



【お問合せ】

WEB <https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput>

TEL 0120-808-693

お問い合わせフォーム

【受付時間】



■国内営業所: 8:45~17:30 [月~金曜日]
■製品サポート窓口: 9:00~17:00 [月~金曜日]
■メンテサポート窓口: 8:45~19:45 [月~金曜日]
9:00~17:00 [土曜日]
(祝日、弊社所定の休日等を除く)

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
[代表] TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378
[営業] TEL 053-525-8350 [CS] TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所
〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7
TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所 (FA営業部 国内営業グループ内)
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9
TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所
〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
サンハイム21 博多1F
TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

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

⚠ 安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

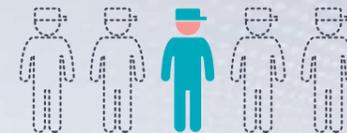
販売代理店

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
●ロボットの輸出については戦路物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

202412-F



人手不足の悩みを自動化で解決!



ヤマハスカラロボットハイコストパフォーマンスモデル

YK-XE series

高性能 × 信頼性 × 低価格

最大可搬質量

10kg

重量物にも対応

自動車部品などの搬送や組立工程にも最適



クリーンタイプ
「YK-XEC」
シリーズも!

お求めやすい価格で、生産現場の高効率化、省人化、品質安定をかなえます。

高い動作性能と低価格を両立した ハイコストパフォーマンスモデル

79万8千円*
(税抜き)
*YK400XE-4-S-150-3L-RCX340-4-N-NS-4

YK-XEシリーズは使い勝手のよいアーム長と最大可搬質量で、お客様の生産設備の最適化と設備投資のコスト低減に貢献します。

▶ 自動車部品などの搬送、組み立てに最適

最大可搬質量 **10kg***

※YK510XE-10、YK610XE-10、YK710XE-10



モデル名	アーム長	最大可搬質量	標準サイクルタイム	R軸許容慣性モーメント
YK400XE-4	400mm	4kg	0.41sec	0.05kgm ²
YK510XE-10	510mm	10kg	0.38sec	0.3kgm ²
YK610XE-10	610mm	10kg	0.39sec	0.3kgm ²
YK710XE-10	710mm	10kg	0.42sec	0.3kgm ²

▶ ハイスピード動作で生産性向上

アーム構造の見直しによる振動低減の実現やモーションの最適化により、標準サイクルタイムを短縮しました。高速かつ振動の少ない俊敏な動作で生産性向上に寄与します。

標準
サイクルタイム **0.39sec***

※YK610XE-10の場合。

YK610XE-10

当社従来機種
YK600XGL

0.39sec

約**40%**
短縮

0.63sec

標準サイクルタイム

▶ 幅広い用途に 最大可搬質量 4kg~10kg

組立て 箱詰め 整列 仕分け 検査 ラベル貼り ハンダ付け

高精度が要求される組立作業、高速動作が要求される食品などの仕分け作業など、幅広い分野に対応します。最大可搬質量は10kgのため、自動車部品などの重量のあるワークにも対応可能です。

▶ 低価格

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



YK400XE-4^{※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

▶ 使用例

箱詰め



エンジン部品



組立セル (ラインセル)

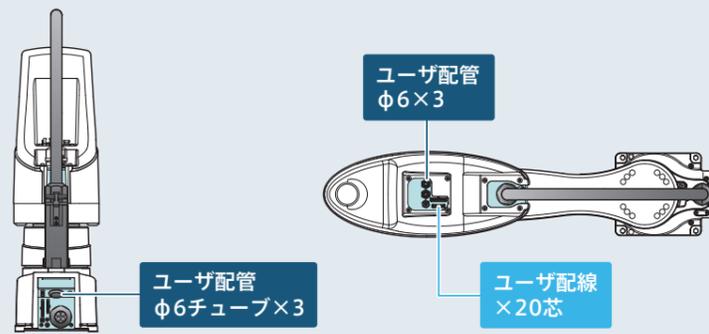


検査



▶ 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)

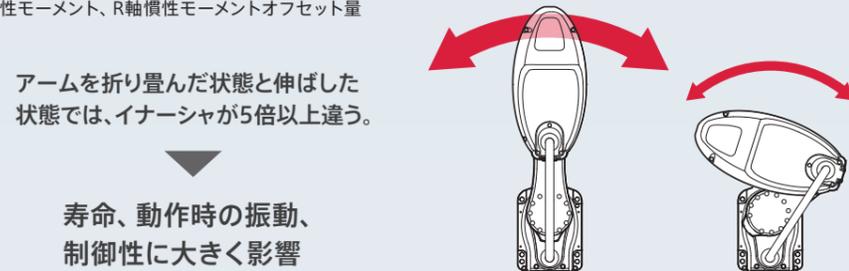


※YK400XE-4はユーザー配線×10芯、ユーザー配管φ4×3本です。

▶ 最適な加減速を自動的に設定

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。3つのパラメータ*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。

*搬送質量、R軸慣性モーメント、R軸慣性モーメントオフセット量



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

▶ 中通しシャフト、中通しキャップ 選択可能

オプション仕様 **NEW** YK400XE-4も対応

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。



▶ ブレーキ解除スイッチ 選択可能

オプション仕様

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。



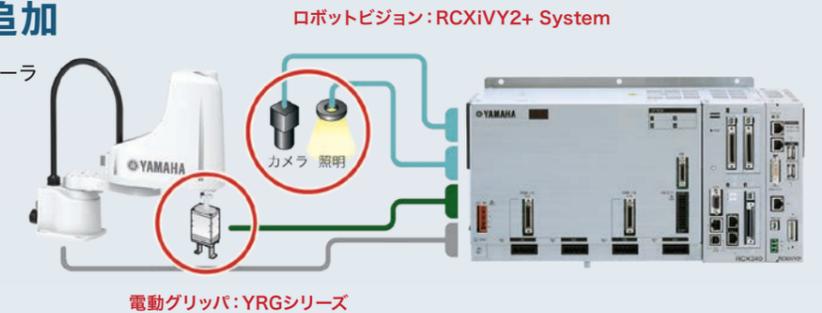
▶ RCX340コントローラとの組み合わせにより使いやすく

多機能コントローラRCX340との組み合わせにより、多種多様なアプリケーションに対応可能です。ロボット一体型ビジョンシステム「RCXiVY2+」を使うことで、簡単に画像処理機能を追加でき、高度な生産設備の構築ができます。サポートソフトやプログラミングボックスなど制御支援ツールも充実しています。



▶ ビジョンシステムも簡単追加

ロボットもグリッパも照明もひとつのコントローラで一括制御できます。



▶ 多彩なフィールドネットワークに対応

CC-Link、EtherNet/IP、DeviceNet、PROFIBUS、PROFINET、EtherCATなど充実したフィールドネットワークに対応しています。



▶ スカラロボット 開発製造45年強の実績が信頼の証

当社のスカラロボットは、自社の二輪車製造ラインでの使用を目的として研究開発をスタート。1976年に自社工場に導入して以来45年の歴史があります*。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績が高い信頼の証です。
*販売開始は1984年



YK-XEC series

▶ クリーンタイプもラインナップ

YK-XEのコストパフォーマンスはそのままに、ISO CLASS 4*の安心のクリーン度を提供いたします。精密機器や食品・医薬品・化粧品業界に最適です。
*ISO14644-1

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}
YK400XEC-4	400	4	0.45
YK510XEC-10	510	10	0.42
YK610XEC-10	610		0.44
YK710XEC-10	710		0.49

※1 動作条件：水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作、可搬重量2kg

選べるアーム長4バリエーション



コントローラとセットで

109万8千円 (税別)
YK400XEC-4-150-3L-RCX340-4-N-NS-4

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。
※コントローラの詳細はRCX340のカタログもしくはWEBサイトにてご確認ください。

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	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.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		17 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、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。

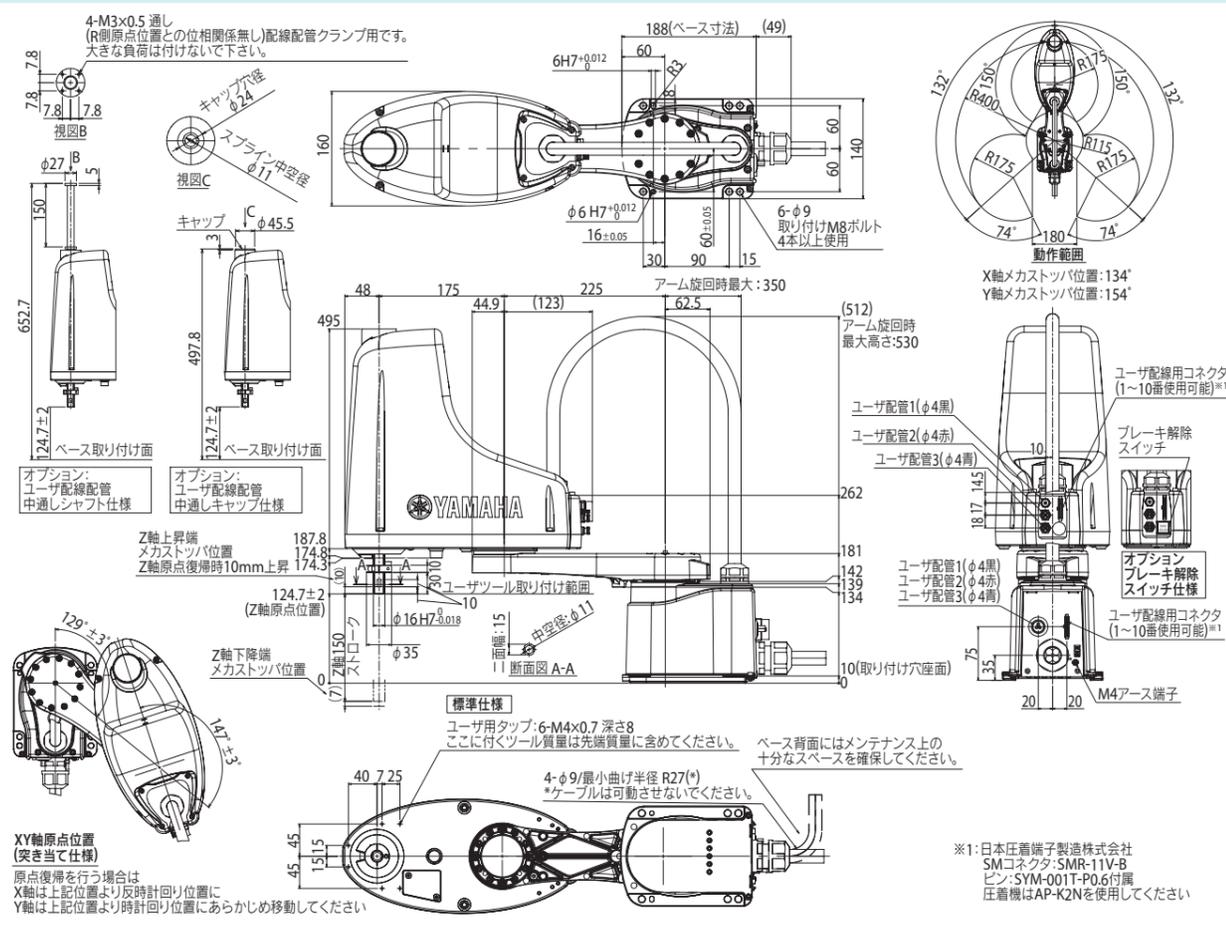
適用コントローラ

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

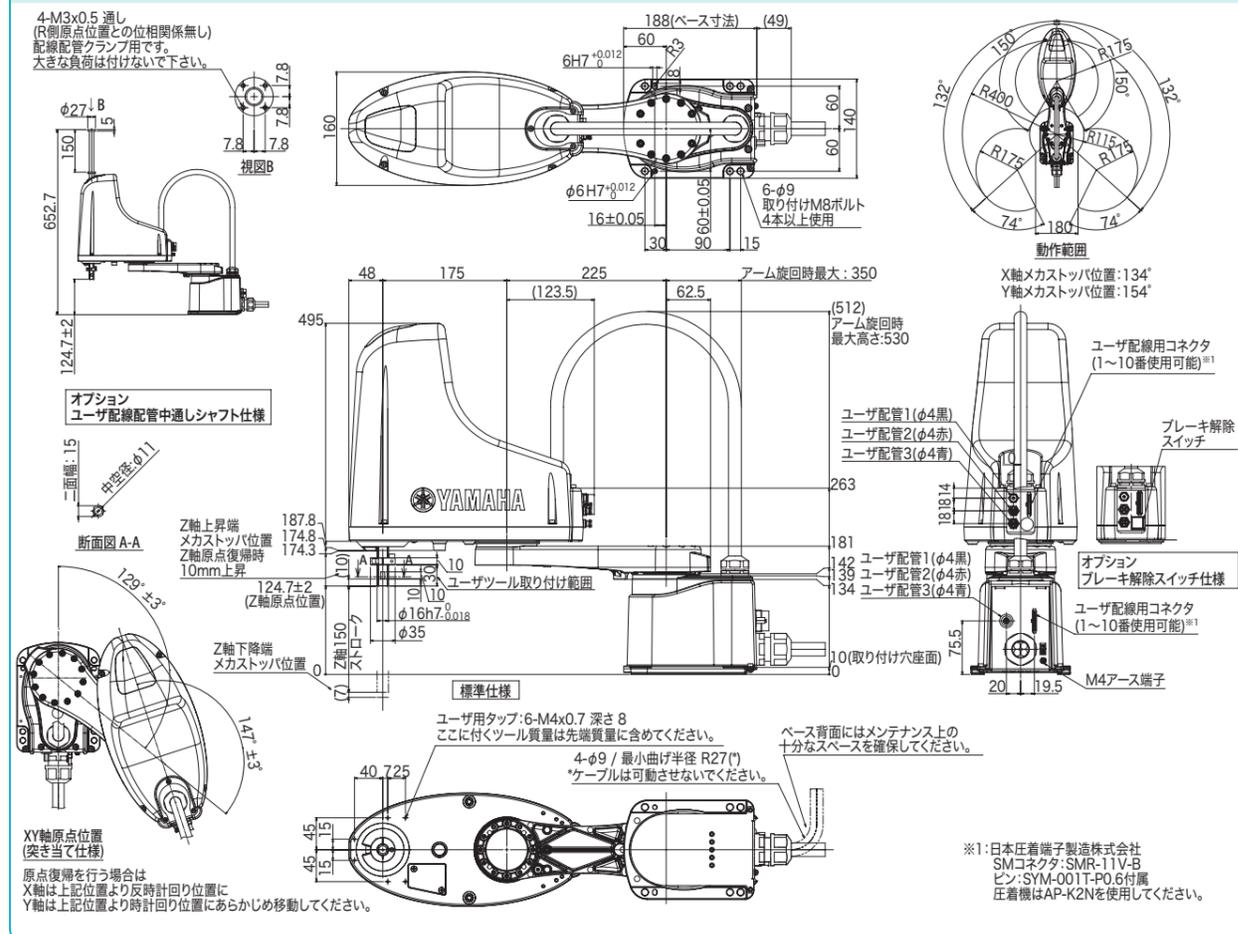
※可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

YK400XE-4 2025年2月以降出荷仕様



YK400XE-4 2025年1月以前出荷仕様



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
			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
					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。
※コントローラの詳細はRCX340のカタログもしくはWEBサイトにてご確認ください。

※ 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

軸仕様	X軸	Y軸	Z軸	R軸
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	直結		タイミングベルト	
伝達方式	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 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 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/>

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
			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
					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。
※コントローラの詳細はRCX340のカタログもしくはWEBサイトにてご確認ください。

※ 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

軸仕様	X軸	Y軸	Z軸	R軸
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	直結		タイミングベルト	
伝達方式	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 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/>

