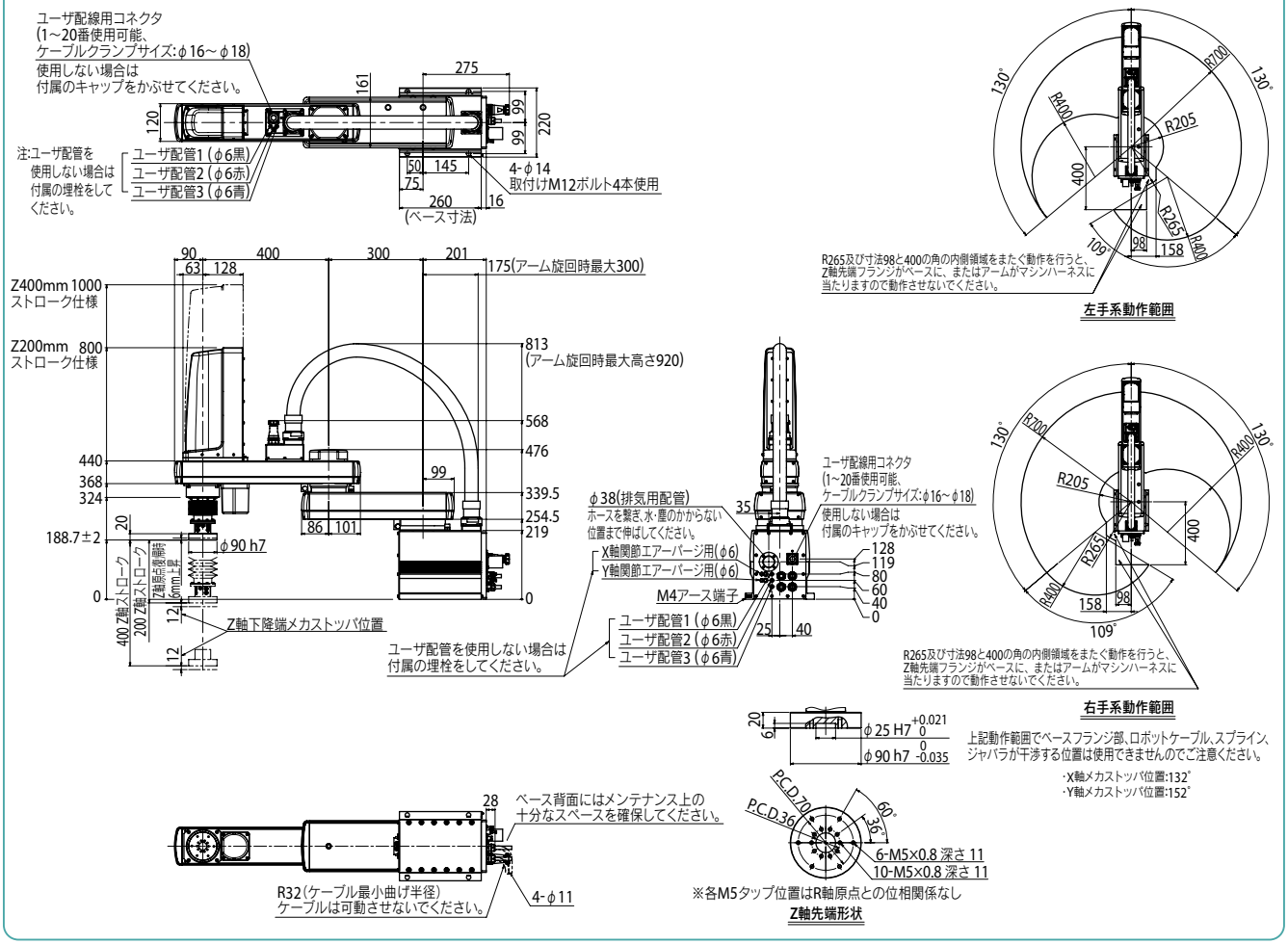
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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 ▶ 636

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.636

■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

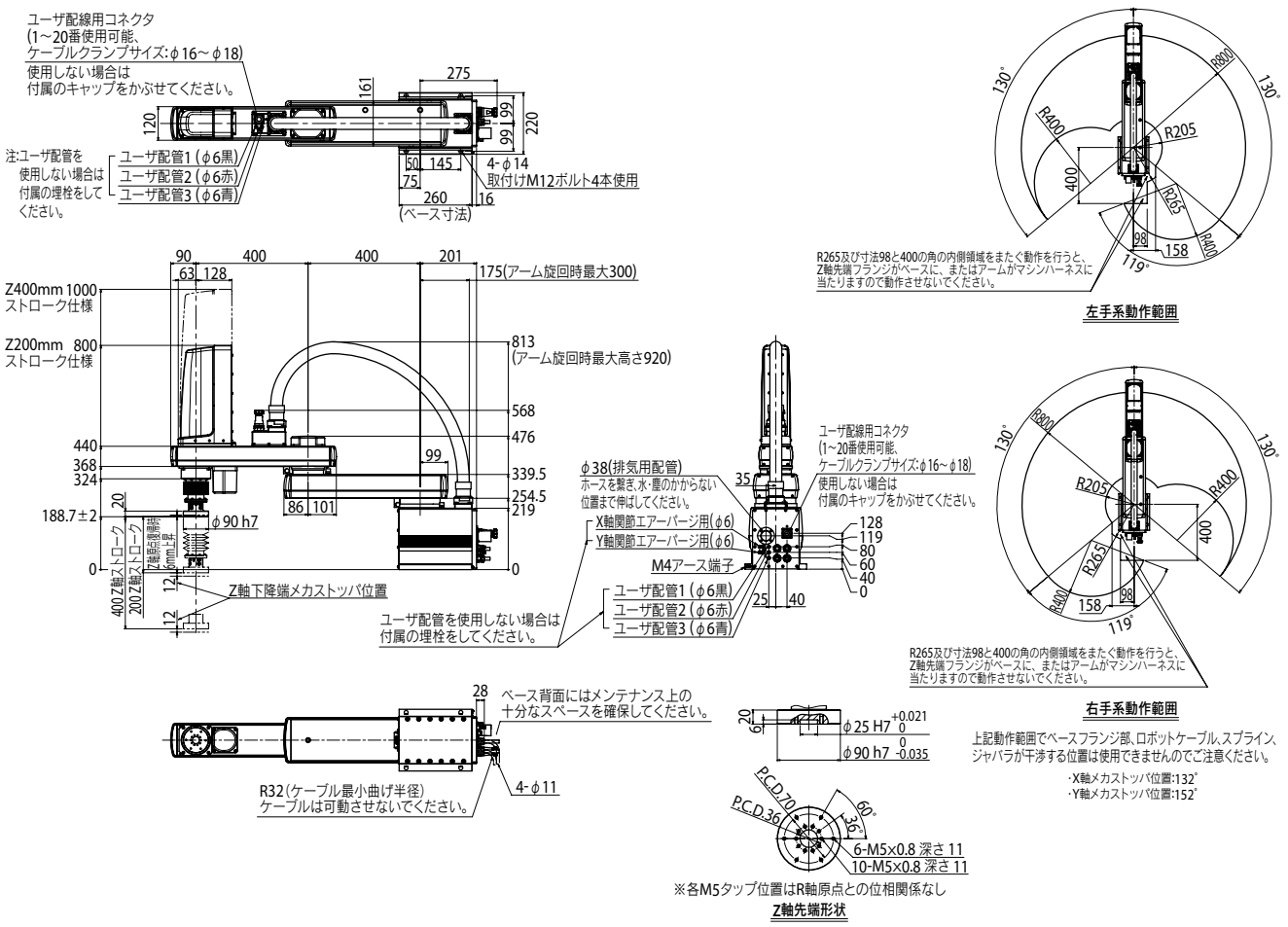
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636

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.636

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。

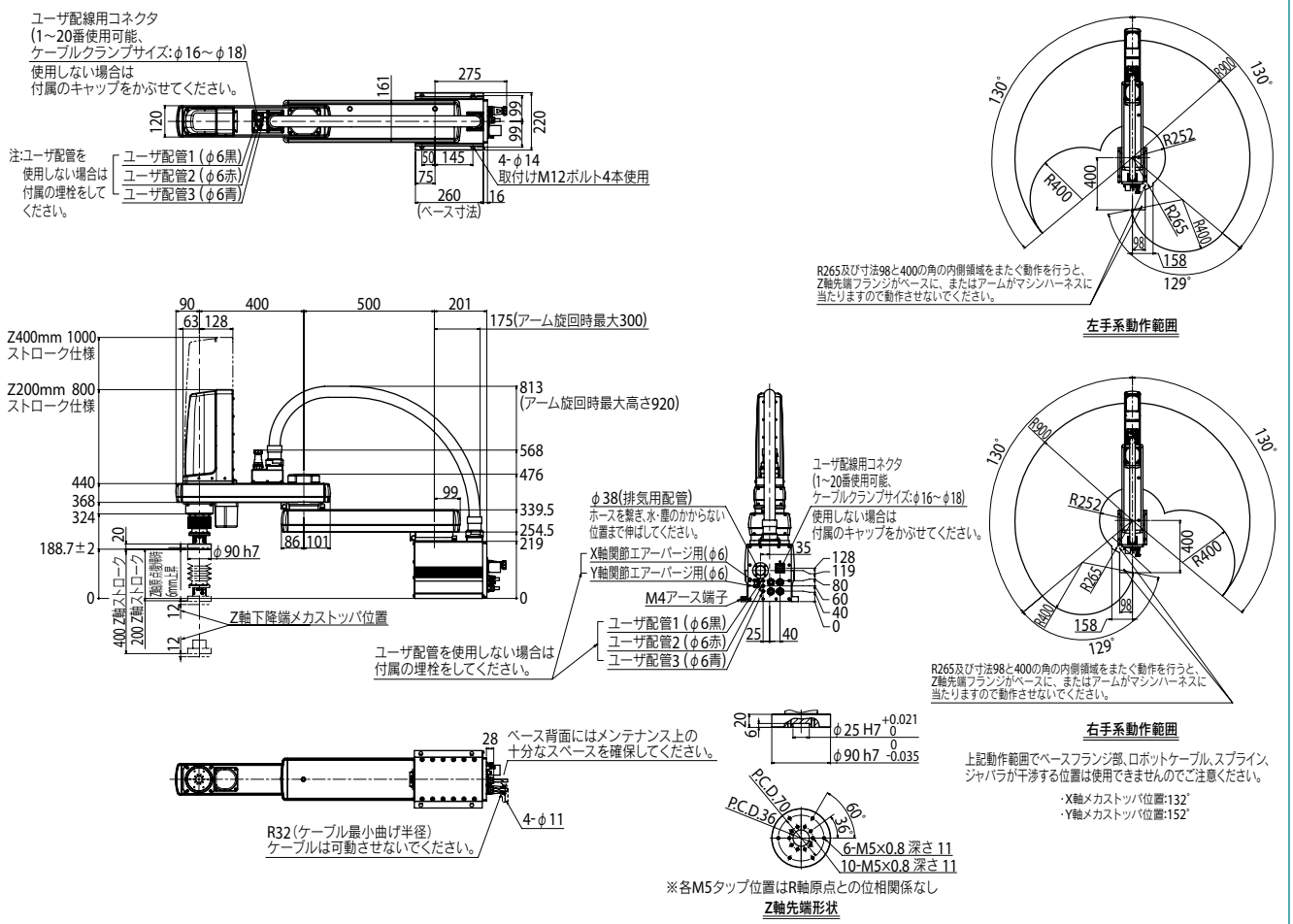
適用コントローラ

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 ▶ 636

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.636

■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 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: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

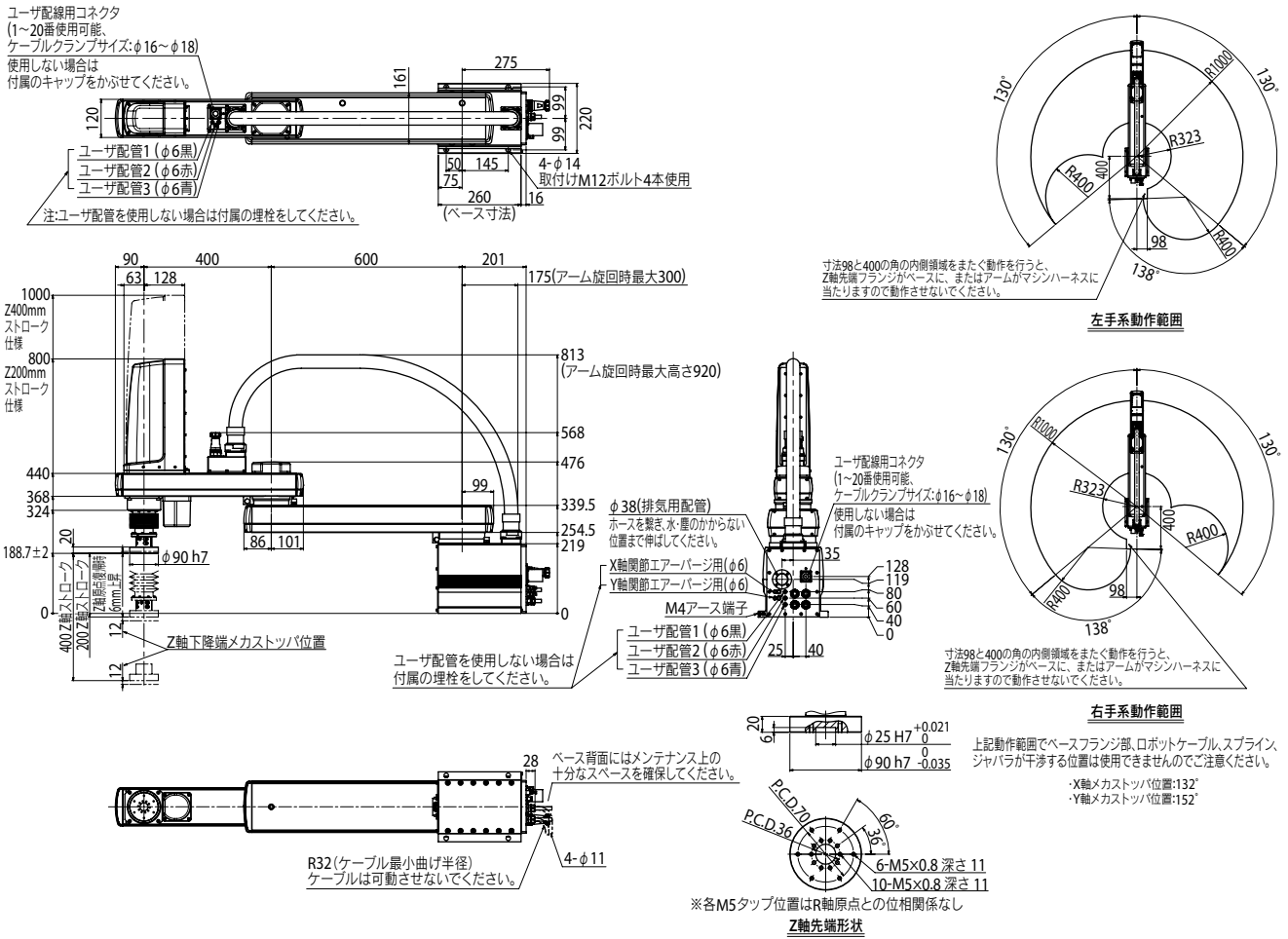
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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▶ 636