

ピック&プレイスロボット

YP-X

SERIES

CONTENTS

- YP-X 仕様一覧表506
- 注文型式説明.....506
- 注文型式用語説明506

2軸

- YP220BX 507
- YP320X 508

3軸

- YP220BXR 509
- YP320XR 510
- YP330X 511

4軸

- YP340X 512

- ユニコン/アネカール
LCMR200
- 単軸ロボット
GX
- ユニコン/アネカール
LCM100
- スカラーロボット
YK-X
- 単軸ロボット
Robonity
- ユニコン単軸ロボット
PHASER
- 単軸ロボット
FLIP-X
- 小型単軸ロボット
TRANSERO
- 直交ロボット
XY-X
- ピック&プレイス
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION
- 2軸
- 3軸
- 4軸

YP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	最大可搬質量 (kg)	サイクルタイム(sec)*1	構造	動作範囲	掲載ページ
2軸	YP220BX	3	0.45	X軸 ベルト Z軸 ベルト	200 mm 100 mm	P.507
	YP320X	3	0.57	X軸 ボールネジ Z軸 ベルト	330 mm 100 mm	P.508
3軸	YP220BXR	1	0.62	X軸 ベルト Z軸 ベルト R軸 回転軸	200 mm 100 mm ±180°	P.509
	YP320XR	1	0.67	X軸 ボールネジ Z軸 ベルト R軸 回転軸	330 mm 100 mm ±180°	P.510
	YP330X	3	0.57	X軸 ボールネジ Y軸 ボールネジ Z軸 ベルト	330 mm 150 mm 100 mm	P.511
4軸	YP340X	1	0.67	X軸 ボールネジ Y軸 ボールネジ Z軸 ベルト R軸 回転軸	330 mm 150 mm 100 mm ±180°	P.512

*1. サイクルタイムは、上下50 mm、前後150 mm (アーチ 50) の往復時間です(負荷1 kgの粗位置決めモーション時)。

注文型式説明

ヤマハピック&プレイスロボットYP-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〉

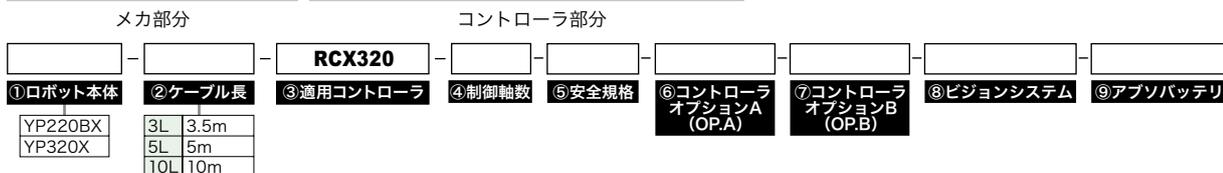
■ 2軸仕様

- メカ ▶ YP220BX
・ ロボットケーブル長 ▶ 3.5 m

- コントローラ ▶ RCX320

● 注文型式

YP220BX-3L-RCX320-2-N-NS-2



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。

RCX320 ▶ P.626

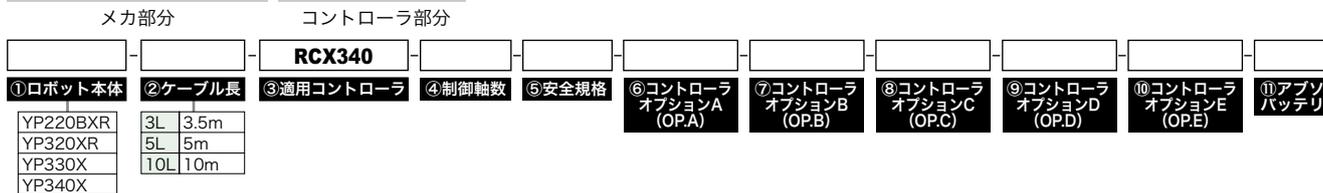
■ 3/4軸仕様

- メカ ▶ YP340X
・ ロボットケーブル長 ▶ 5 m

- コントローラ ▶ RCX340

● 注文型式

YP340X-5L-RCX340



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

注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②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。 3L : 3.5 m 5L : 5 m 10L : 10 m
③適用コントローラ	2軸仕様 : RCX320をご選択ください。 3/4軸仕様 : RCX340をご選択ください。

YP220BX 2軸



■ 注文型式

YP220BX - - **RCX320-2** - - - - - -

ロボット本体	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)	ビジョン システム	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。RCX320▶ **P.626**

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05 mm	±0.05 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当
最高速度 ^{※2}	1440 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	200 mm	100 mm
サイクルタイム	0.45 sec ^{※3}	
最大可搬質量	3 kg	
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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX320	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

YP220BX

エア用継手φ6
エア用継手φ4

ロボットケーブル
アース端子(M4)

MAX600

287

20

468.5

510

(583)

20

30

8-M4×0.7 (ユーザ用)
(対面同位置4ヶ所)

9

20

4(注1)

+X

+Z

232

185

67

13

68

2(注1), Zストローク100 (57)

Xストローク:200

3(注1)

79

エアチューブ
取出し口

ツールプレート

56.5

21

89

109

4-φ10

490

10

11

67

(底面)

9.5

15

2

10

57

25

14.5

25

34

4-M5×0.8

取付部詳細

注1. メカストツバまでの距離です。
 注2. YP220BXの原点復帰はアプソリユート方式です。
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

二軸ロボット
LCMR200
単軸ロボット
GX
二軸ロボット
LCM100
二軸ロボット
YK-X
単軸ロボット
Robonity
二軸ロボット
PHASER
単軸ロボット
FLIP-X
小型単軸ロボット
TRANSERO
直交ロボット
XX-X
二軸ロボット
YP-X
クリーン
CONTROLLER
各種情報
2軸
3軸
4軸

YP320X 2軸



■ 注文型式

YP320X

RCX320-2

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	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。RCX320 ▶ **P.626**

■ 基本仕様

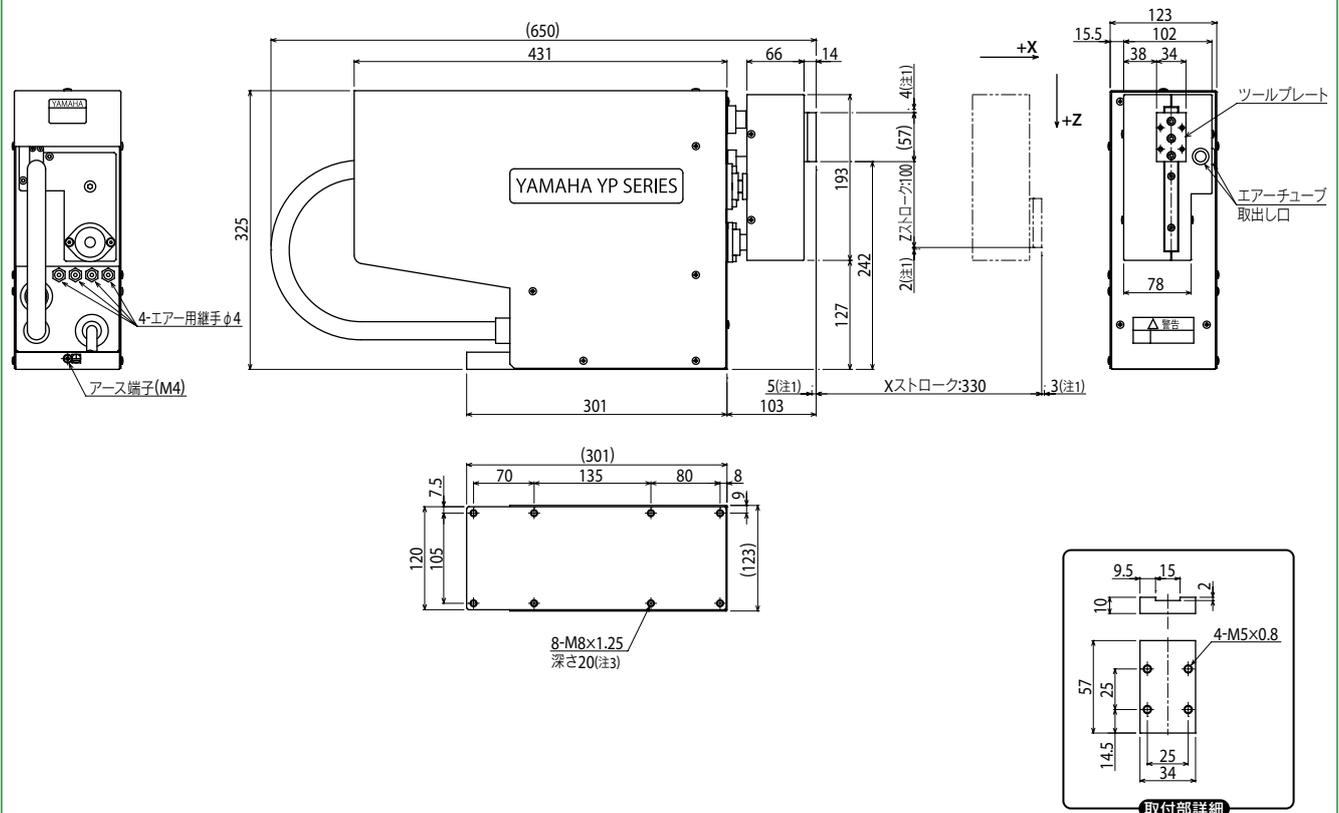
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度 ^{※2}	1500 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec ^{※3} 、0.78 sec ^{※4}	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	21 kg	

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
- ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
- ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
- ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX320	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

YP320X



- 注1. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP320Xの原点復帰はアプソリユート方式です。よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
- 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

YP220BXR 3軸



■ 注文型式

YP220BXR		RCX340-3							
ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー

※コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

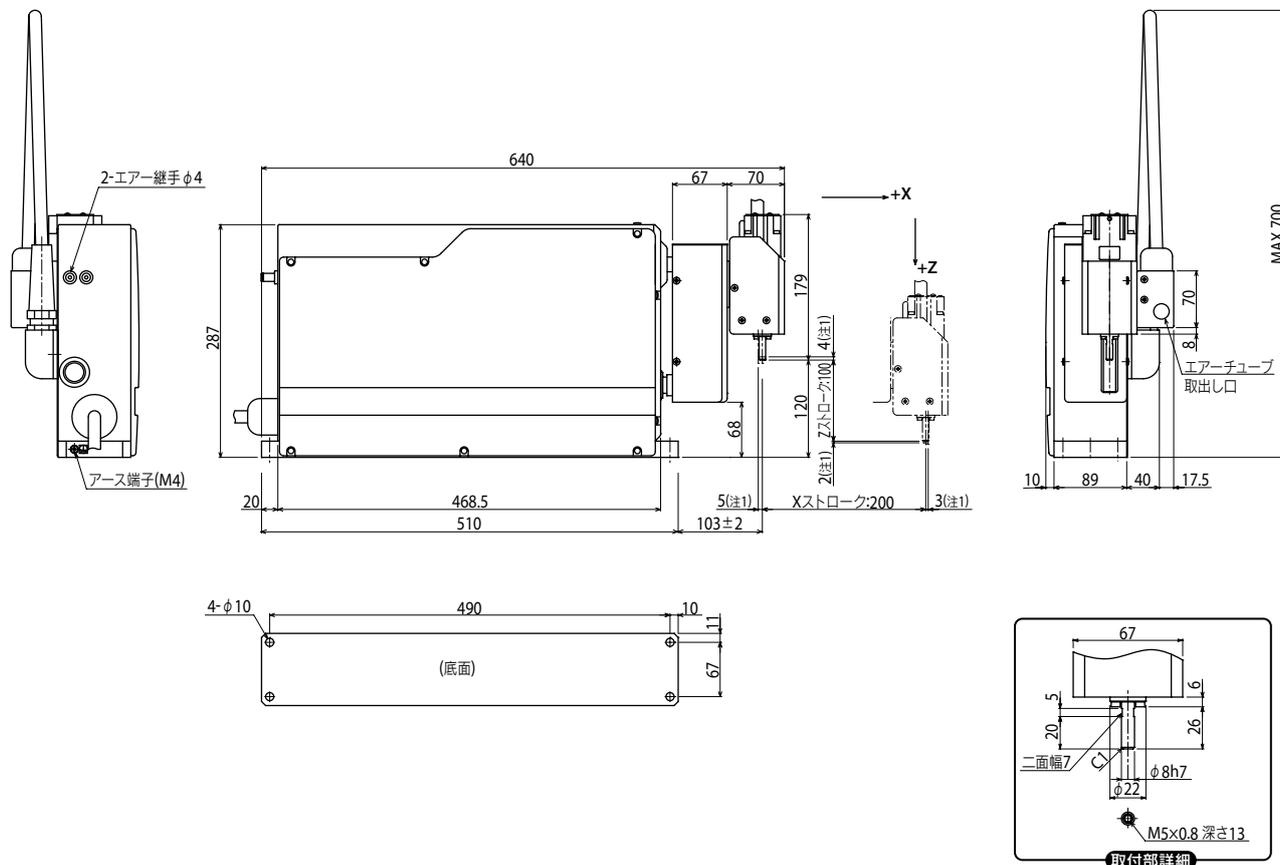
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.1 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	減速機
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当	1/18
最高速度 ^{※2}	1440 mm/sec	1200 mm/sec	1000° /sec
動作範囲	200 mm	100 mm	±180°
サイクルタイム	0.62 sec ^{※3}		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm ² [0.01 kgfcm ²]		
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	19 kg		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	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

YP220BXR



注1. メカストップまでの距離です。
 注2. YP220BXRの原点復帰はアブソリュート方式です。
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

YP320XR 3軸



■ 注文型式

YP320XR	RCX340-3								
ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ソリ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

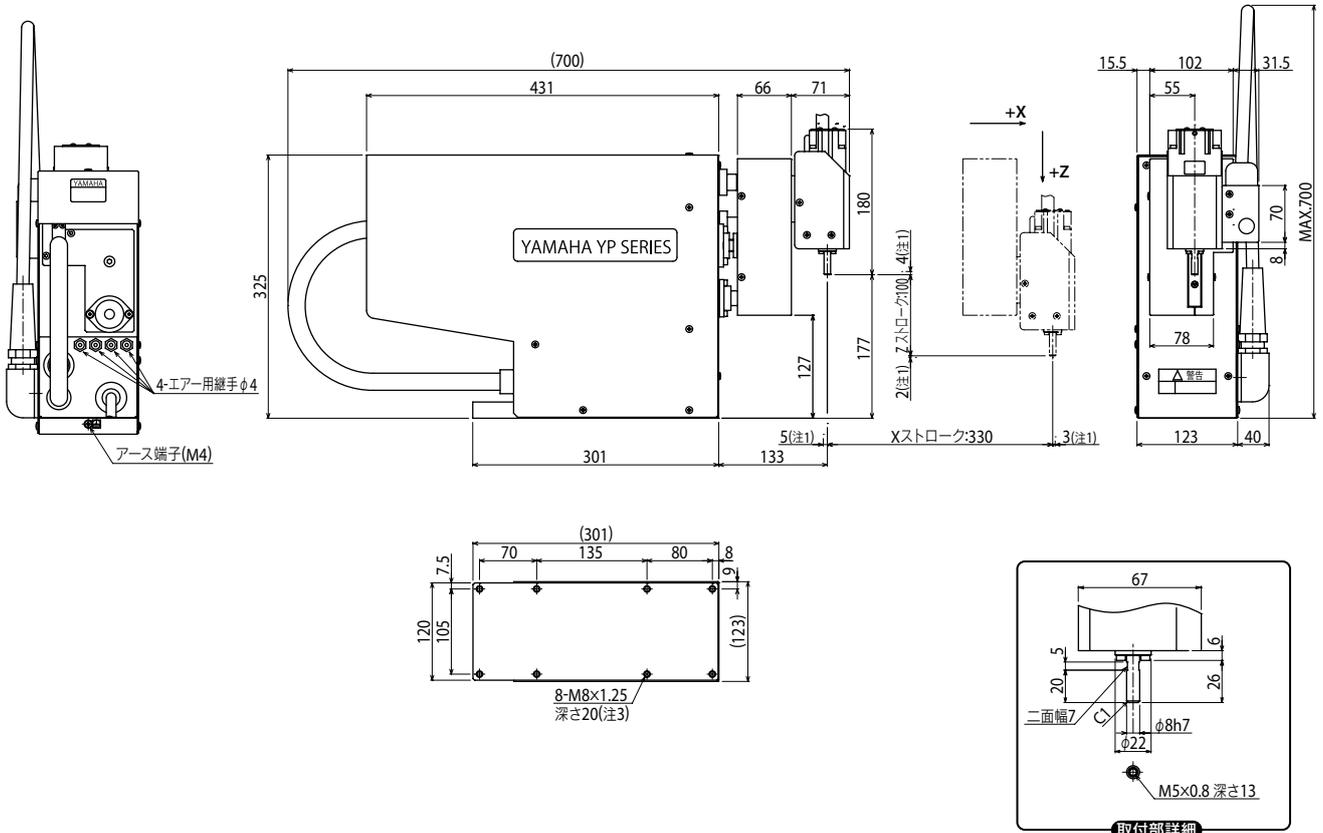
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度 ^{※2}	1500 mm/sec	1500 mm/sec	1000 °/sec
動作範囲	330 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec ^{※3} 、0.87 sec ^{※4}		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm ² [0.01 kgfcm ²]		
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	23 kg		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
 ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	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

YP320XR



注1. メカストップまでの距離です。
 注2. YP320XRの原点復帰はアプソリュート方式です。
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

YP330X 3軸



■ 注文型式

YP330X

RCX340-3

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
--------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

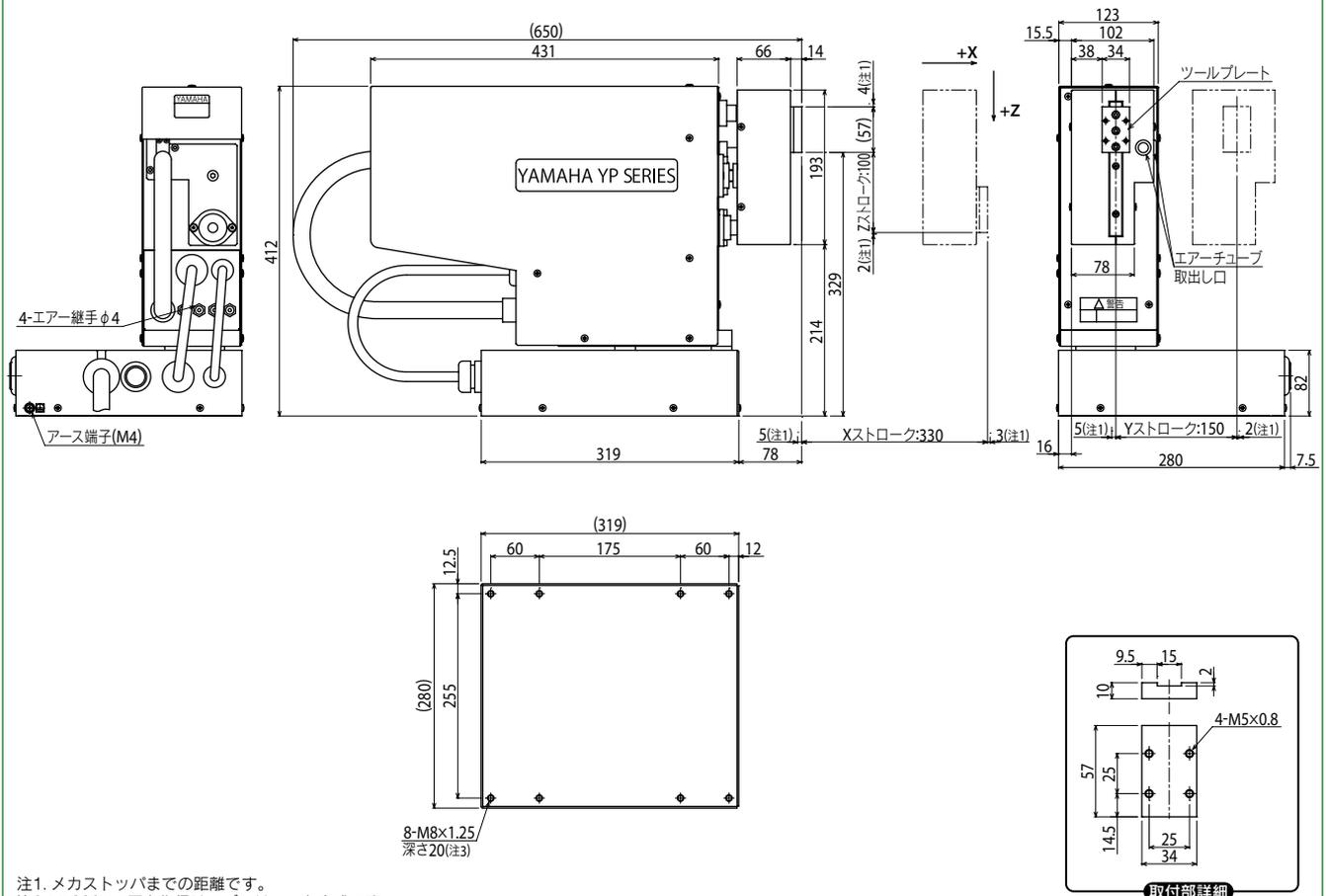
	X軸	Y軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度 ^{※2}	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec ^{※3} , 0.78 sec ^{※4}		
最大可搬質量	3 kg		
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	32 kg		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
- ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
- ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
- ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	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

YP330X



- 注1. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP330Xの原点復帰はアプソリュート方式です。よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
- 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

YP340X 4軸



■ 注文型式

YP340X

RCX340-4

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソリュ 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

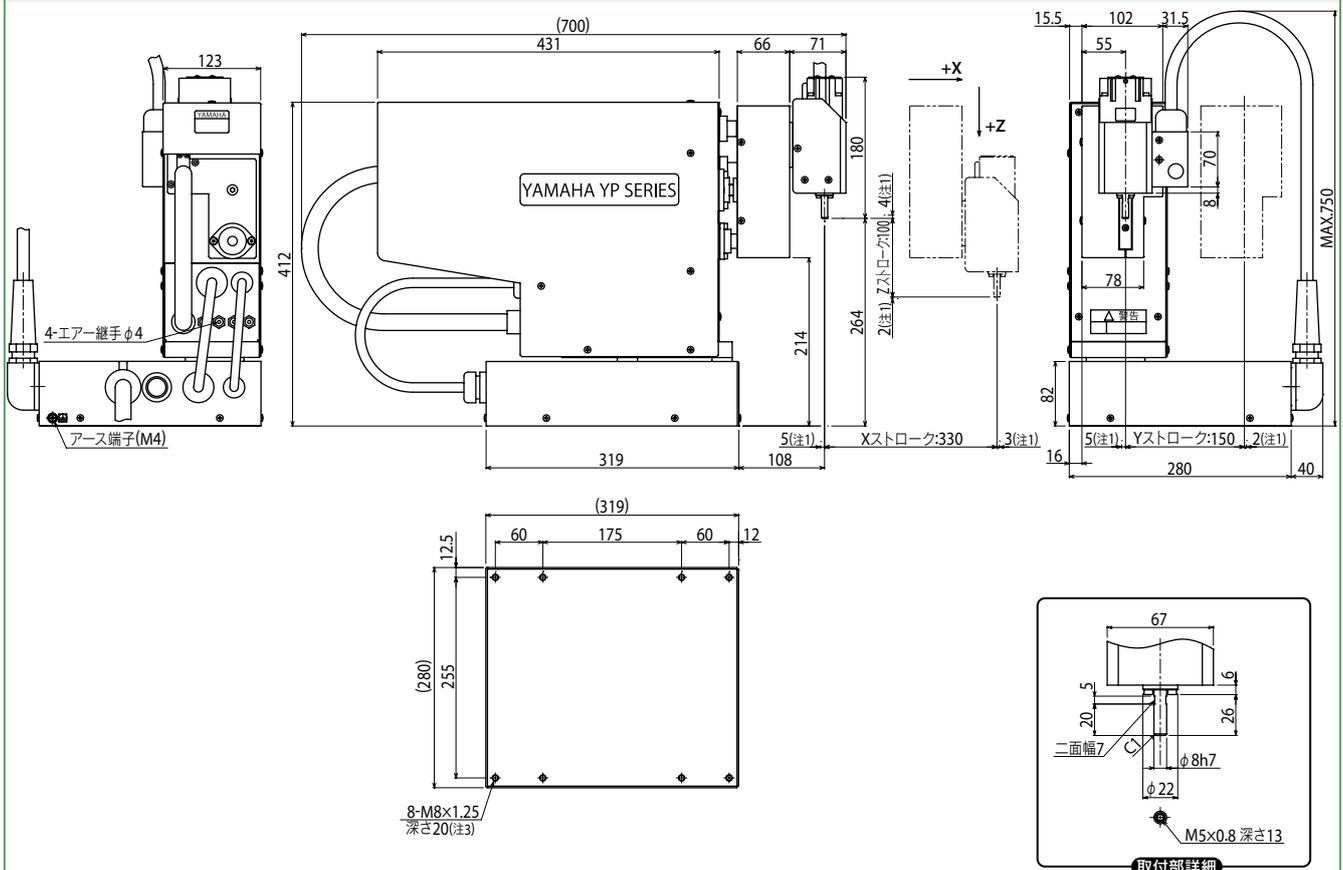
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度*2	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec*3、0.87 sec*4			
最大可搬質量	1 kg			
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm ² [0.01 kgfcm ²]			
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	34 kg			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
 ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	800	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

YP340X



注1. メカストップまでの距離です。
 注2. YP340Xの原点復帰はアプソリュート方式です。
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。