

## YK-X Series

製品ラインナップ

YK-TW	全方位モデル
YK-XG/YK-X	完全ベルトレスモデル*
YK-XE	ハイコストパフォーマンスモデル
YK-XGS	壁取付け・インバースモデル
YK-XGP	防塵・防滴モデル

\*YK1200Xは除く

# スカラロボット

アーム長120mm～1200mm、業界トップクラスの豊富なラインナップ！



ハイコストパフォーマンスモデル  
YK400XE-4

### 45年以上の実績

ヤマハロボットはスカラから始まりました。1979年、最初に製造したスカラロボット「CAME」以来、45年間一貫してスカラの開発を続けています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績がヤマハスカラロボットのバックボーンです。



1979年  
(YK7000)

# 豊富なラインナップを誇るヤマハスカラロボット

## 全方位モデル

- アーム長 350mm / 500mm
- 最大可搬質量 5kg



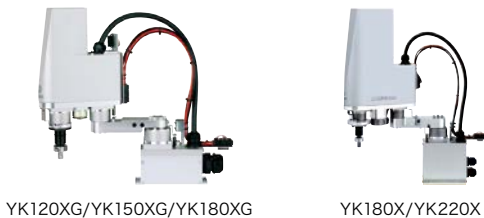
## ハイコストパフォーマンスモデル

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



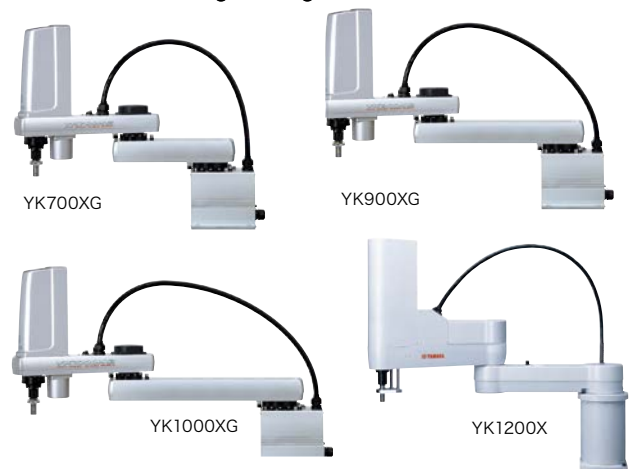
## タイニータイプ 超小型スカラモデル

- アーム長 120mm ~ 220mm
- 最大可搬質量 1kg



## 大型タイプ

- アーム長 700mm ~ 1200mm
- 最大可搬質量 10kg ~ 50kg



## 小型タイプ

- アーム長 250mm ~ 400mm
- 最大可搬質量 5kg



## 壁取付け・インバースモデル

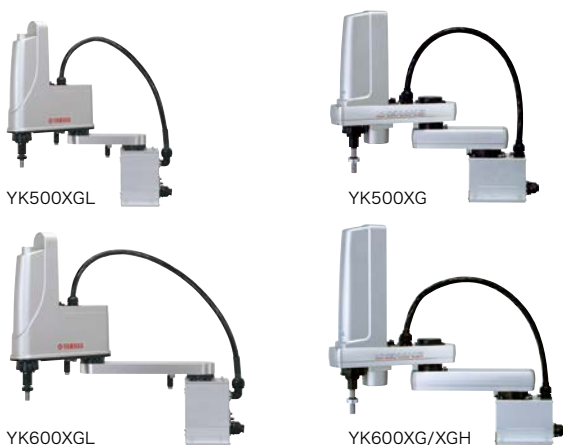
YK300XGS ~ YK1000XGS



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

## 中型タイプ

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



## 防塵・防滴モデル



- 水、粉塵の多い作業環境に最適な防塵防滴タイプ(保護等級 IP65相当)
- 水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
コントローラ  
YHX  
リニアモーター  
LCM100  
スカラロボット  
YK-X  
ロボットビジョン  
RCX iV2+  
単軸ロボット  
Robonity  
ニア単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
両軸ロボット  
XY-X  
ヒック&チレンス  
YP-X  
クリーン  
コントローラ  
CONTROLLER  
電動グリッパー  
YRG  
アプリケーション  
APPLICATION  
販売終了モデル  
SERVICE PERIOD

## YK-TW 全方位モデル

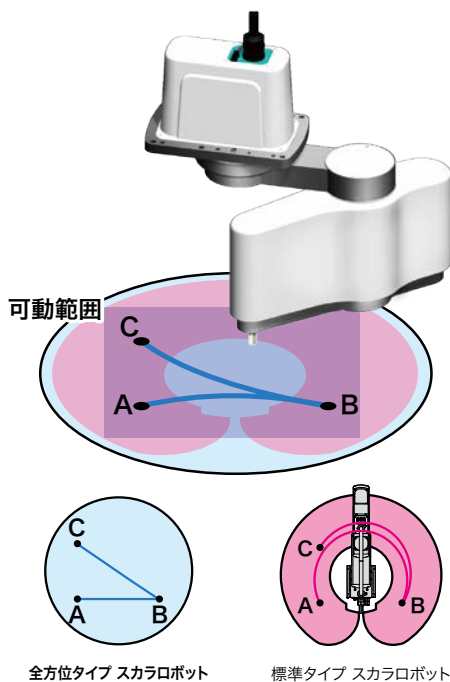
## YK-TW POINT 1

## 自由なレイアウト設計

設備を小型化したい！

ロボットの下方φ 1000mm<sup>※2</sup> 全範囲動作可能

YK-TW は天吊り構造と広いアーム回転角度により、ロボットの下方φ 1000mm の全領域にアクセス可能です。パレットやコンベアの設置に制約を与えず、設備の小型化に大きく貢献します。



全方位タイプ スカラロボット

標準タイプ スカラロボット

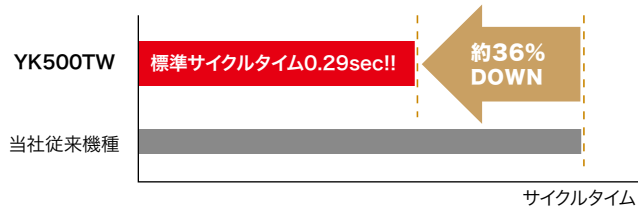
## YK-TW POINT 2

## 生産性の向上

タクトタイムを短縮したい！

標準サイクルタイム 0.29sec<sup>※2</sup>

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



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

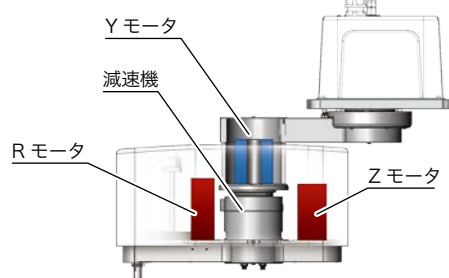
## YK-TW POINT 3

## より優れた品質の達成

高精度な組み立て作業がしたい！

繰り返し位置決め精度：XY軸 ±0.01mm<sup>※1</sup>

パラレルリンクロボットに比べ、格段に高い繰り返し位置決め精度を誇ります。ロボット内部構造を徹底的に見直し、重量バランスの最適化を図りました。さらに、軽量で剛性の高いアームに最適にチューニングされたモータを搭載することで、高精度な位置決めが可能となりました。



## 中空構造

Yモータと減速機を中空構造とすることで、ハーネスのアーム内部収納を可能にしました。

360度旋回を可能に!!

## 回転重心モーメントを最適化

RモータとZモータを左右に配置することで、重量のバランスを最適化しました。

イナーシャを低減し、高速動作が可能に!!

## YK-TW POINT 4

## 様々な用途に

重いワークも高速で搬送したい！

可搬質量：5kg

同等機種比較最大 5kg の可搬質量を達成しました。重くなりがちな先端ツールにも対応でき、装置の多能化に寄与します。

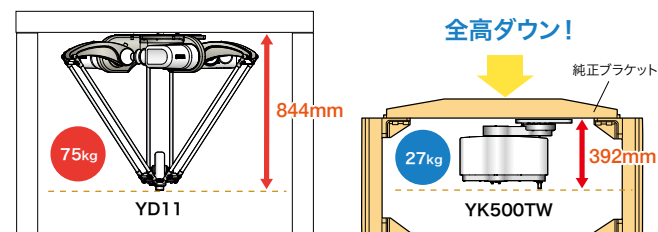
## YK-TW POINT 5

## 設備の省スペース化

設備の高さを抑えたい！

パラレルリンクロボットよりも全高が低く省スペース

YK-TW は全高が 392mm。設備をコンパクト化できるうえ、装置のレイアウトの自由度も広がります。



※ 1. YK350TW の場合 ※ 2. YK500TW の場合

## YK-TW POINT 6

### 設置がラク

パラレルリンクロボットは  
大掛かりな架台が必要で設置が大変・・・

全高 392mm / 本体質量 27kg  
イナーシャが小さく、頑丈なフレームは不要

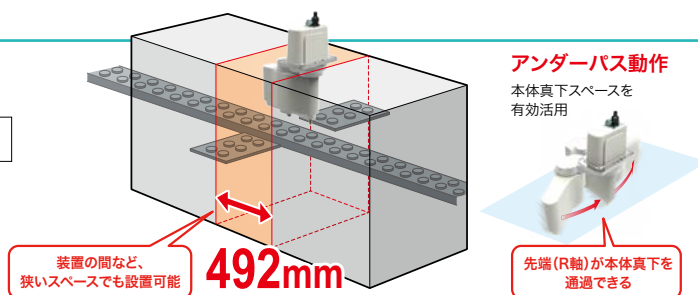


## YK-TW POINT 8

### 狭小スペースに最適

装置の間など、狭いスペースに設置したい!

設置幅 492mm<sup>※1</sup>



## YK-XG 完全ベルトレスモデル

### こだわり満載の内部構造

※ YK500XG の例です。



## YK-XG POINT 1

### 完全ベルトレス構造

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

## YK-TW POINT 7

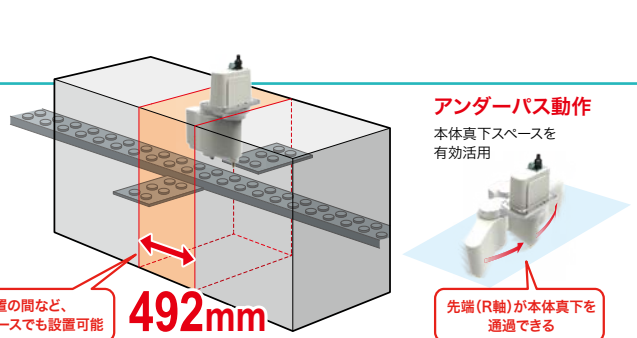
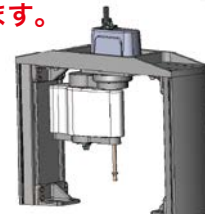
### 工数削減

取付架台の準備が面倒・・・

オプションとして YK-TW 専用の取付架台をご用意しています。

強度計算などの煩わしさが無く、立ち上げ工数を削減できます。

※ 外形寸法、価格などの詳細は弊社までお問合せください。





## YK-XG POINT 2

## 位置検出器にレゾルバを採用

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

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

## 光学式エンコーダ



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

検出不良の恐れ

## レゾルバ



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

高信頼性

## YK-XG POINT 3

## 優れたメンテナンス性

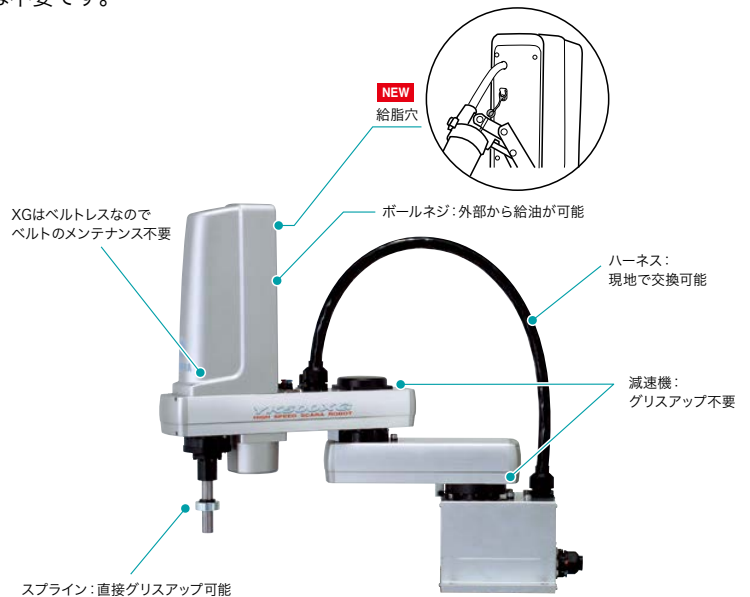
ヤマハスカラロボット YK-XG シリーズはカバーが前にも上にもはずせません。カバーはケーブルと独立しているので、メンテナンスが容易です。また、減速機のグリス交換は、ギヤの分解が必要で工数がかかる上、位置ズレが起きる可能性もありますが、ヤマハスカラロボットの減速機は長寿命グリスを採用しているため、グリス交換は不要です。

## NEW

カバー背面にグリス給脂穴を設けました。  
給脂が必要な際にもカバーを外す必要なく、手軽にお手入れいただけます。

※ 2020年3月以前の出荷品は給脂穴がございませんが、給脂穴ありのカバーに交換いただくことが可能です。  
(取付互換あり。別途給脂穴ありのカバーをご注文ください)

対象製品：YK600XGH, YK700XG, YK800XG, YK900XG, YK1000X



## YK-XG POINT 4

## モータ、ボールねじなどの交換はユーザーにて可能

他社のスカラロボットの場合、モータやボールねじの交換は手間がかかり、お客様での交換が難しいケースがあります。その点、ヤマハのスカラロボットはこれらの部品交換が容易なため、お客様にて交換することが可能です。

YK-XG POINT 5

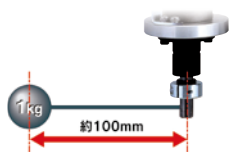
## 重いワーク、大きなオフセットでも高速搬送が可能

スカルロボットの性能は、標準サイクルタイムだけでは語れません。実際の使用環境では、重いワークやオフセットの大きなワークも多々あります。その際、R軸許容慣性モーメントが低いロボットでは動作時の速度を下げる必要があるため、サイクルタイムが大幅に低下してしまいます。ヤマハスカルロボット YK-XG タイプは、全て先端回転軸が減速機直結。一般的な減速後にベルトで伝達される構造に比べ、R軸許容慣性モーメントが圧倒的に高いため、オフセットされたワークでも高速動作が可能です。

### YK180XG

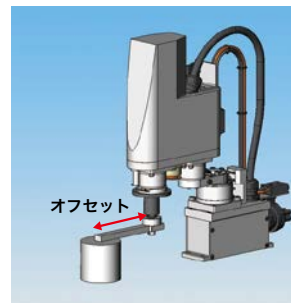
(R軸許容慣性モーメント：0.01kgm<sup>2</sup>)

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



### 最適な加減速を自動で設定

慣性モーメント（イナーシャ）はワークの形状や、R軸先端から負荷重心までのオフセット距離によって異なります。同じ搬送質量でもオフセットが大きい場合などはこの値が大きくなるため、動作時の加速度を下げる必要があります。

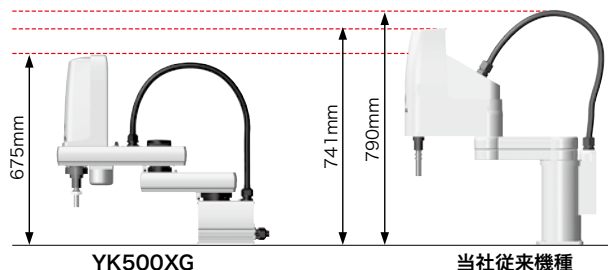


RCX340 では、慣性モーメントの値を設定するだけで自動的に最適な加速度に設定されるため、面倒な設定は不要です。

YK-XG POINT 6

## コンパクト

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



YK-XG POINT 7

## 中空通しシャフト&ツールフランジオプションが選択可能

先端ツールへの配線が容易となる中空通しシャフト、ツール取付けのためのツールフランジをそれぞれオプションでご用意いたしました。



エアや配線の取り回しに便利な  
中空通しシャフトオプション  
※ YK250XG-YK400XG  
YK500XGL/YK600XGL



先端へのツール取付けが容易な  
ツールフランジオプション  
※ YK250XG-YK1000XG

YK-XG POINT 8

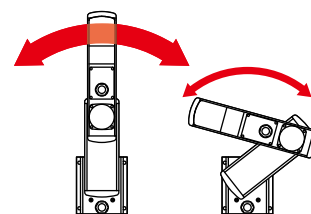
## ゾーン制御（＝最適加減速自動設定）機能

スカルロボットはアームを畳んだ状態と伸ばした状態ではモータ、減速機にかかる負荷が大きく異なります。ヤマハスカルロボットは、動作開始時のアーム姿勢と動作終了時のアーム姿勢から、最適な加速度、減速度を自動で選択します。そのため、最初に搬送質量を入力するだけで、**モータピークトルク**や**減速機許容ピークトルク**の許容値を超えることはありません。どんなときもモータのパワーをフルに引き出し、高い加減速度を維持します。

### YK500XG の X 軸の場合

アームを折り畳んだ状態と伸ばした状態では、トルクが5倍以上違う。

寿命、動作時の振動、制御性に大きく影響



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

ピタッと止まって長寿命

## YK-XE ハイコストパフォーマンスモデル

## YK-XE POINT 1

## 高い動作性能と低価格を両立

高い動作性能と低価格を両立しています。

コストパフォーマンスの高い生産設備の構築を可能とします。



YK400XE-4<sup>※1</sup>  
¥798,000 (税抜き)

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



YK510XE-10<sup>※2</sup>  
¥949,000 (税抜き)

※2. YK510XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4



YK610XE-10<sup>※3</sup>  
¥949,000 (税抜き)

※3. YK610XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4



YK710XE-10<sup>※4</sup>  
¥978,000 (税抜き)

※4. YK710XE-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4

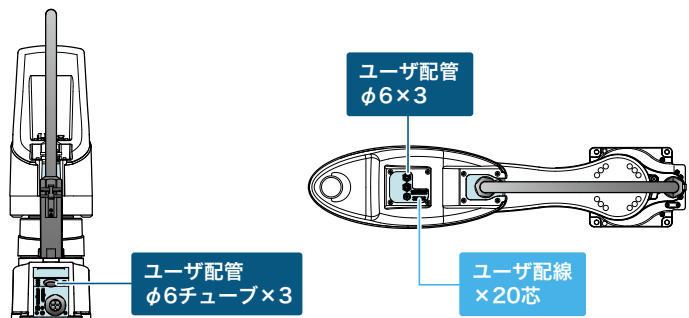
## YK-XE POINT 2

## ユーザビリティ向上

ツール用に使用できる配線や配管の本数、太さはクラストップレベルです。

配線・配管の取り回しを容易にし、断線のリスクを低減します。

(YK510XE-10、YK610XE-10、YK710XE-10)



※ YK400XE-4 はユーザ配線×10芯、ユーザ配管φ4×3本です。

## YK-XE POINT 3

## オプション仕様

## 中通しシャフト、中通しキャップ選択可能

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

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

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



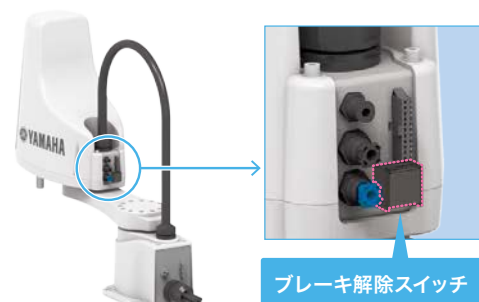
## YK-XE POINT 4

## オプション仕様

## ブレーキ解除スイッチ選択可能

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

設置調整時の利便性が向上します。



## YK-XGS 壁取付け・インバースモデル

### 天吊りタイプからリニューアル 完全ベルトレスで高剛性

従来の天吊りタイプから壁取付けにしたことにより、システム設計の自由度が向上。生産設備のダウンサイズを可能にします。また、上向き操作が可能なインバースタイプもラインナップされているため、作業方向の自由度が広がります。また、完全ベルトレス構造になったことで、最大可搬質量 20kg、R 軸許容慣性モーメントはクラス最大 1kgm<sup>2</sup>\*を実現。大型ハンドも取付け可能で重荷重作業に最適です。

※ YK700XGS ~ YK1000XGS



## YK-XGP 防塵・防滴モデル

### 上下ジャバラ構造で防塵・防滴性能がアップ

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

※ YK250XGP ~ YK600XGLP



#### 保護等級 IP65 (IEC60529) 相当

関節部にシールを追加し、エアパージなしでも防塵防滴性を確保。保護等級 IP65 (IEC60529) 相当に対応しています。

**IP 65** 水の侵入に対する保護の度合い: 5  
 任意の角度から噴射した水が有害な影響を及ぼさない。規格上の噴射水の圧力は 30kPa(30kN/m<sup>2</sup>、0.3kgf/cm<sup>2</sup>)、噴射速度は 12.5リットル/分、時間は3分間となっています。  
 ※これ以上の圧力では水が侵入する場合があります。  
**固形異物に対する保護の度合い: 6**  
 粉塵の侵入がない。

#### ユーザー配線用防塵防滴コネクタ標準装備



YK250XGP ~ 600XGLP (アーム部)



YK250XGP ~ 600XGLP (ベース部)

## スカラロボット / 単軸ロボット / 直交ロボット / ピック&プレイスロボット 各種対象

### 食品用グリス対応が可能

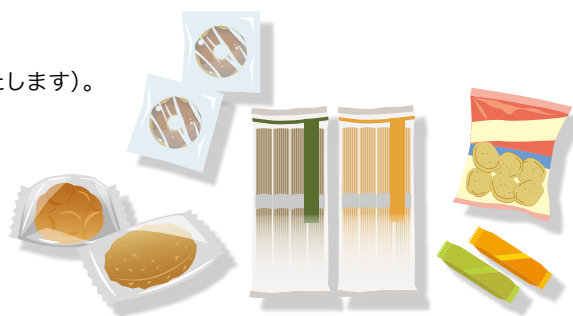
弊社のロボットで使用しているグリスは食品用グリスへの変更が可能です。

- 特にご指定がない場合は弊社指定のグリスとなります。
- 弊社指定グリス以外への変更も可能です (お客様から支給をお願いいたします)。

詳細はヤマハ営業担当までお問い合わせください。

#### ジャバラの追加も特注にて対応可能!

※日本国外で使用される場合はお問い合わせください。



モデル/タイプ	型式	アーム長 (mm)	Z軸ストローク (mm)	最大可搬質量(kg)	標準サイクルタイム (sec) <sup>※1</sup>	
全方位モデル	YK350TW	350	130	5.0	0.32	
	YK500TW	500	130	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.29	
標準	超小型タイプ (タイナー)	YK120XG	120	50	1.0	0.33
		YK150XG	150	50	1.0	0.33
		YK180XG	180	50	1.0	0.33
		YK180X	180	100	1.0	0.39
		YK220X	220	100	1.0	0.42
	小型タイプ	YK250XG	250	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.43
		YK350XG	350	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.44
		YK400XE-4	400	150	4.0 (3.0) <sup>※3</sup>	0.41
		YK400XG	400	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.45
	中型タイプ	YK500XGL	500	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.48
		YK500XG	500	200/300	10.0	0.42
		YK510XE-10	510	200	10.0 (9.0) <sup>※3</sup>	0.38
		YK600XGL	600	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.54
		YK600XG	600	200/300	10.0	0.43
		YK610XE-10	610	200	10.0 (9.0) <sup>※3</sup>	0.39
	大型タイプ	YK600XGH	600	200/400	20.0 (19.0) <sup>※3</sup>	0.47
		YK700XGL	700	200/300	10.0 (9.0) <sup>※3</sup>	0.50
		YK710XE-10	710	200	10.0 (9.0) <sup>※3</sup>	0.42
		YK700XG	700	200/400	20.0 (19.0) <sup>※3</sup>	0.42
		YK800XG	800	200/400	20.0 (19.0) <sup>※3</sup>	0.48
YK900XG		900	200/400	20.0 (19.0) <sup>※3</sup>	0.49	
YK1000XG		1000	200/400	20.0 (19.0) <sup>※3</sup>	0.49	
壁取付け・インバースモデル	YK1200X	1200	400	50.0	0.91	
	YK300XGS <sup>※2</sup>	300	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.49	
	YK400XGS <sup>※2</sup>	400	150	5.0 (4.0) <sup>※3</sup>	0.49	
	YK500XGS	500	200/300	10.0	0.45	
	YK600XGS	600	200/300	10.0	0.46	
	YK700XGS	700	200/400	20.0	0.42	
	YK800XGS	800	200/400	20.0	0.48	
	YK900XGS	900	200/400	20.0	0.49	
防塵・防滴モデル	YK1000XGS	1000	200/400	20.0	0.49	
	YK250XGP	250	150	4.0	0.50	
	YK350XGP	350	150	4.0	0.52	
	YK400XGP	400	150	4.0	0.50	
	YK500XGLP	500	150	4.0	0.66	
	YK500XGP	500	200/300	10.0	0.55	
	YK600XGLP	600	150	4.0	0.71	
	YK600XGP	600	200/300	10.0	0.56	
	YK600XGHP	600	200/400	18.0	0.57	
	YK700XGP	700	200/400	20.0	0.52	
	YK800XGP	800	200/400	20.0	0.58	
	YK900XGP	900	200/400	20.0	0.59	
YK1000XGP	1000	200/400	20.0	0.59		
クリーンモデル	P.103参照ください					

※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 (タイナー)
- ・垂直方向 25mm・水平方向 300mm の往復動作時 (小型・中型・大型)

※2. YK300XGS、YK400XGS は受注生産となりますので、納期は弊社までお問い合わせください。

※3. 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など ) の場合は ( ) 内の最大可搬質量となります。





# スカラ型ロボット

# YK-X

## SERIES

- ユニコンバース型ユニバーサル  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニコンバース型ユニバーサル  
LCM100
- スカラロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニコンバース型ユニバーサル  
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
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- 全方位/  
タイニー
- 小型/中型
- 大型
- 壁取付け/  
インバータ
- 防塵・防滴

## CONTENTS

<ul style="list-style-type: none"> <li>■ YK-X 仕様一覧表 ..... 68</li> <li>■ 注文型式説明 ..... 69</li> <li>■ 注文型式用語説明 ..... 69</li> </ul>	<p><b>全方位</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK350TW ..... 70</li> <li>YK500TW ..... 72</li> </ul> <p><b>タイニー (超小型)</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK120XG ..... 74</li> <li>YK150XG ..... 75</li> <li>YK180XG ..... 76</li> <li>YK180X ..... 77</li> <li>YK220X ..... 78</li> </ul> <p><b>小型</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK250XG ..... 79</li> <li>YK350XG ..... 81</li> <li>YK400XE-4 ..... 83</li> <li>YK400XG ..... 84</li> </ul> <p><b>中型</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK500XGL ..... 86</li> <li>YK500XG ..... 88</li> <li>YK510XE-10 ..... 89</li> <li>YK600XGL ..... 90</li> <li>YK600XG ..... 92</li> <li>YK610XE-10 ..... 93</li> <li>YK600XGH ..... 94</li> </ul>	<p><b>大型</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK700XGL ..... 95</li> <li>YK710XE-10 ..... 96</li> <li>YK700XG ..... 97</li> <li>YK800XG ..... 98</li> <li>YK900XG ..... 99</li> <li>YK1000XG ..... 100</li> <li>YK1200X ..... 101</li> </ul> <p><b>壁取付け・天吊り・インバータ</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK300XGS ..... 102</li> <li>YK400XGS ..... 104</li> <li>YK500XGS ..... 106</li> <li>YK600XGS ..... 107</li> <li>YK700XGS ..... 108</li> <li>YK800XGS ..... 109</li> <li>YK900XGS ..... 110</li> <li>YK1000XGS ..... 111</li> </ul> <p><b>防塵・防滴</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>YK250XGP ..... 112</li> <li>YK350XGP ..... 114</li> <li>YK400XGP ..... 116</li> <li>YK500XGLP ..... 118</li> <li>YK500XGP ..... 120</li> <li>YK600XGLP ..... 121</li> <li>YK600XGP ..... 123</li> <li>YK600XGHP ..... 124</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>YK700XGP ..... 125</li> <li>YK800XGP ..... 126</li> <li>YK900XGP ..... 127</li> <li>YK1000XGP ..... 128</li> </ul>
---	---	---	---

# 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) <sup>*1</sup>	最大可搬質量 (kg)	R軸 許容慣性 モーメント (kgm <sup>2</sup> )	完全ベルトレス 構造 <sup>*2</sup>	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.70
	YK500TW	6.8															0.29	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P.72
標準	タイニー 超小型	YK120XG	3.3													0.33	1.0	0.01	●	P.74	
		YK150XG	3.4													0.33	1.0	0.01	●	P.75	
		YK180XG	3.3													0.33	1.0	0.01	●	P.76	
		YK180X	3.3													0.39	1.0	0.01	●	P.77	
		YK220X	3.4													0.42	1.0	0.01	●	P.78	
	小型	YK250XG	4.5													0.43	5.0	0.05	●	P.79	
		YK350XG	5.6													0.44	5.0	0.05	●	P.81	
		YK400XE-4	6.0													0.41	4.0	0.05		P.83	
		YK400XG	6.1													0.45	5.0	0.05	●	P.84	
		YK500XGL	5.1													0.48	5.0	0.05	●	P.86	
中型	YK500XG	7.6													0.42	10.0	0.30	●	P.88		
	YK510XE-10	7.8													0.38	10.0	0.30		P.89		
	YK600XGL	4.9													0.54	5.0	0.05	●	P.90		
	YK600XG	8.4													0.43	10.0	0.30	●	P.92		
	YK610XE-10	8.6													0.39	10.0	0.30		P.93		
	YK600XGH	7.7													0.47	20.0	1.0	●	P.94		
	YK700XGL	9.2													0.50	10.0	0.30	●	P.95		
大型	YK710XE-10	9.5													0.42	10.0	0.30		P.96		
	YK700XG	8.4													0.42	20.0	1.0	●	P.97		
	YK800XG	9.2													0.48	20.0	1.0	●	P.98		
	YK900XG	9.9													0.49	20.0	1.0	●	P.99		
	YK1000XG	10.6													0.49	20.0	1.0	●	P.100		
	YK1200X	7.4													0.91	50.0	2.45		P.101		
	壁掛け 天吊り インバース	YK300XGS	4.4													0.49	5.0	0.05	●	P.102	
YK400XGS		6.1													0.49	5.0	0.05	●	P.104		
YK500XGS		7.6													0.45	10.0	0.3	●	P.106		
YK600XGS		8.4													0.46	10.0	0.3	●	P.107		
YK700XGS		8.4													0.42	20.0	1.0	●	P.108		
YK800XGS		9.2													0.48	20.0	1.0	●	P.109		
YK900XGS		9.9													0.49	20.0	1.0	●	P.110		
YK1000XGS		10.6													0.49	20.0	1.0	●	P.111		
防塵・ 防滴		YK250XGP	4.5													0.50	4.0	0.05	●	P.112	
		YK350XGP	5.6													0.52	4.0	0.05	●	P.114	
	YK400XGP	6.1													0.50	4.0	0.05	●	P.116		
	YK500XGLP	5.1													0.66	4.0	0.05	●	P.118		
	YK500XGP	7.6													0.55	10.0	0.3	●	P.120		
	YK600XGLP	4.9													0.71	4.0	0.05	●	P.121		
	YK600XGP	8.4													0.56	10.0	0.3	●	P.123		
	YK600XGHP	7.7													0.57	18.0	1.0	●	P.124		
	YK700XGP	8.4													0.52	20.0	1.0	●	P.125		
	YK800XGP	9.2													0.58	20.0	1.0	●	P.126		
YK900XGP	9.9													0.59	20.0	1.0	●	P.127			
YK1000XGP	10.6													0.59	20.0	1.0	●	P.128			

※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**
- コントローラ ▶ **RCX340**

- ・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

- 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.632**

						<b>RCX340</b>
<b>①ロボット本体</b>	<b>②Z軸ストローク</b>	<b>③ツールフランジ</b>	<b>④中通しシャフト</b>	<b>⑤ケーブル長</b>		<b>⑥適用コントローラ</b>
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		

※1. マスターのみで対応可能です。

# 注文型式用語説明

<b>①ロボット本体</b>	ロボット本体の型式をご記入ください。
<b>②Z軸ストローク</b>	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。
<b>③ツールフランジ</b>	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
<b>④中通しシャフト</b>	エアーや配線の取り回しに便利な中空中通しオプションです。 無記入：なし S：あり
<b>⑤ケーブル長</b>	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 <sup>(※1)</sup> 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m ※1. YK120XG、YK150XG、YK180XGのみ選択できます。
<b>⑥適用コントローラ</b>	RCX340をご選択ください。

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スカラロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
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  
XX-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
全方位/  
タインニー  
小型/中型  
大型  
壁取付/  
インドース  
防護・防滴

# 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	配管中出し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アパノバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	175 mm	175 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力		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 kgm <sup>2</sup>		
	最大		0.05 kgm <sup>2</sup>		
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本		
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2		
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

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

## 適用コントローラ

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

### 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、基準座標設定器具(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/>

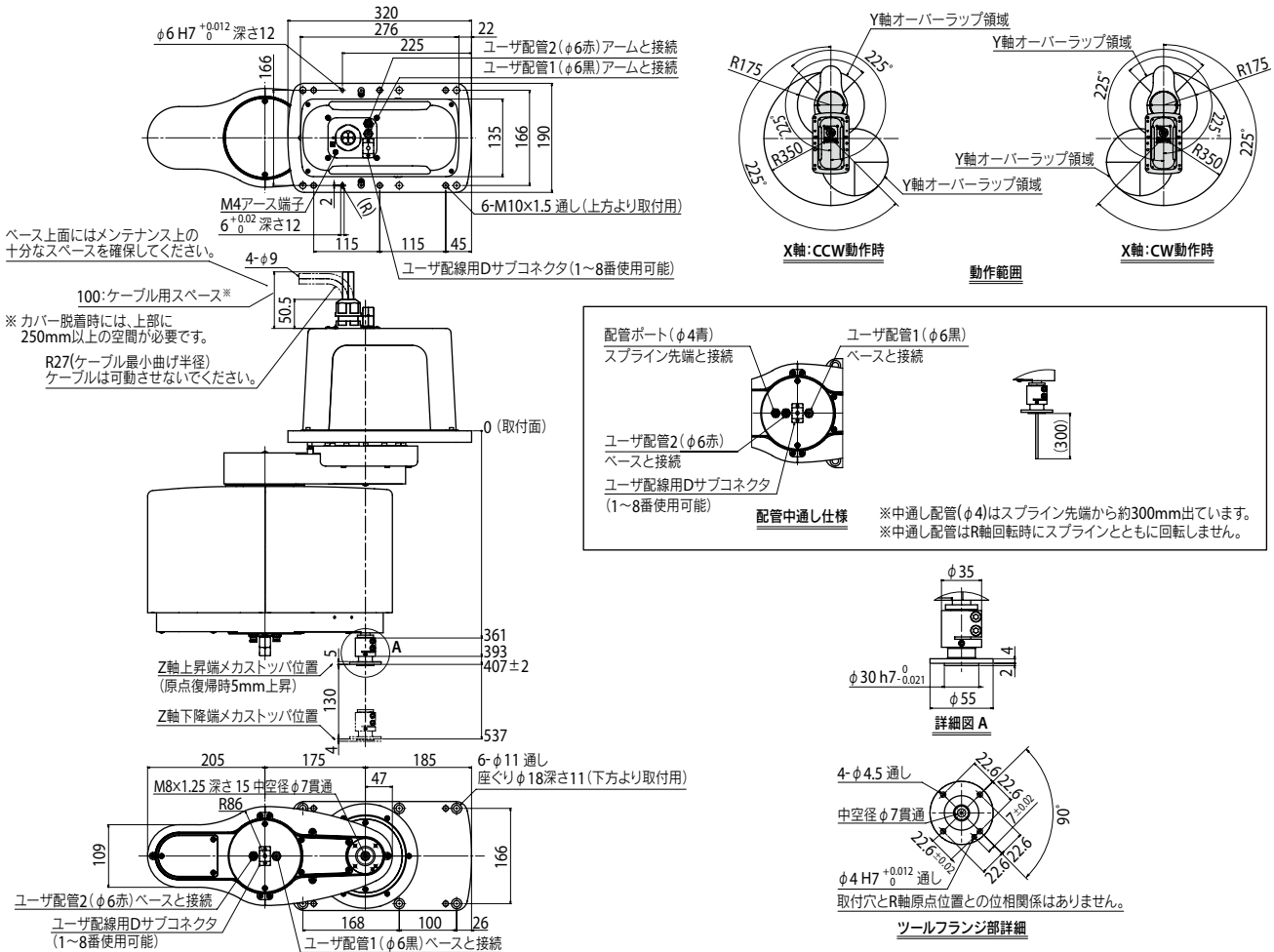
## YK350TW

φ6 H7<sup>+0.012</sup> 深さ12  
320 276 225 ユーザ配管2(φ6赤)アームと接続  
ユーザ配管1(φ6黒)アームと接続  
106 135 166 190  
M4アース端子 6<sup>+0.02</sup>深さ12 6-M10×1.5 通し(上方より取付用)  
4-φ9 ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能)  
115 115 45  
100:ケーブル用スペース\*  
※ カバー脱着時には、上部に250mm以上の空間が必要です。  
R27(ケーブル最小曲げ半径)ケーブルは可動させないでください。  
0 (取付面) 20 26.5 93 317 352 392 ± 2 522  
2x2-M4×0.7 深さ8 対面同位置 (121) 30 27 2面幅14  
Z軸上昇端メカストップ位置(原点復帰時5mm上昇) φ16 h7<sup>0.018</sup> 31 (φ16 H7)幅  
Z軸下降端メカストップ位置  
205 175 185 6-φ11 通し 座ぐりφ18深さ11(下方より取付用)  
M8×1.25 深さ15 中空径φ7貫通 47  
109 ユーザ配管2(φ6赤)ベースと接続  
ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能) 168 100 26  
ユーザ配管1(φ6黒)ベースと接続

Y軸オーバーラップ領域  
Y軸オーバーラップ領域  
Y軸オーバーラップ領域  
Y軸オーバーラップ領域  
X軸:CCW動作時  
動作範囲  
X軸:CW動作時

配管ポート(φ4青) スプライン先端と接続  
ユーザ配管1(φ6黒)ベースと接続  
ユーザ配管2(φ6赤)ベースと接続  
ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能) 配管中出し仕様  
※ 中出し配管(φ4)はスプライン先端から約300mm出ています。  
※ 中出し配管はR軸回転時にスプラインとともに回転しません。

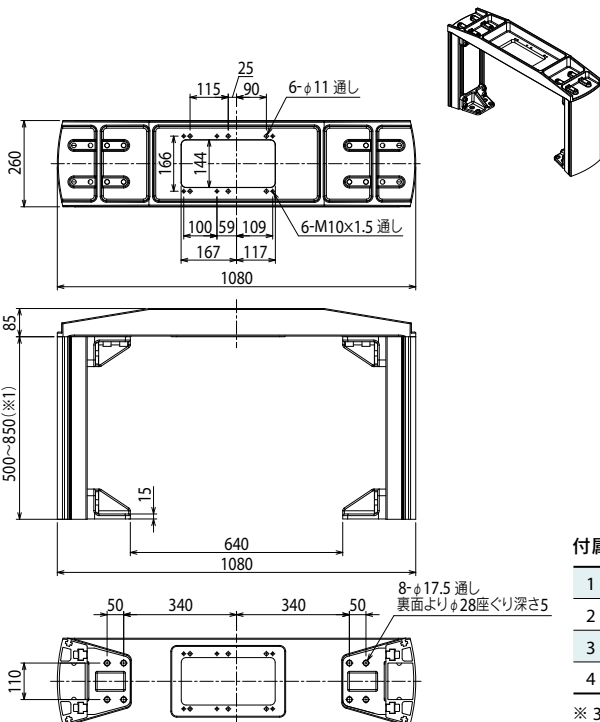
YK350TW ツールフランジ取付仕様



■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じです。  
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-50	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

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
全方位  
小型/中型  
大型  
壁取付  
防塵・防滴



# YK500TW

全方位タイプ



●アーム長 500mm ●最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK500TW-130** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

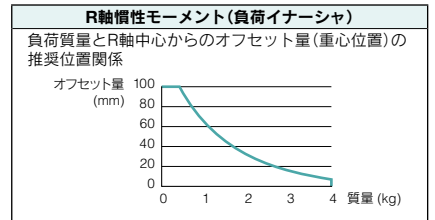
## 基本仕様

		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	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力		直結		
繰り返し位置決め精度*1		± 0.015 mm	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度		6.8 m/sec	1.5 m/sec	3000 °/sec	
最大可搬質量*2			5 kg		
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3			0.29 sec		
R軸許容慣性モーメント*4	定格		0.005 kgm <sup>2</sup>		
	最大		0.05 kgm <sup>2</sup>		
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本		
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2		
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			

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

## 適用コントローラ

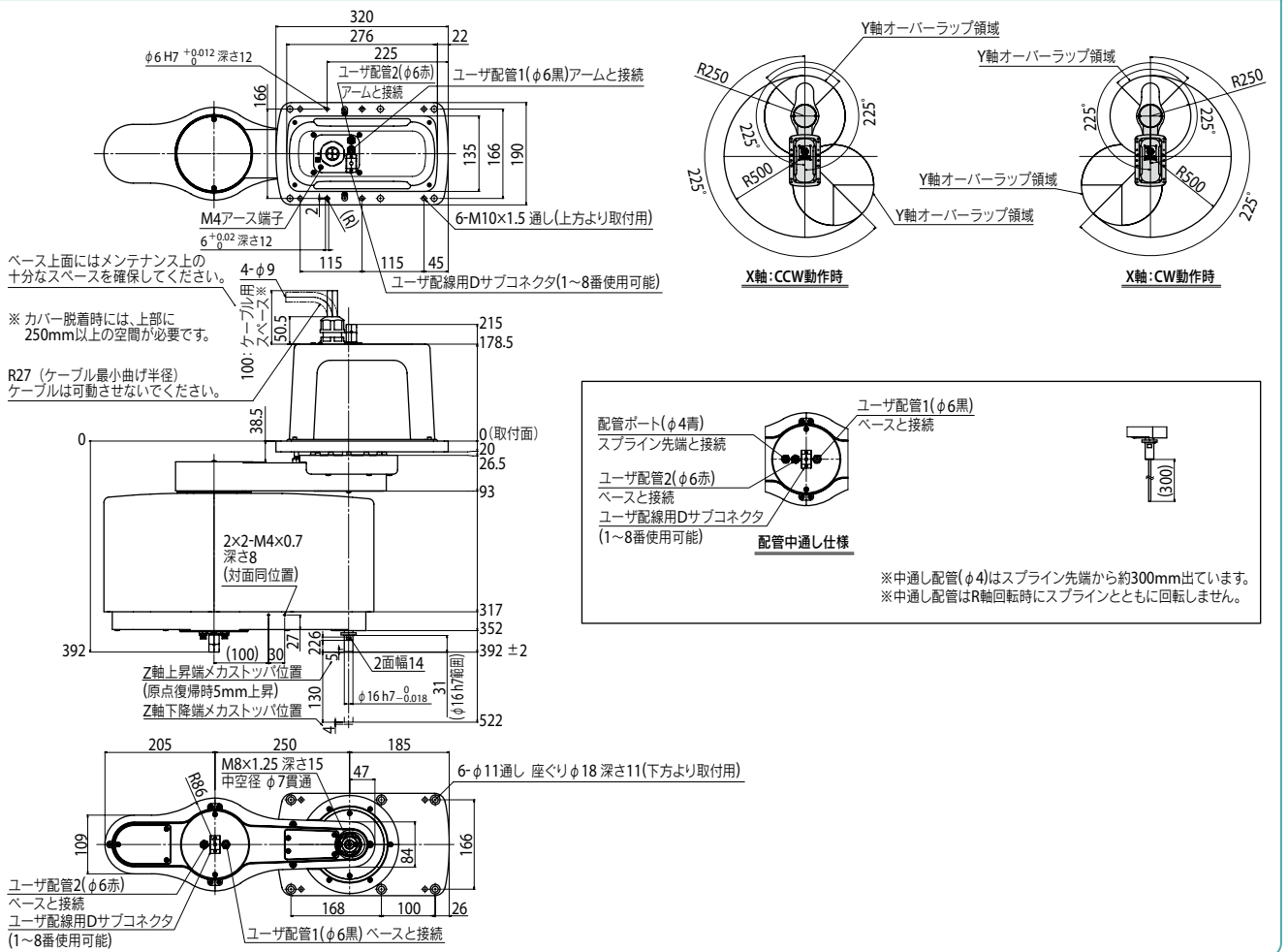
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



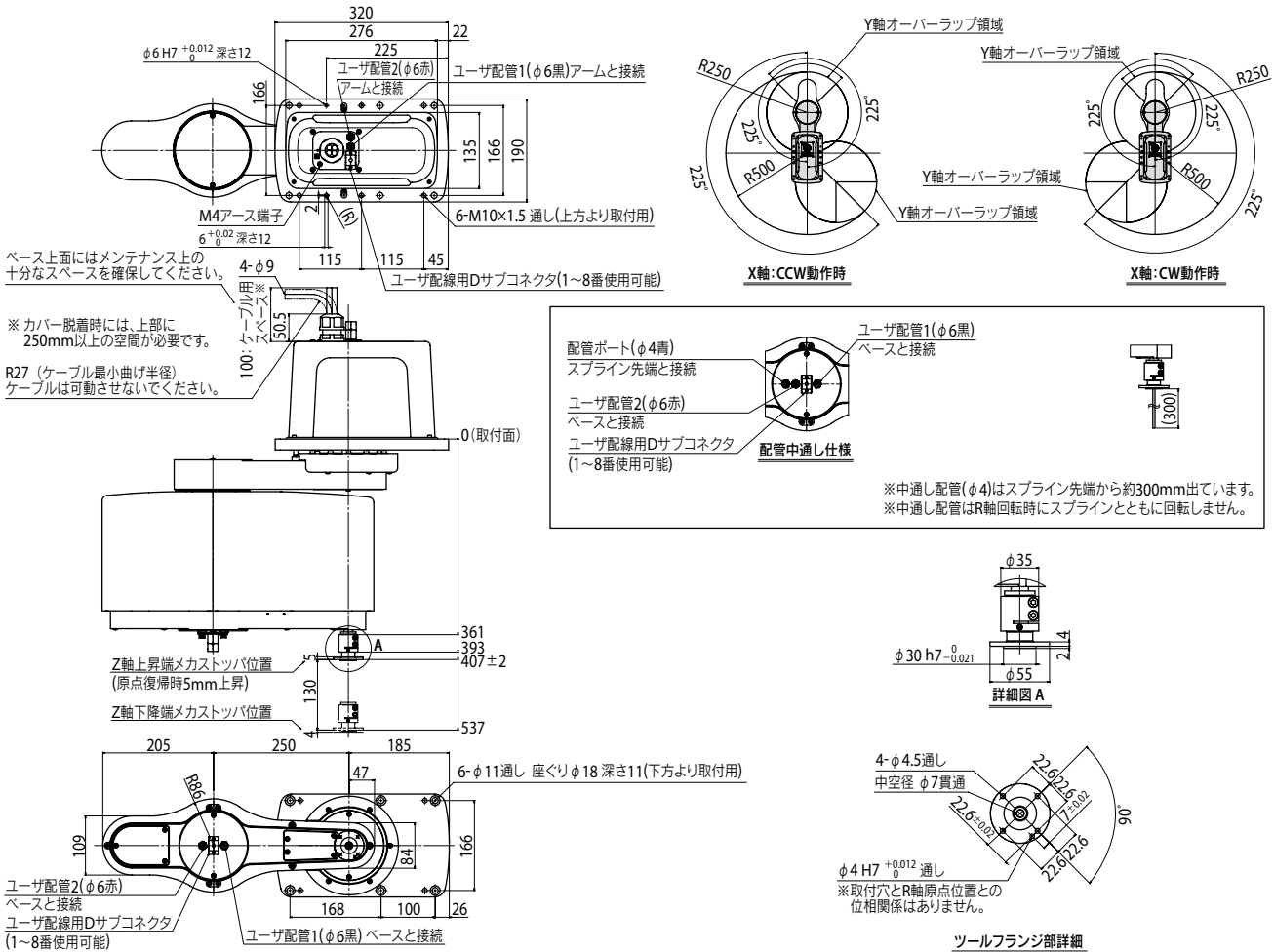
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK500TW



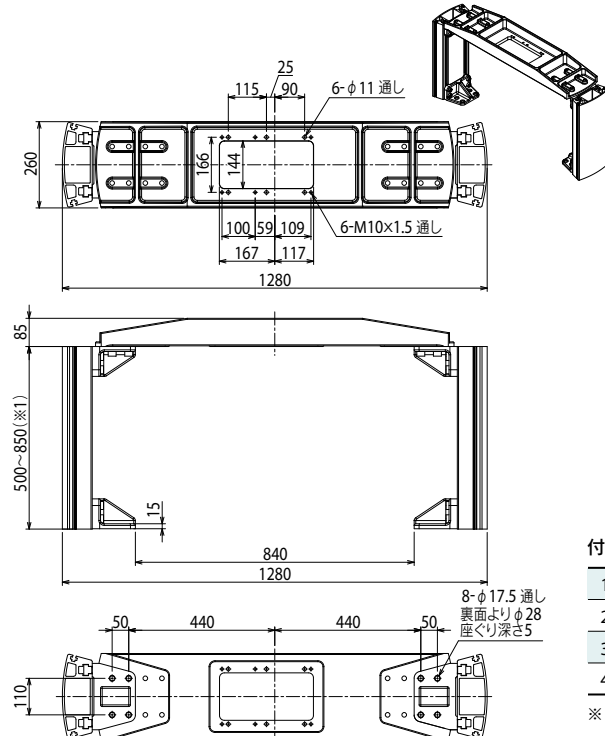
YK500TW ツールフランジ取付仕様



YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

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

YK500TW用 外観図



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

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

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

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

付属ボルト

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

※ 3、4どちらかのみ使用

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
全方位  
小型/中型  
大型  
壁取付  
防塵・防滴

# 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**

ケーブル長	2L:2m
	3L:3.5m
	5L:5m
	10L:10m

**RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 50:50mm	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)	アソビバッテリー
--------	--------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## ■ 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
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: 2m オプション: 3.5m, 5m, 10m			
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 (2m)	1.5 kg (3.5m)	2.1 kg (5m)	4.2 kg (10m)

- \*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。

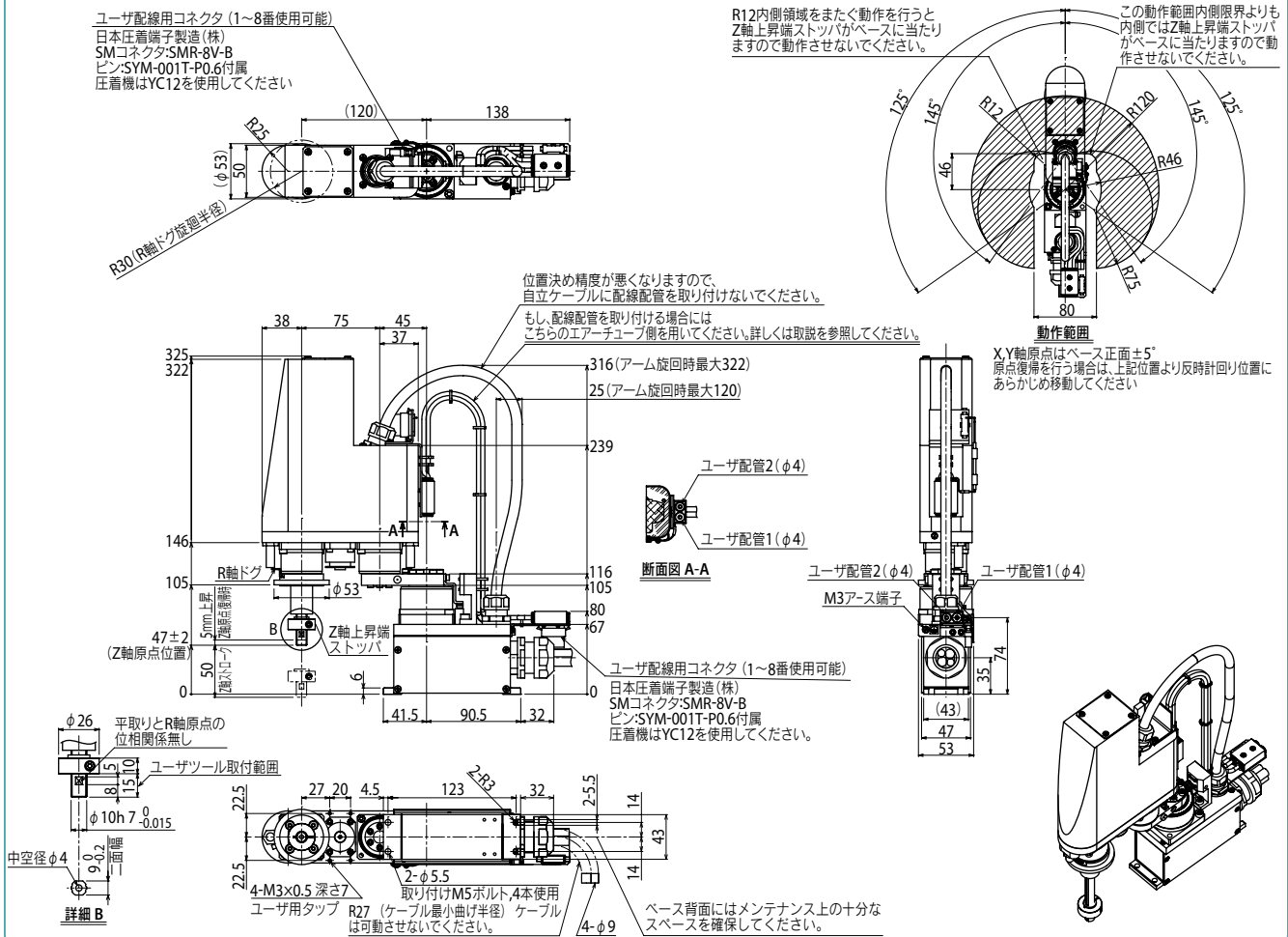
## ■ 適用コントローラ

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軸のメカストップバ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) は弊社ウェブ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



# 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**

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

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
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.メカストップ(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。

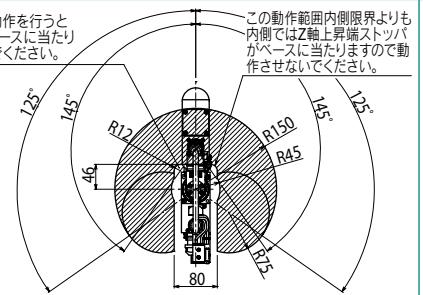
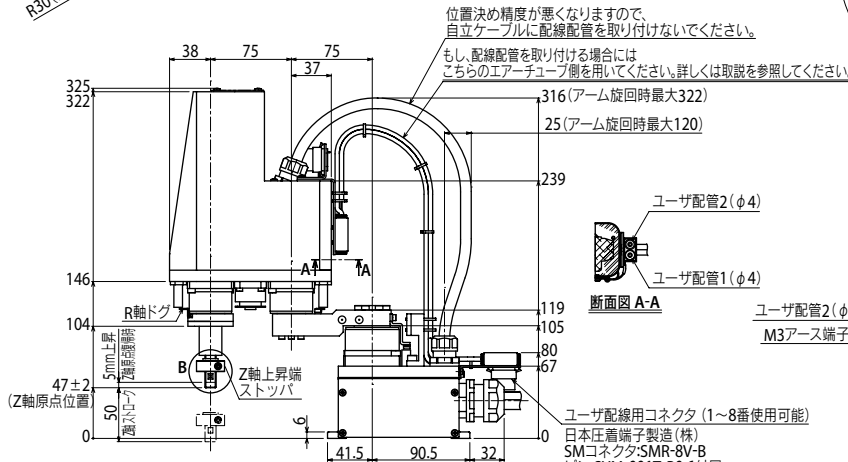
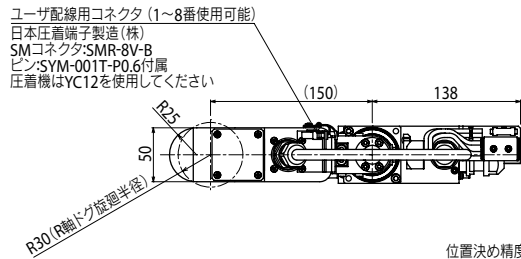
## 適用コントローラ

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

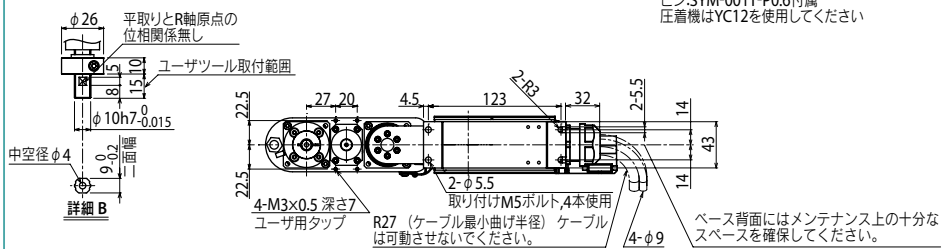
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社ウェブ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

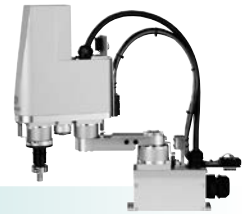


**動作範囲**  
X, Y軸原点はベース正面±5°  
原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください



# 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 (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700° / sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
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。

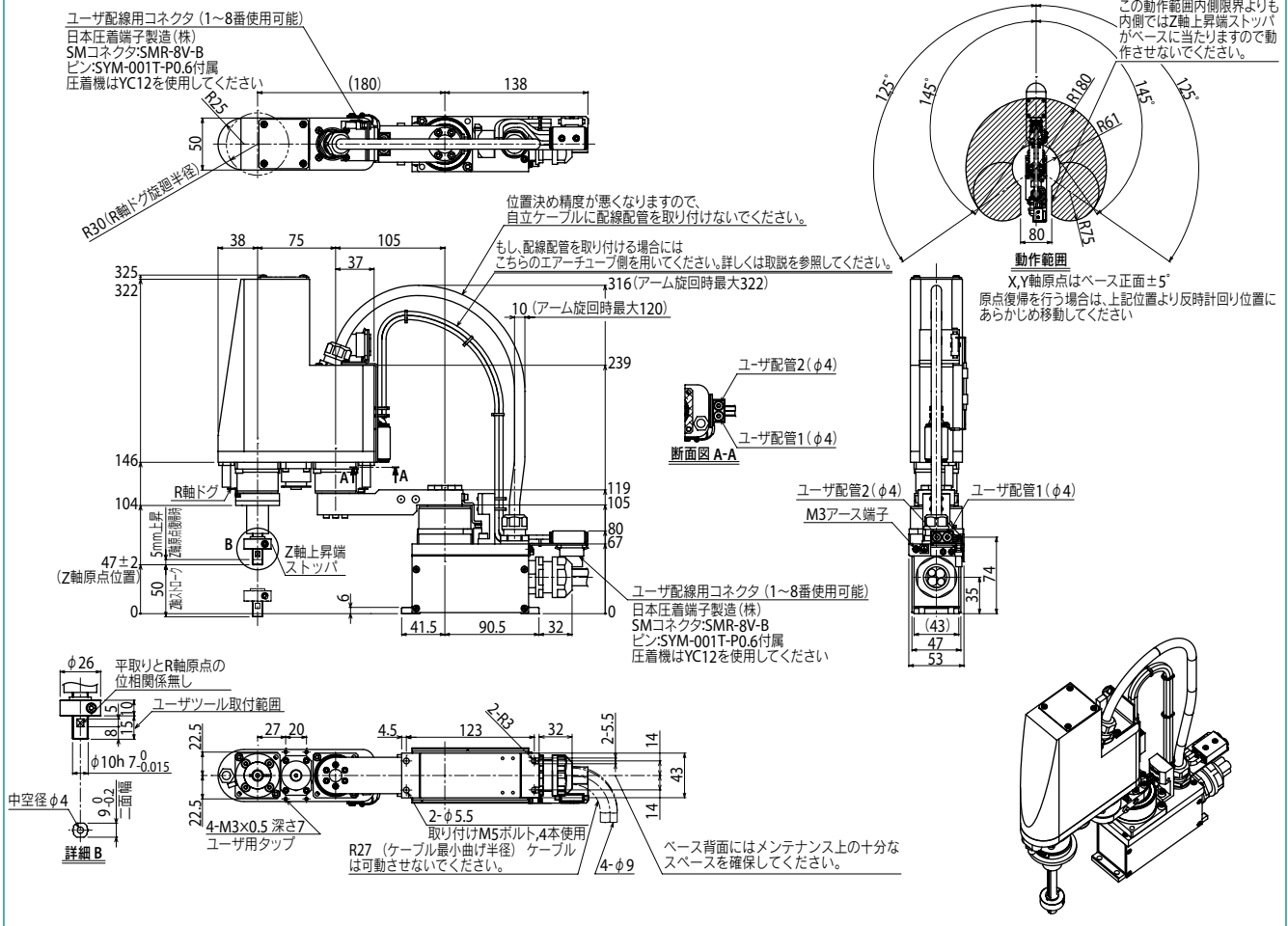
## 適用コントローラ

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

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

## YK180XG





# YK180X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK180X-100**

**RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
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

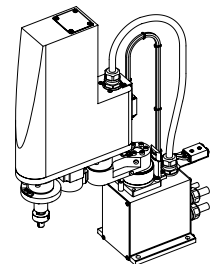
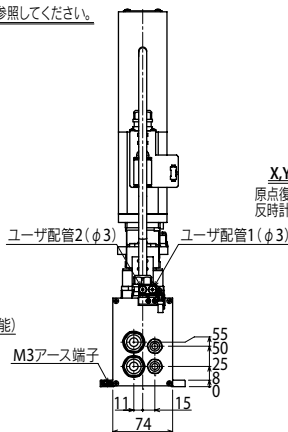
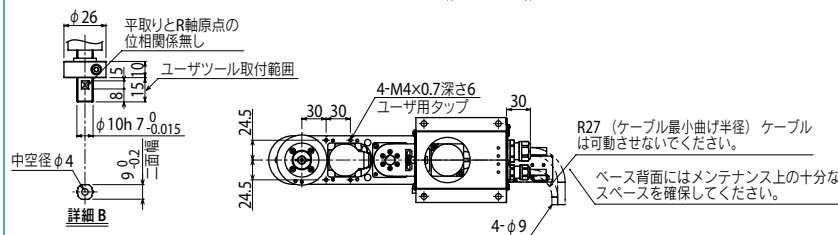
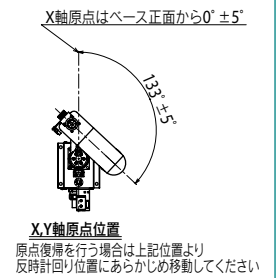
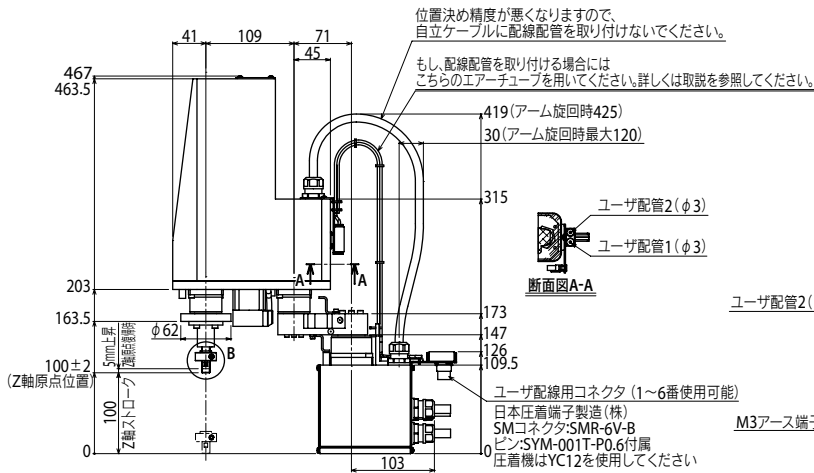
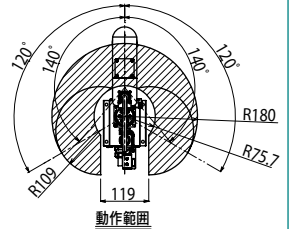
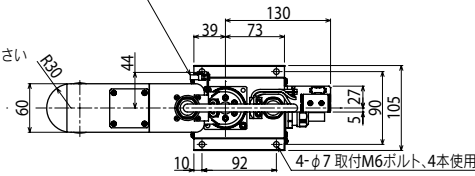
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントト्रेस リモートコマンド オンライン命令

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

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

## YK180X

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ:SMR-6V-B  
 ピン:SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください



# YK220X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 220mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK220X-100** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	直結			
伝達方式	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 kgm <sup>2</sup>			
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 (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軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK220X

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ: SMR-6V-B  
 ピン: SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください

位置決め精度が悪くなりますので、自立ケーブルに配線配管を取り付けしないでください。もし、配線配管を取り付ける場合にはこちらのエアチューブを用いてください。詳しくは取説を参照してください。

動作範囲

X軸原点はベース正面から0° ±5°

X, Y軸原点位置  
 原点復帰を行う場合は上記位置より反時計回り位置にあらかしの移動してください

ユーザ配管2 (φ3)  
 ユーザ配管1 (φ3)

断面図A-A

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ: SMR-6V-B  
 ピン: SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください

M3アース端子

55  
45  
25  
8  
0

74

4-M4×0.7深さ6 ユーザ用タップ

R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

φ26  
φ15  
φ10  
φ10h7<sup>0</sup>/<sub>-0.015</sub>  
φ62  
φ6  
100 ± 2 (Z軸原点位置)  
100  
100

5mm止  
Z軸原点  
Z軸原点  
復帰時

41  
109  
111  
45  
467  
463.5  
203  
163.5  
100 ± 2  
0

10  
92  
10  
39  
73  
130  
5.27  
90  
105  
10  
92  
4-φ7 取付M6ボルト4本使用

103  
173  
147  
126  
109.5

419 (アーム旋回時425)  
30 (アーム旋回時最大120)

315

24.5  
30  
30  
30  
4-φ9

9  
0.2  
一面幅

中空径φ4

詳細B

# 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**

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
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±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 <sup>*4</sup> )			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストップ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		18.5 kg			

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

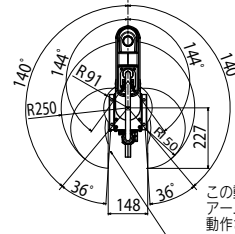
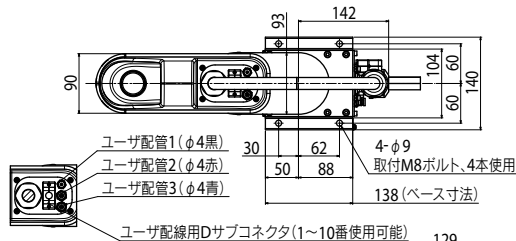
## 適用コントローラ

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

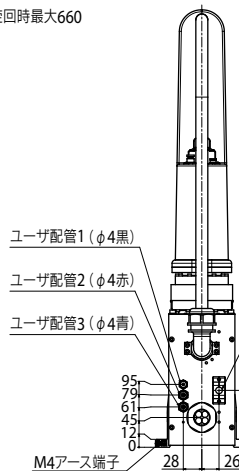
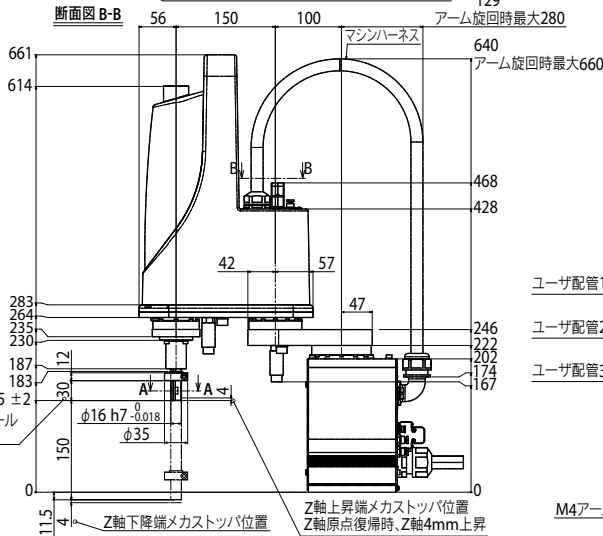
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

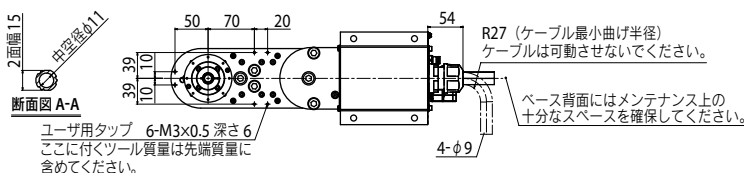
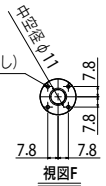
## YK250XG



・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプラインが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
 ・X軸メカストップ位置: 142°  
 ・Y軸メカストップ位置: 146°



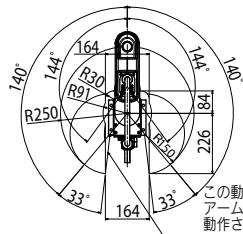
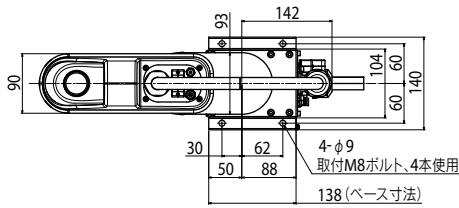
4-M3×0.5 通し(R軸原点位置との位相関係はなし)  
 配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けしないでください。



オプション:  
 ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- 全方位/タイナー
- 小型
- 大型
- 取り付けオプション
- 防塵・防滴

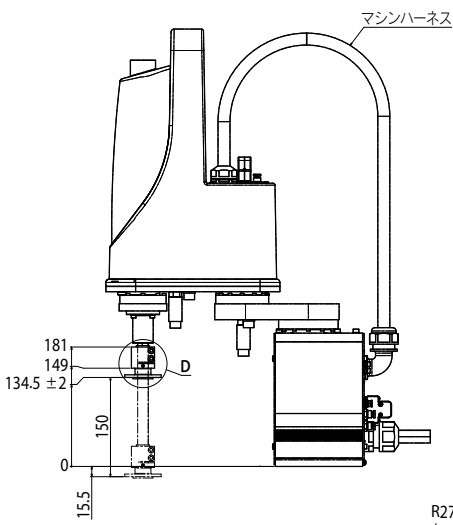
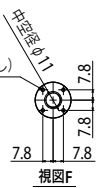
## YK250XG ツールフランジ取付仕様



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

4-M3×0.5 通し (R軸原点位置との位相関係はなし)

配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けしないでください

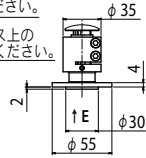


- ユーザ配管1 (φ4黒)
- ユーザ配管2 (φ4赤)
- ユーザ配管3 (φ4青)

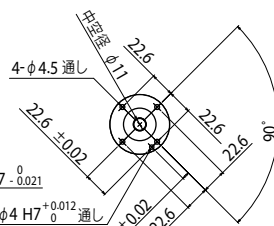
ユーザ配線用  
Dサブコネクタ  
(1~10番使用可能)

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

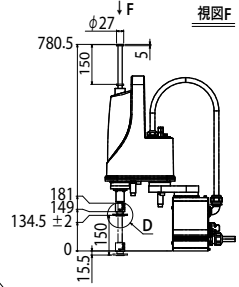
ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。



詳細図D



視図E



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

# 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**

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
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
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		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、相位置決め時。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

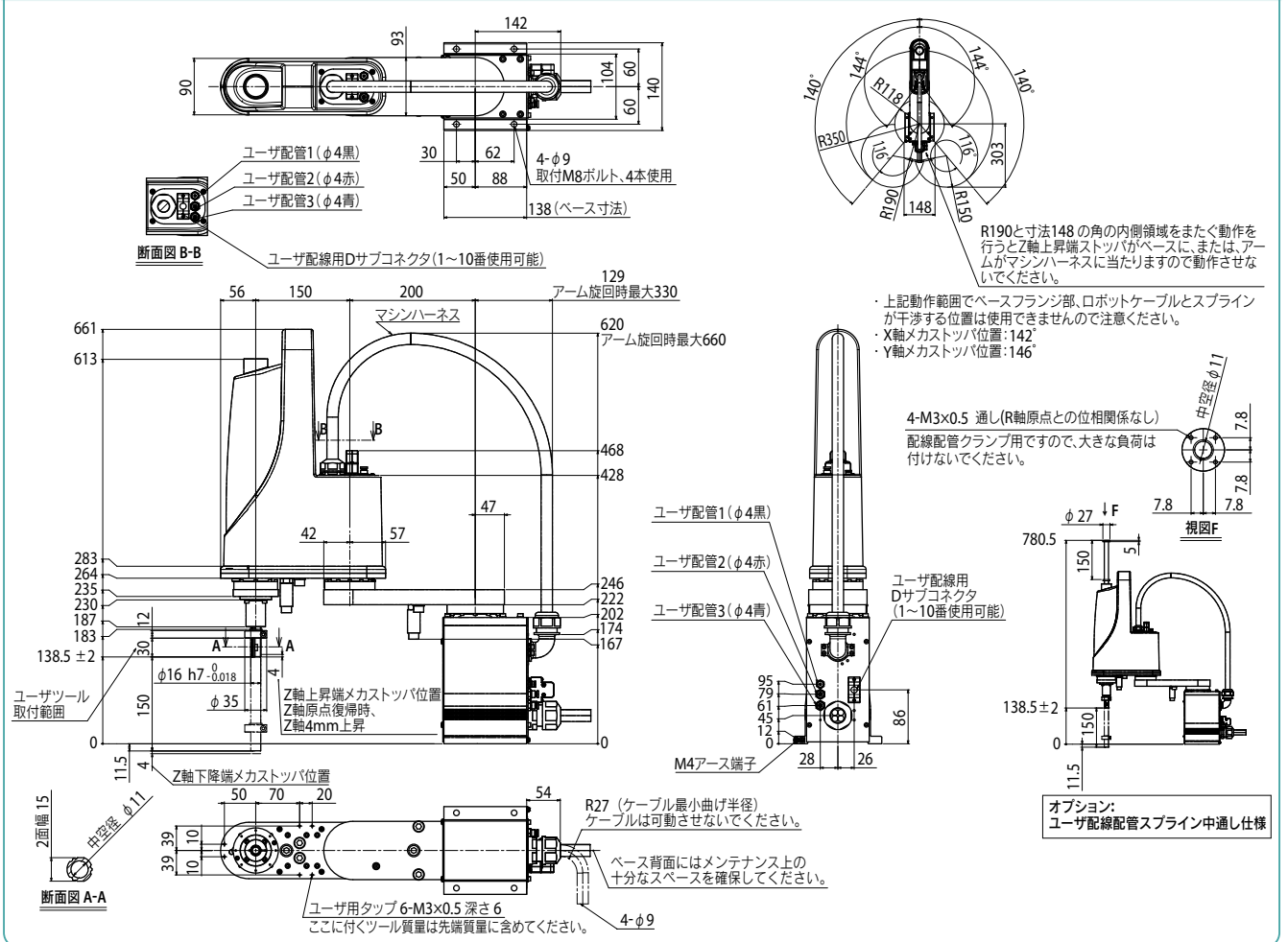
## 適用コントローラ

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

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

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

## YK350XG





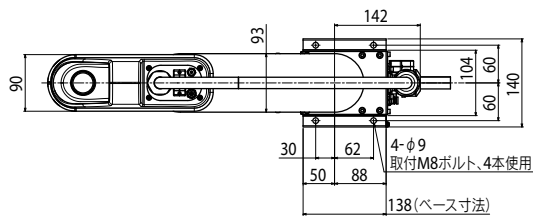




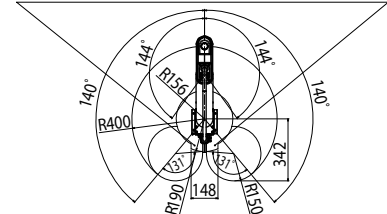


ユニファイドロボット	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニファイドロボット	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonty
ユニファイドロボット	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ヒック&スライズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
全方位/タインニー	全方位/タインニー
小型	小型
大型	大型
壁取付/インバータ	壁取付/インバータ
防塵・防滴	防塵・防滴

YK400XG ツールフランジ取付仕様

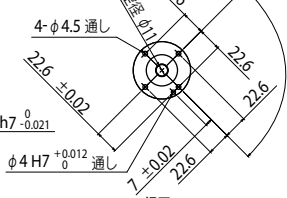
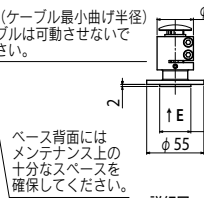
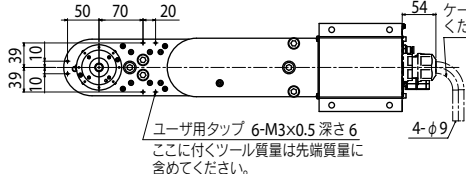
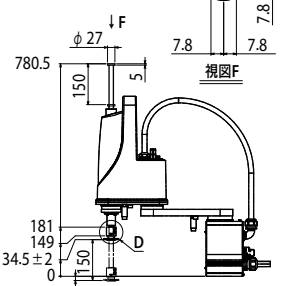
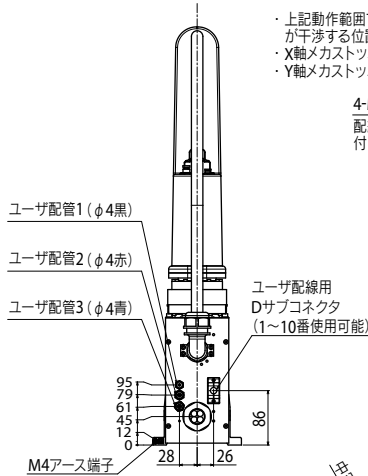
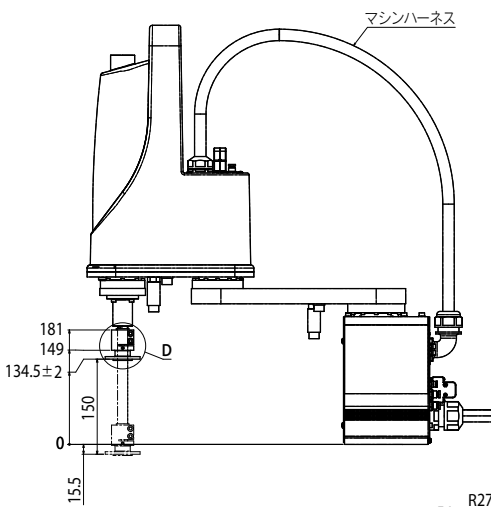
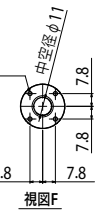


R190と寸法148の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置:142°
- ・Y軸メカストッパ位置:146°

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



オプション:  
ユーザ配線配管スライン中通し仕様

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
ここに付くツール質量は先端質量に  
含めてください。

ベース背面には  
メンテナンス上の  
十分なスペースを  
確保してください。

詳細図 D

視図 E

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec	1.1 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 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
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。

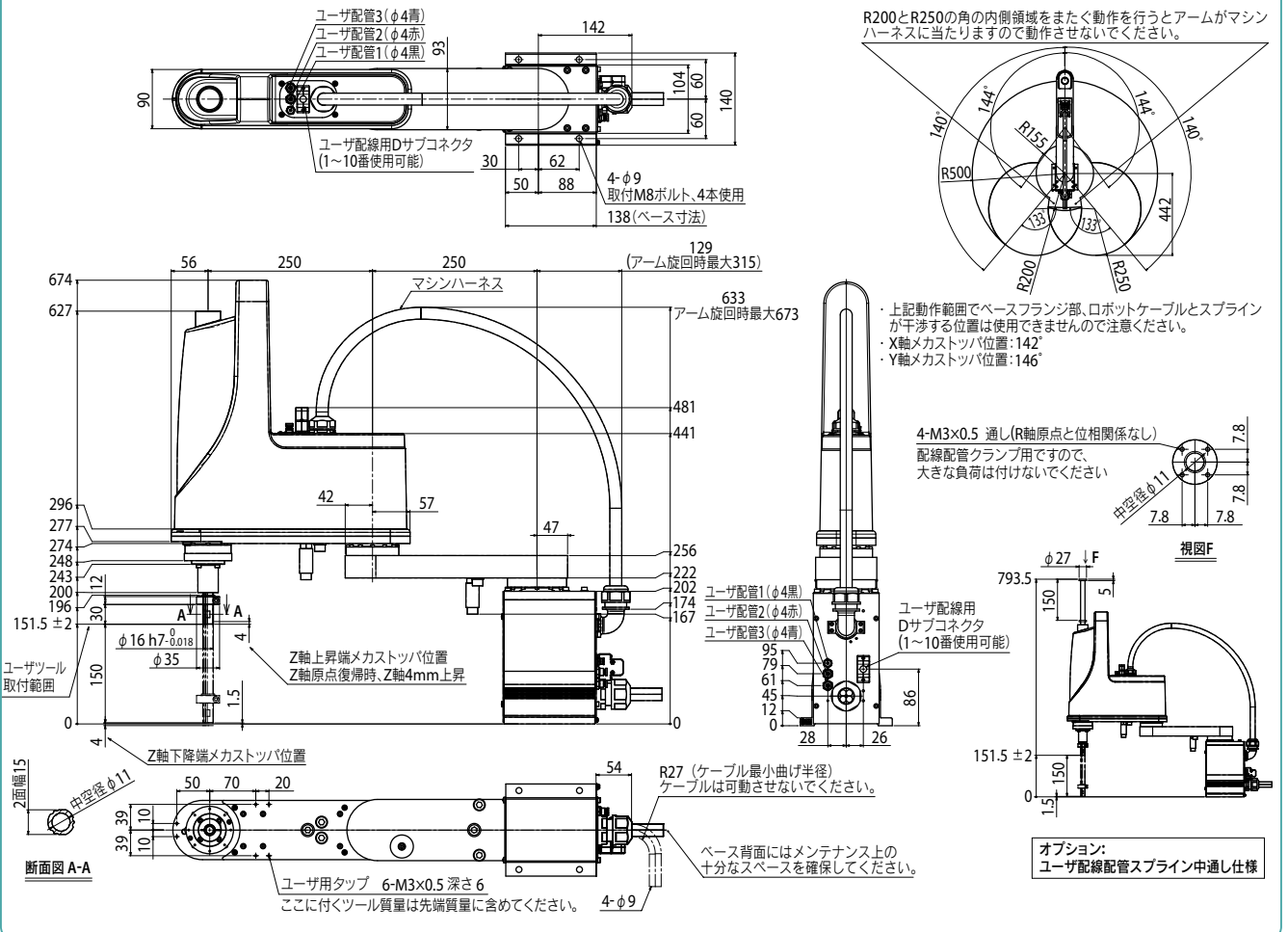
## 適用コントローラ

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。

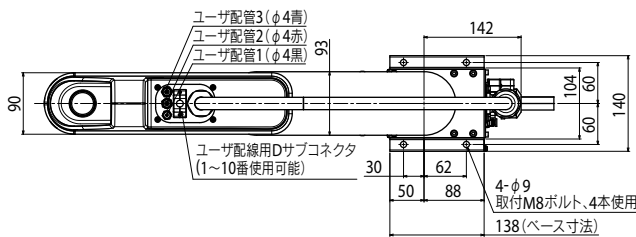
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGL

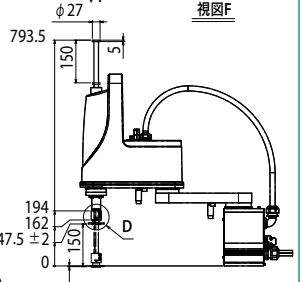
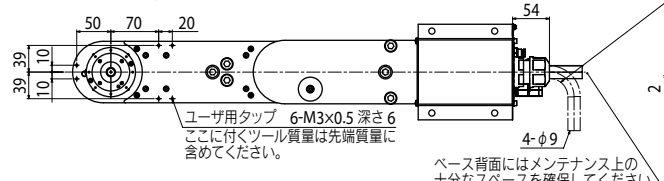
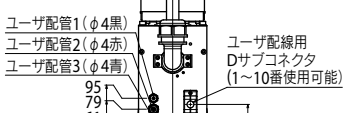
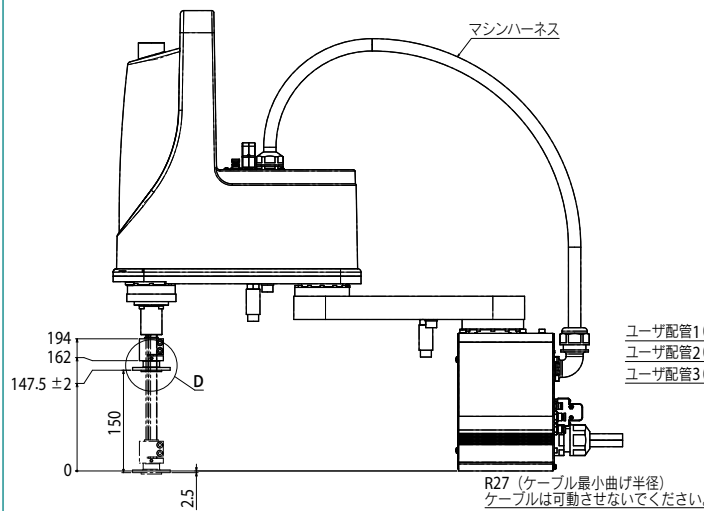
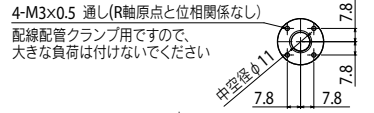


ユニコンパネオパニール	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニコンパネオパニール	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonty
ユニコンパネオパニール	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ヒック&スライズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
全方位/タインニー	中型
大型	大型
壁取付/インバータ	壁取付/インバータ
防塵/防滴	防塵/防滴

YK500XGL ツールフランジ取付仕様



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様





# 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**

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト / キャップ 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	<b>RCX340-4</b>	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。

RCX340 ▶ **P.632**

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	235 mm	275 mm	200 mm	—
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	
モータ～減速機 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 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	7.8 m/sec	2 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 <sup>※4</sup> )、9 kg (オプション仕様 <sup>※5</sup> )			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時 <sup>※2</sup>	0.38 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>	0.3 kgm <sup>2</sup>			
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

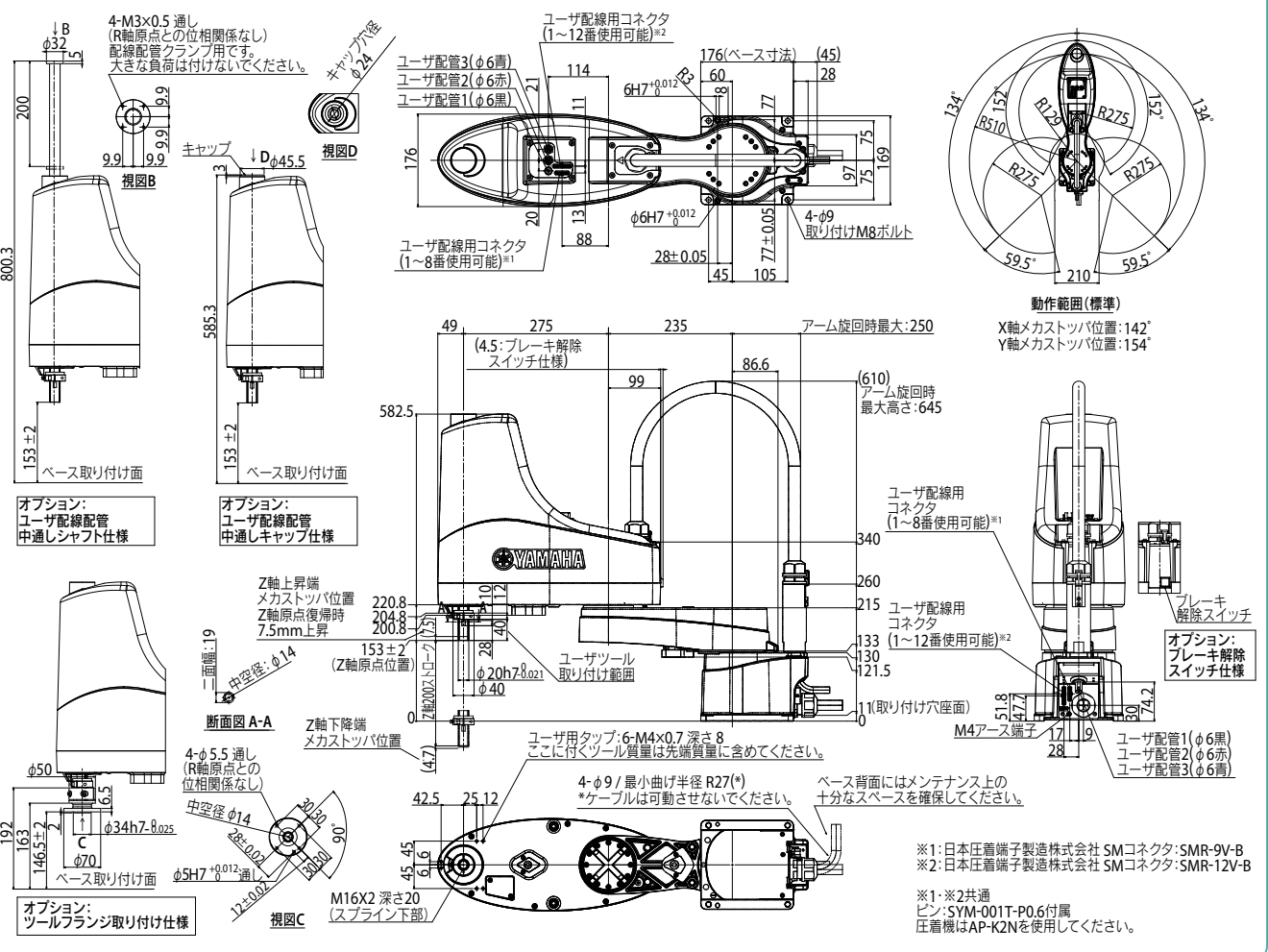
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 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)を使用して下さい。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



# YK600XGL

標準仕様：中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 5kg

## 注文型式

<b>YK600XGL - 150</b>					<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 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	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.9 m/sec	—	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2		0.54 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
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		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。

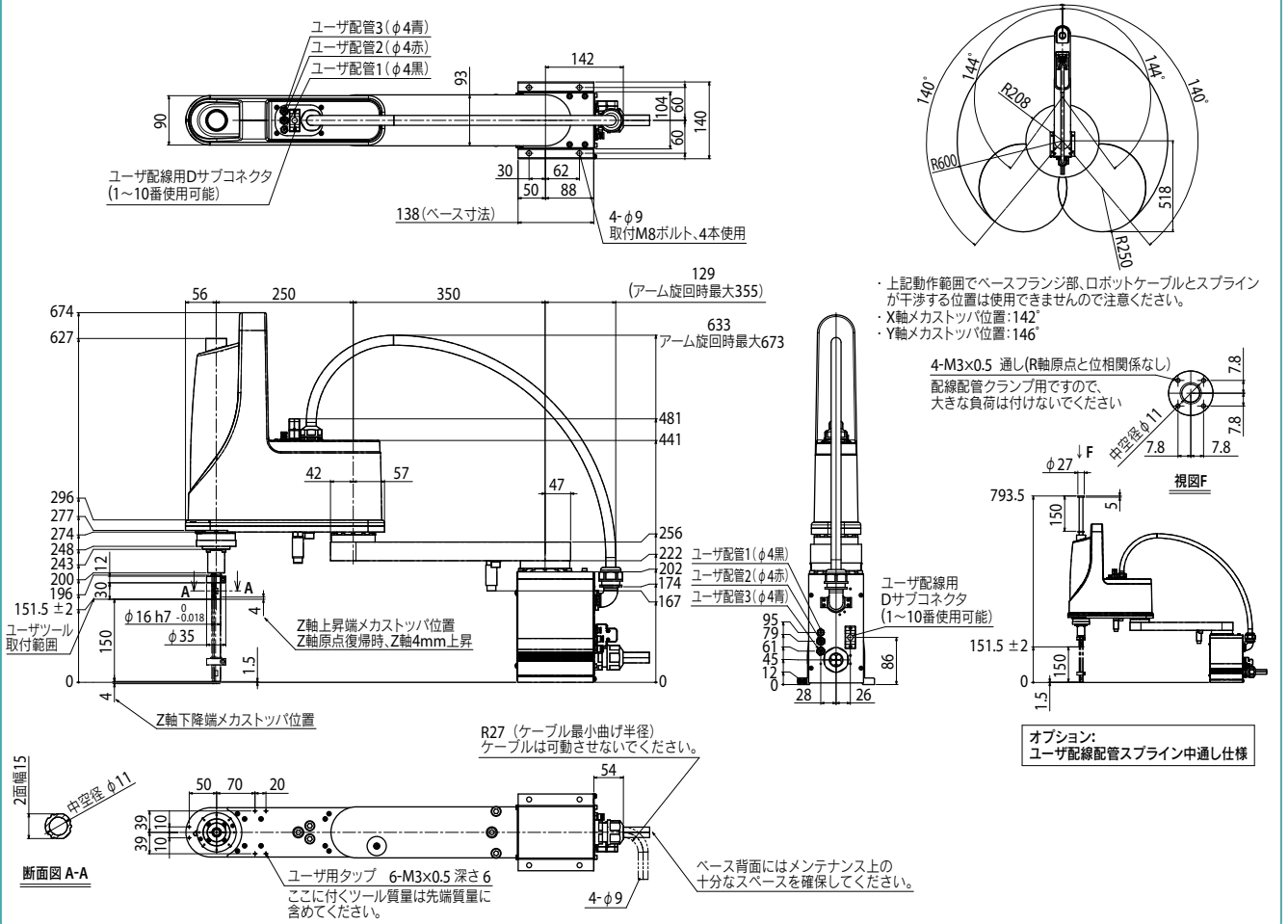
## 適用コントローラ

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

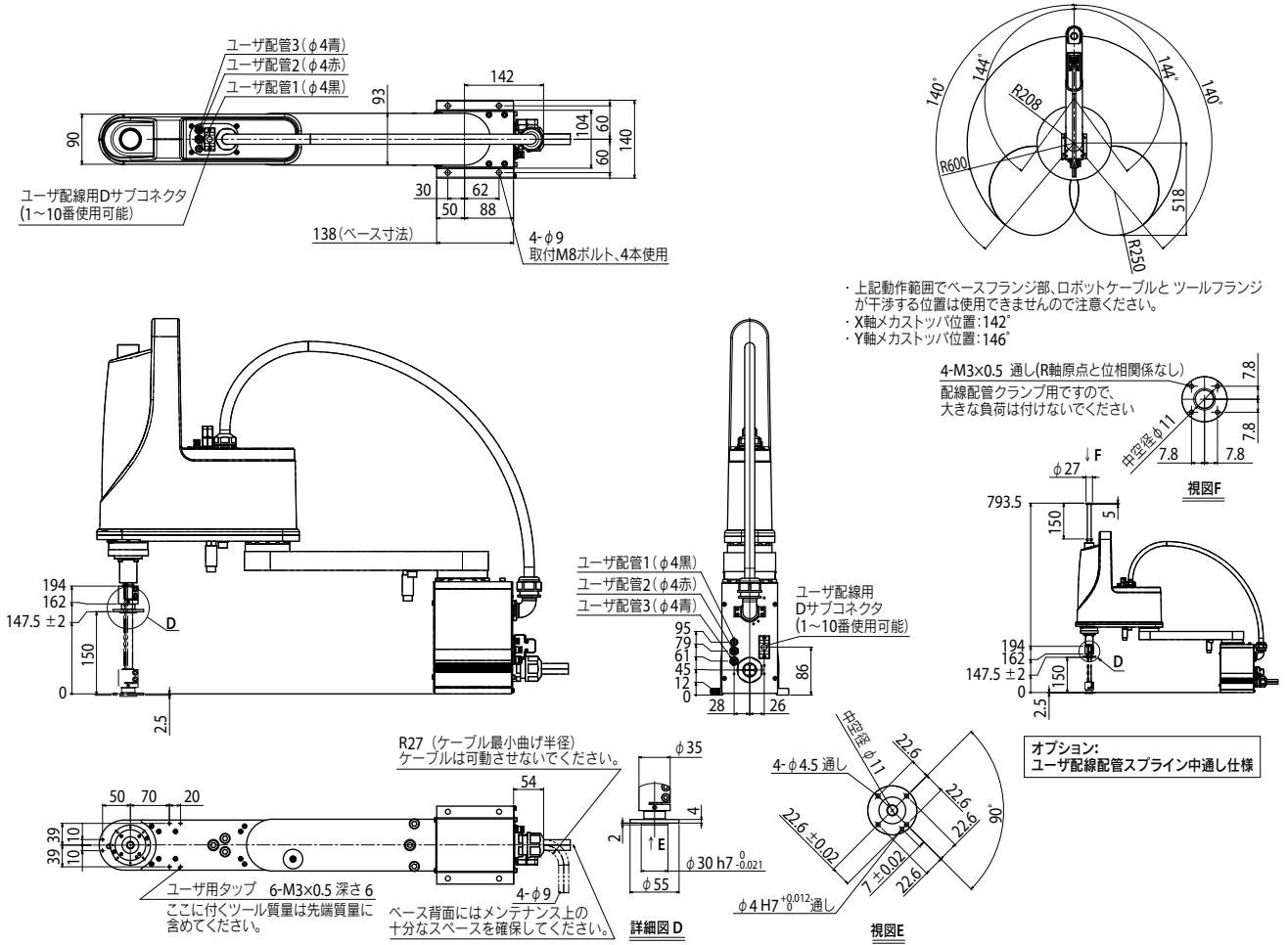
※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK600XGL



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

<b>YK600XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <sup>2</sup>			
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。

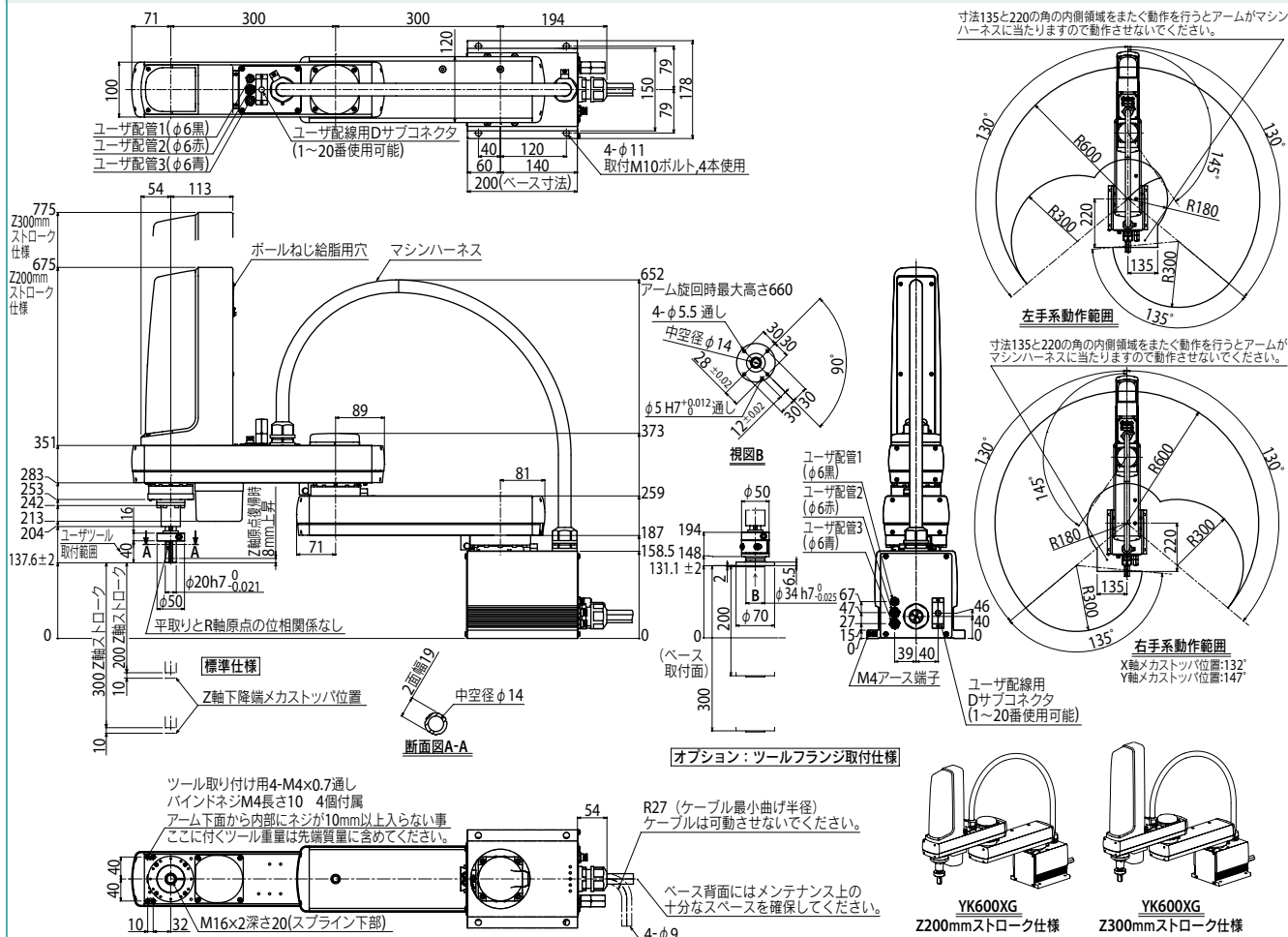
## 適用コントローラ

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









# YK700XGL

標準仕様：大型

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 10kg ※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

## 注文型式

**YK700XGL** RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	300 mm	200 mm	300 mm
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 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 kgm <sup>2</sup>			
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。

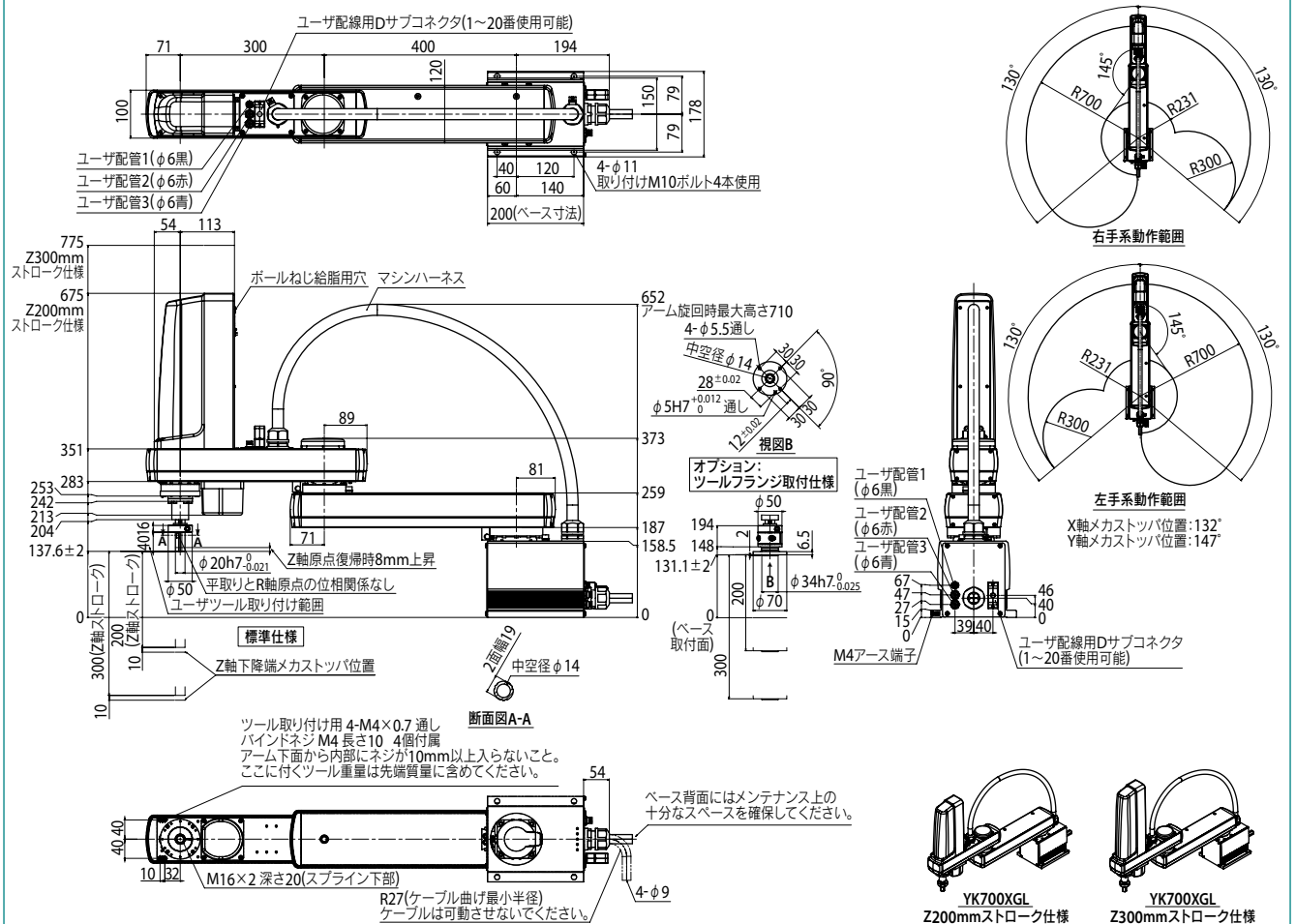
## 適用コントローラ

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



# YK710XE-10

標準仕様：大型

●ハイコストパフォーマンスモデル



●アーム長 710mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

### YK710XE-10-200

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト/キャップ 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)	アプソバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------	--	-------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	---------------------	----------

### RCX340-4

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.632

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±152°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	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 <sup>※1</sup>		±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 <sup>※4</sup> )、9 kg (オプション仕様 <sup>※5</sup> )			
標準サイクルタイム：2kg可搬時 <sup>※2</sup>		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.3 kgm <sup>2</sup>			
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。

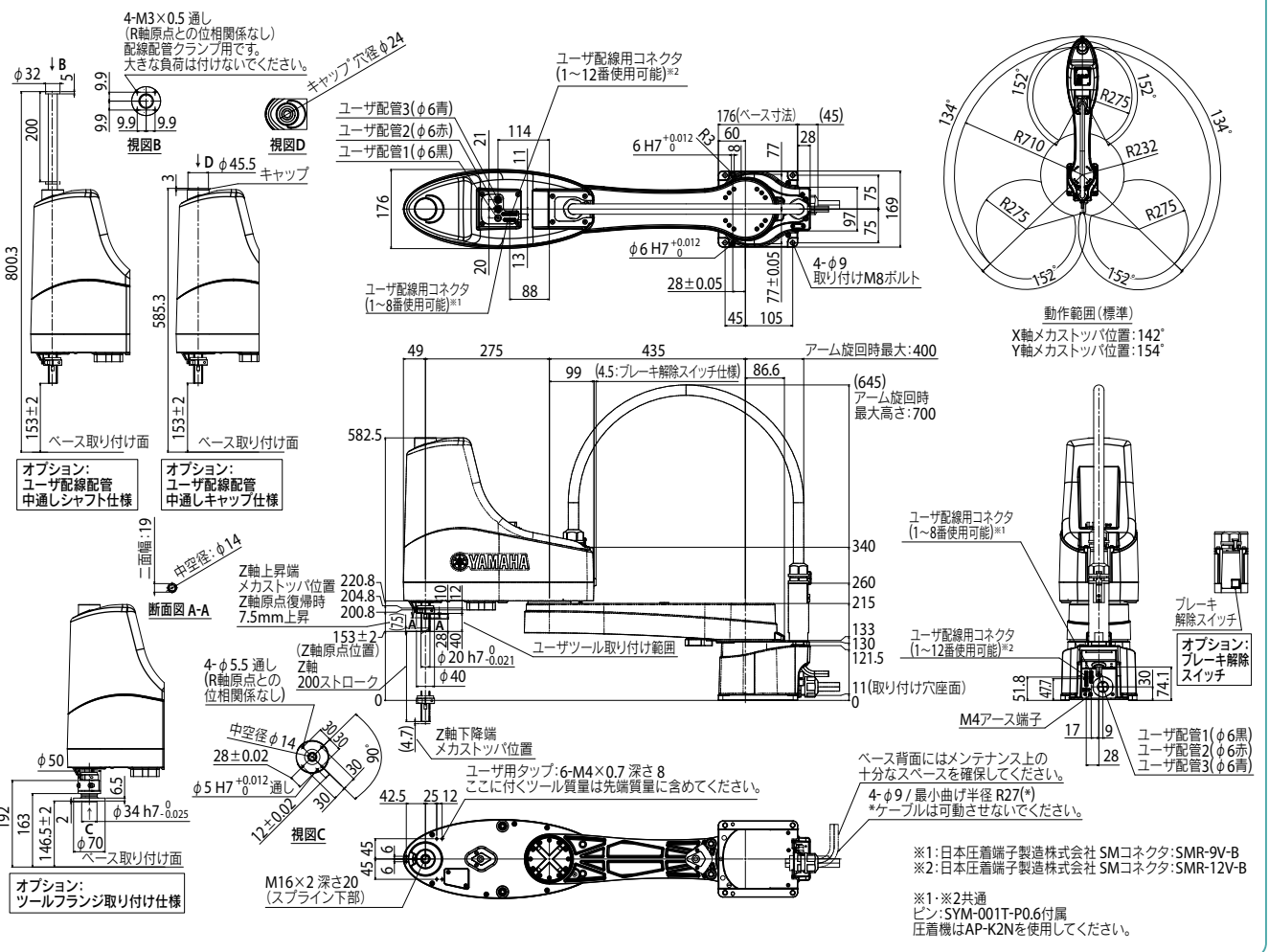
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム 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



# YK700XG

標準仕様: 大型

- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg



## 注文型式

<b>YK700XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 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			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
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 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 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。

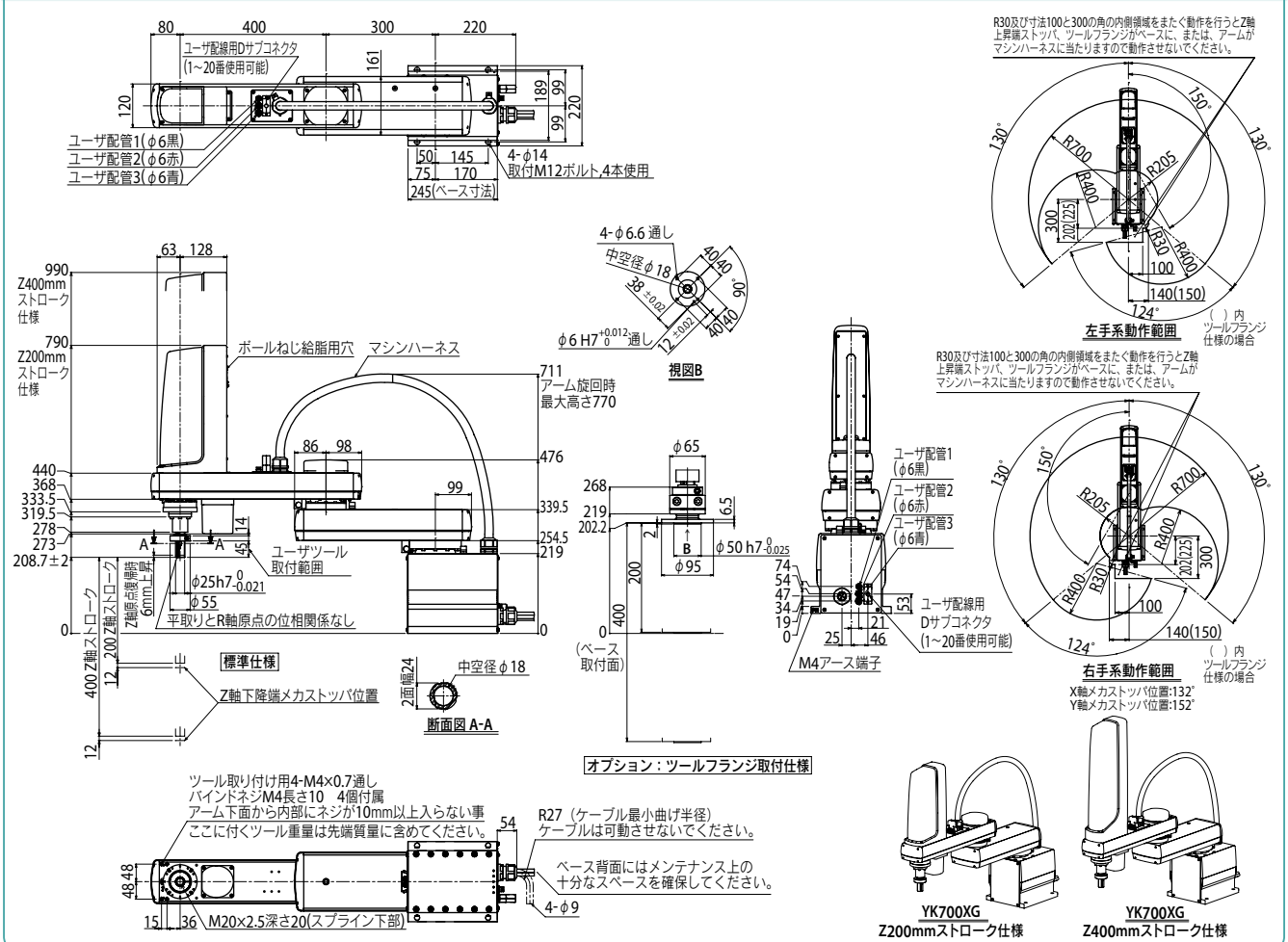
## 適用コントローラ

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

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

## YK700XG









# YK900XG

標準仕様：大型

- アーム長 900mm
- 最大可搬質量 20kg



## 注文型式

**YK900XG**

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

**RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 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	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 kgm <sup>2</sup>			
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

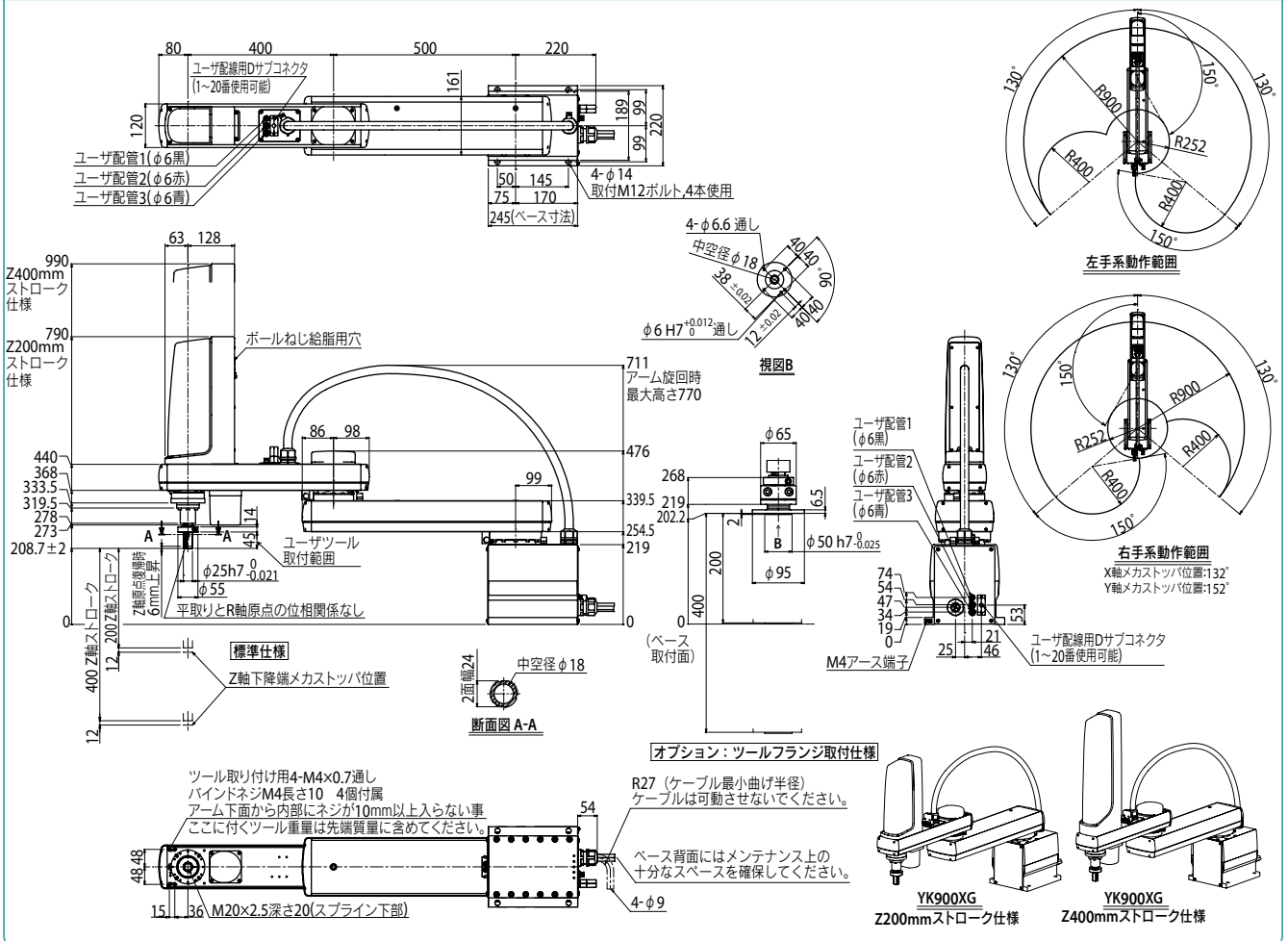
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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



# YK1000XG

標準仕様：大型



- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

YK1000XG

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

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		10.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
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。

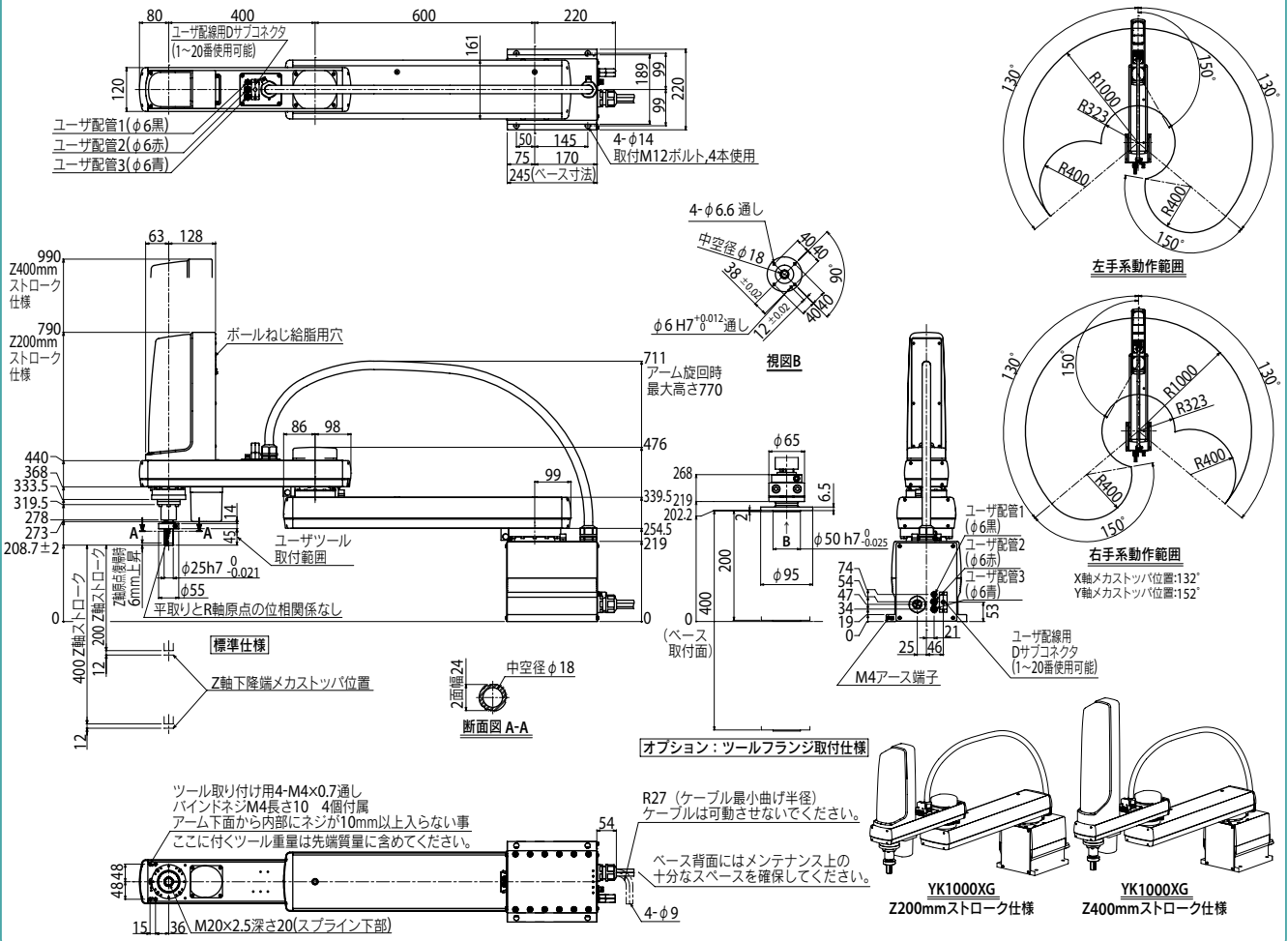
## 適用コントローラ

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



# 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 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)	アソビバッテリー
--------	---------	---	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 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	直結	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
最高速度		7.4 m/sec	0.75 m/sec	0.75 m/sec	600° / sec
最大可搬質量		50 kg			
標準サイクルタイム: 5kg 可搬時*2		0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		2.45 kgm <sup>2</sup>			
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		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。

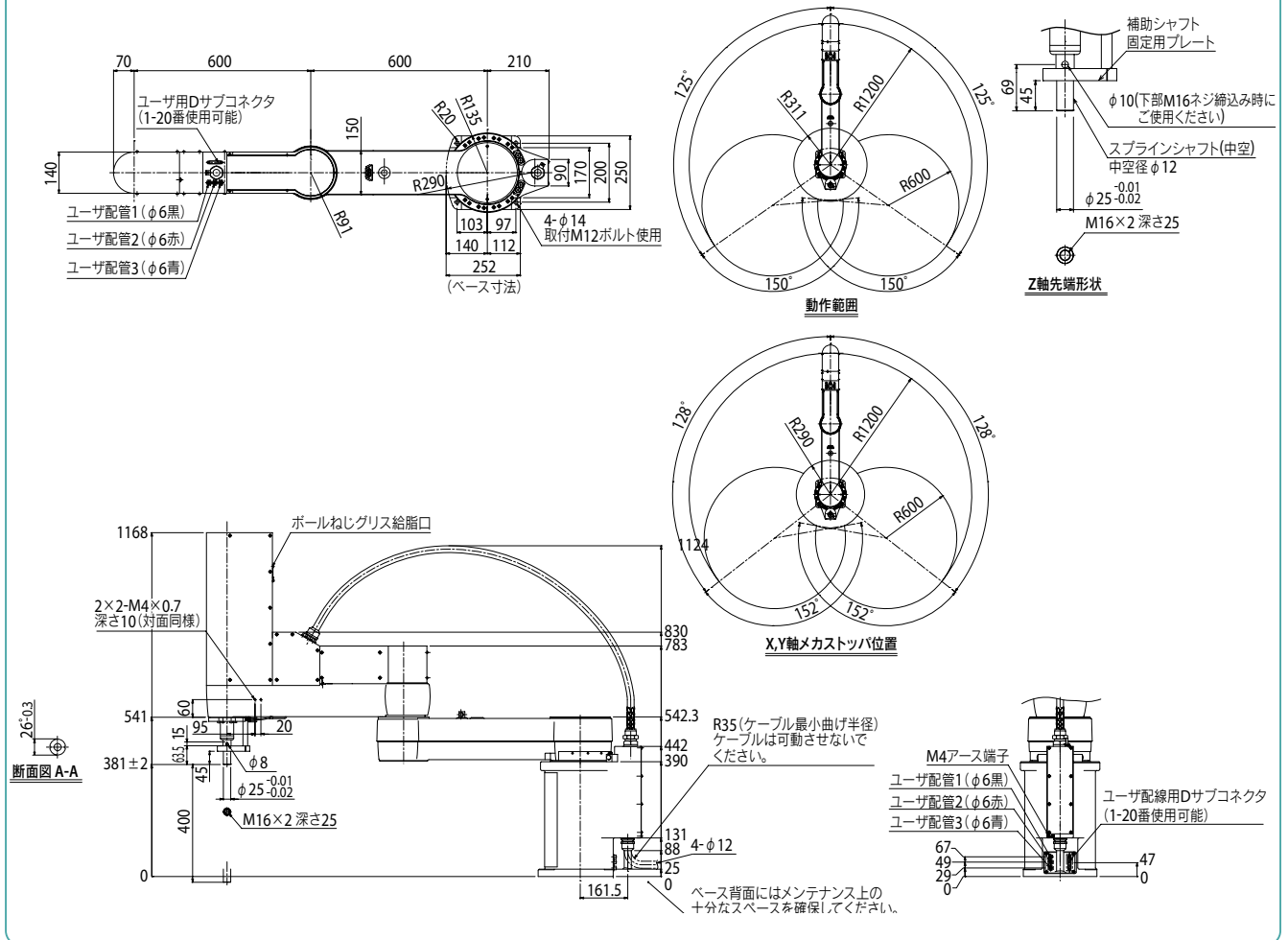
## 適用コントローラ

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

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

## YK1200X



# YK300XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 300mm ●最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

## 注文型式

**YK300XGS** - **150** - **RCX340-4**

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中継しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	--	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

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

## 基本仕様

軸仕様	X軸	Y軸	Z軸	R軸
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	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>	±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 <sup>*4</sup> )			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>	0.05 kgm <sup>2</sup>			
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	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継仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

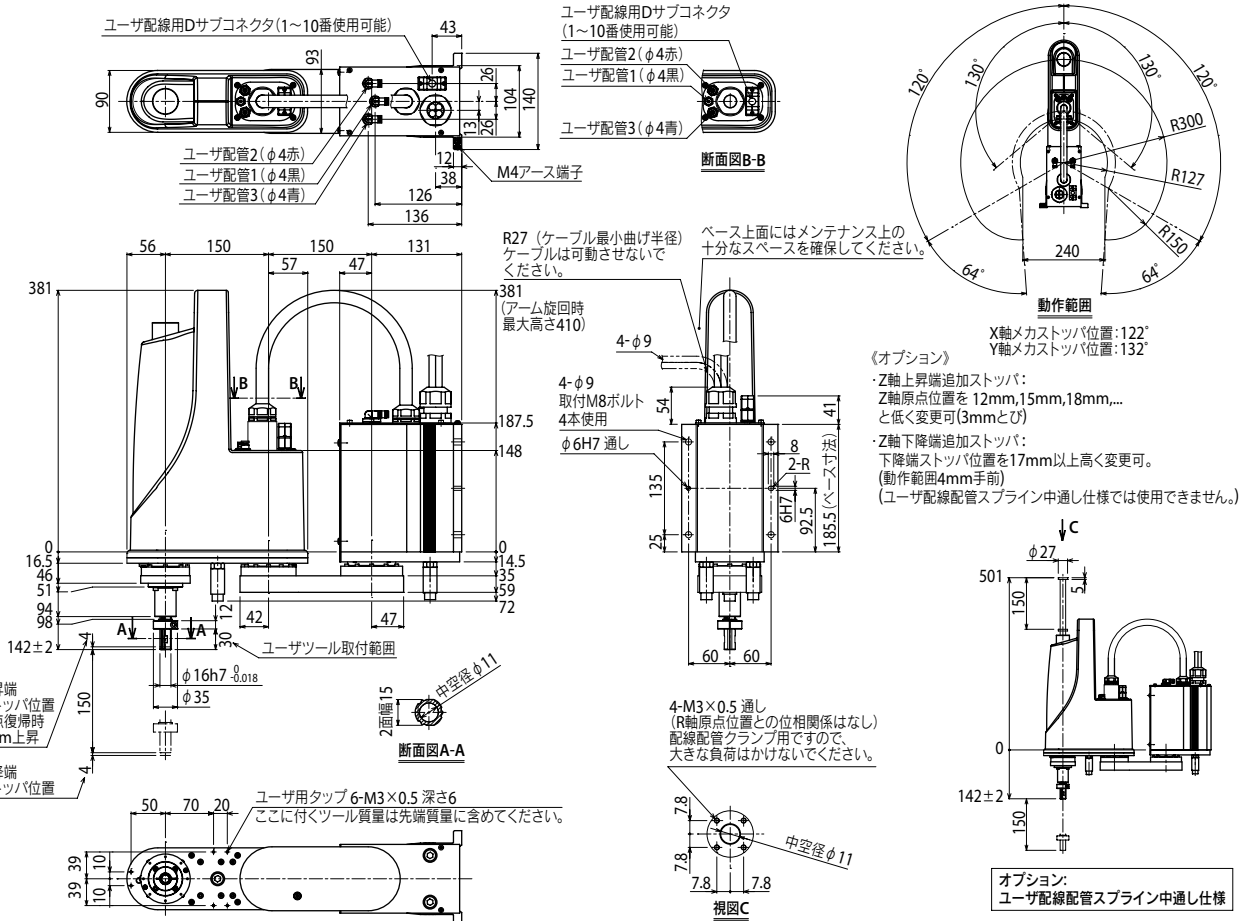
## 適用コントローラ

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

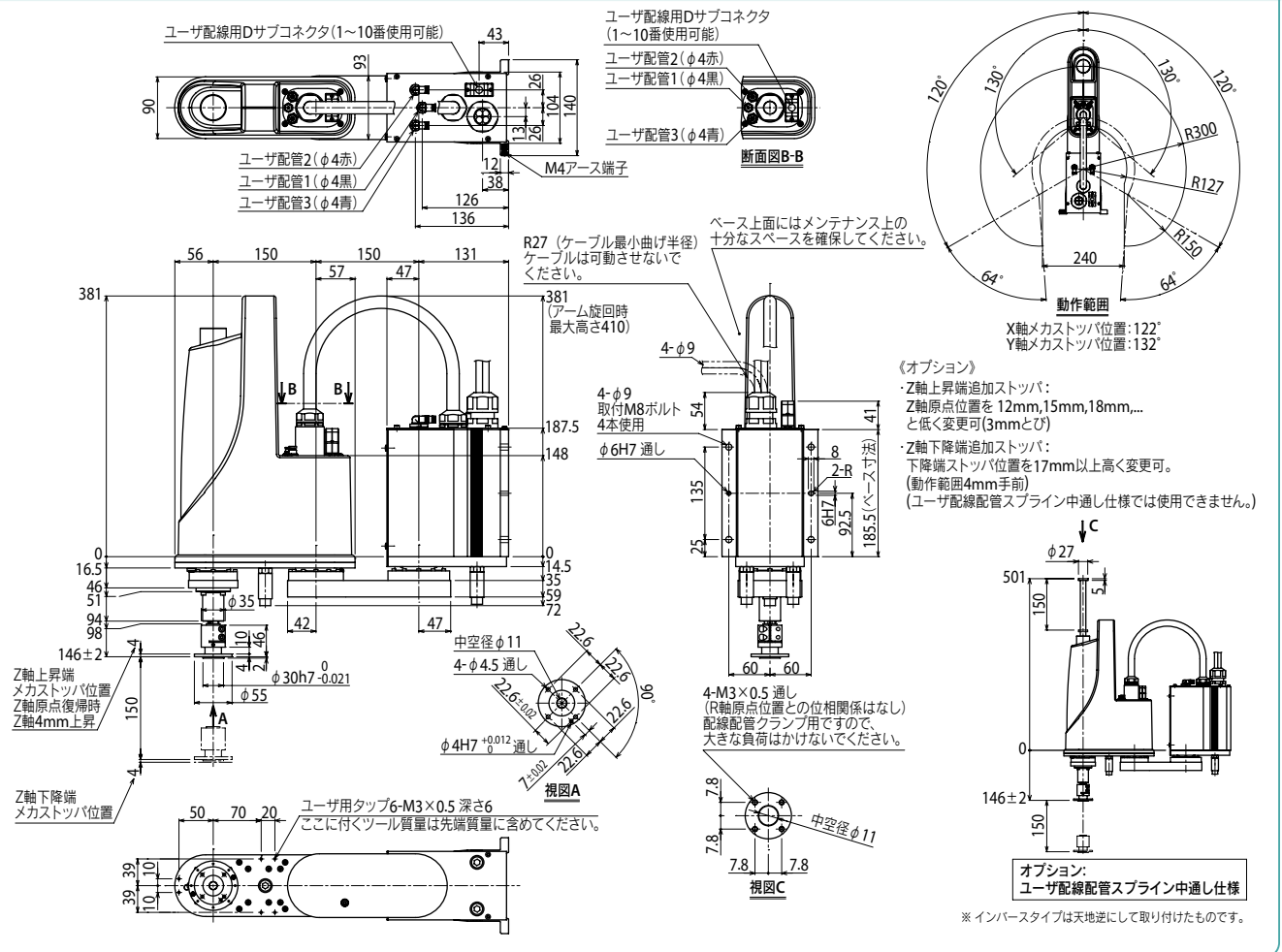
※可動範囲は、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK300XGS



YK300XGS ツールフランジ取付仕様





# YK400XGS

壁取付け・インバース仕様

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

## 注文型式

**YK400XGS** - **150** - **RCX340-4**

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中継しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	--	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

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

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec (壁取付け) 720°/sec (インバース)
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	20 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。  
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中継仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

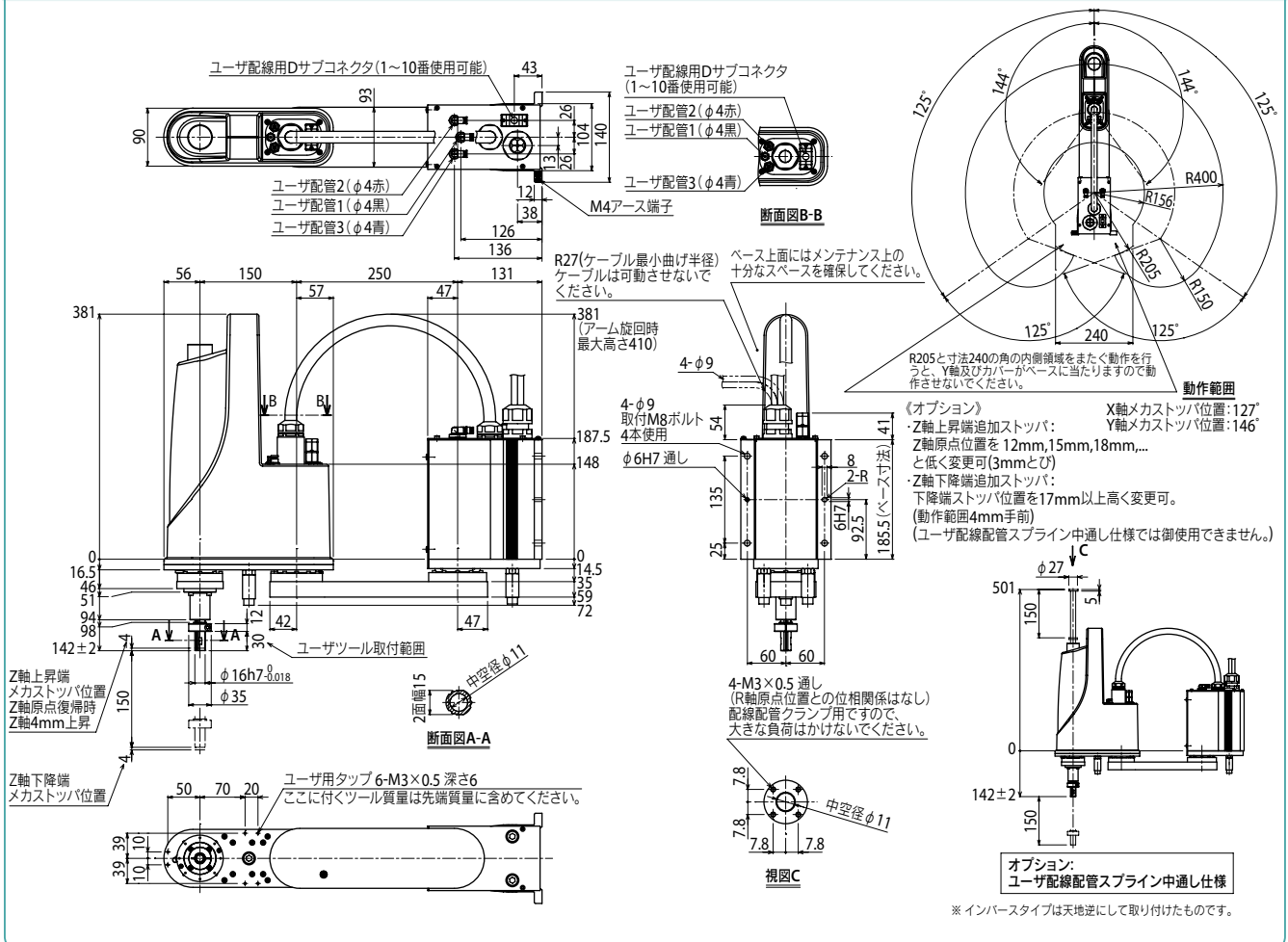
## 適用コントローラ

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

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

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

## YK400XGS







# YK600XGS

壁取り付け・インバース仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK600XGS**

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
W:壁取付け  
(外観面通り)  
J: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

**RCX340-4**

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アンプ  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±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 <sup>※2</sup>		0.46 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		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、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

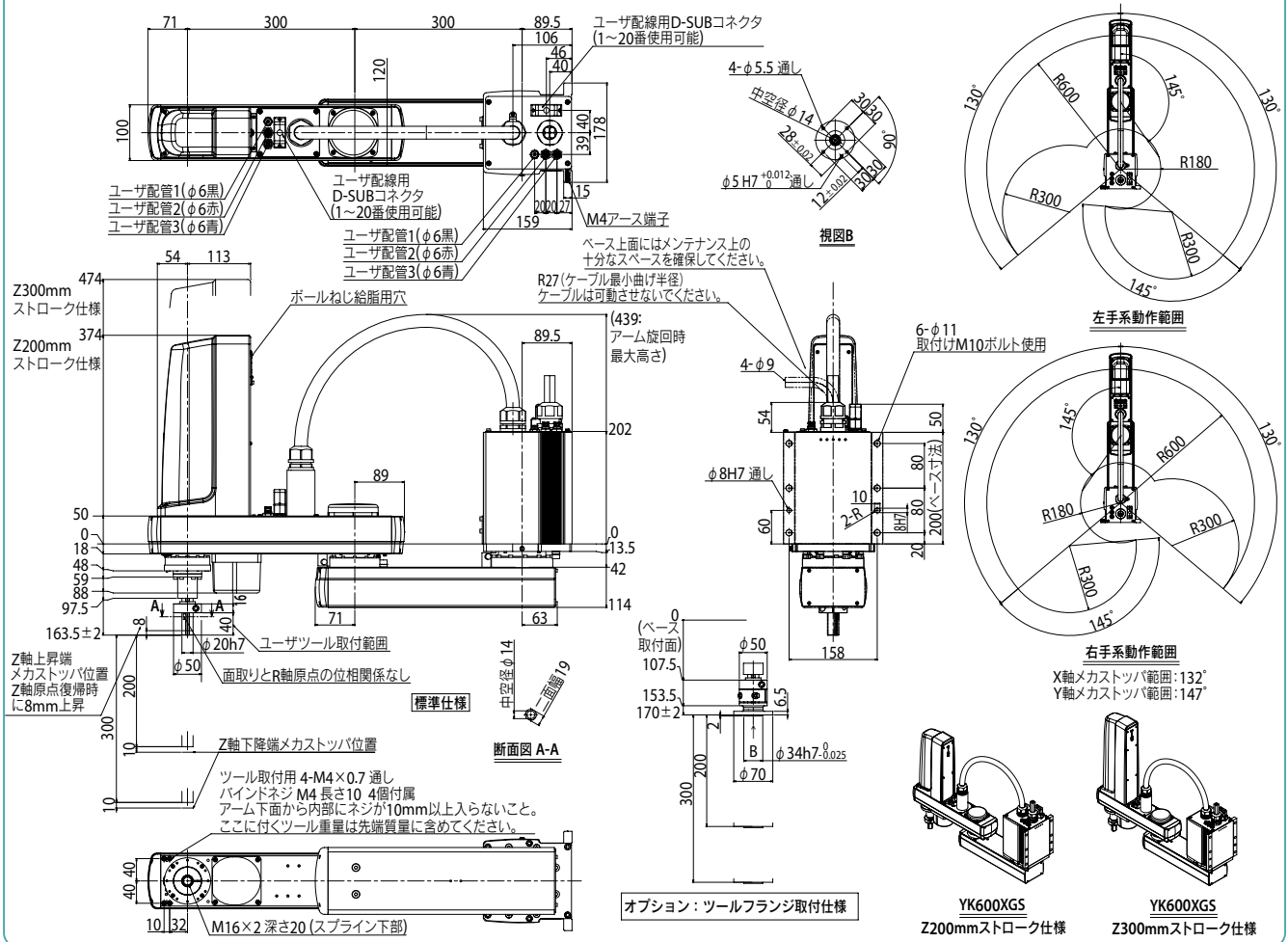
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	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軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK600XGS







# YK800XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK800XGS**

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
W: 壁取付け  
(外観図通り)  
J: 壁取付け  
インバース  
(天地逆)

Z軸ストローク  
200:200mm  
400:400mm

ツールフランジ  
無記入:なし  
F:あり

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

**RCX340-4**

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アンプ  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

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

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±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 <sup>※2</sup>		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 52 kg Z軸 400 mm: 54 kg			

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

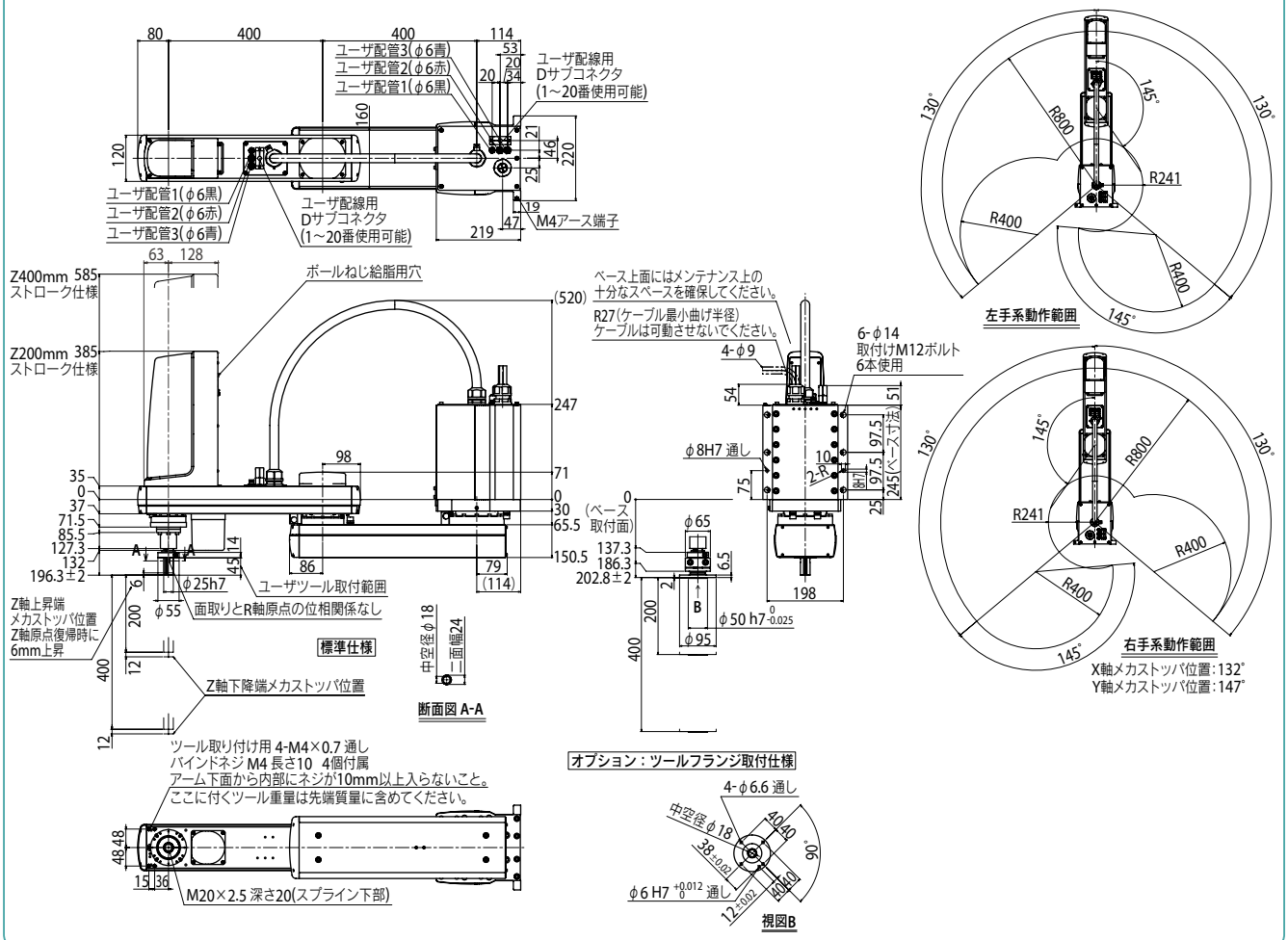
## ■適用コントローラ

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

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

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

## YK800XGS



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 632**



# YK1000XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 1000mm ●最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK1000XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外観図通り) J:壁取付け インバース (天地逆)
--------	--

**Z軸ストローク**

200:200mm 400:400mm
------------------------

**ツールフランジ**

無記入:なし F:あり
----------------

**ケーブル長**

3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
-----------------------------

**RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm   400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ～減速機			
	減速機～出力	直結			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±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 <sup>※2</sup>		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 56 kg	Z軸 400 mm : 58 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、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。

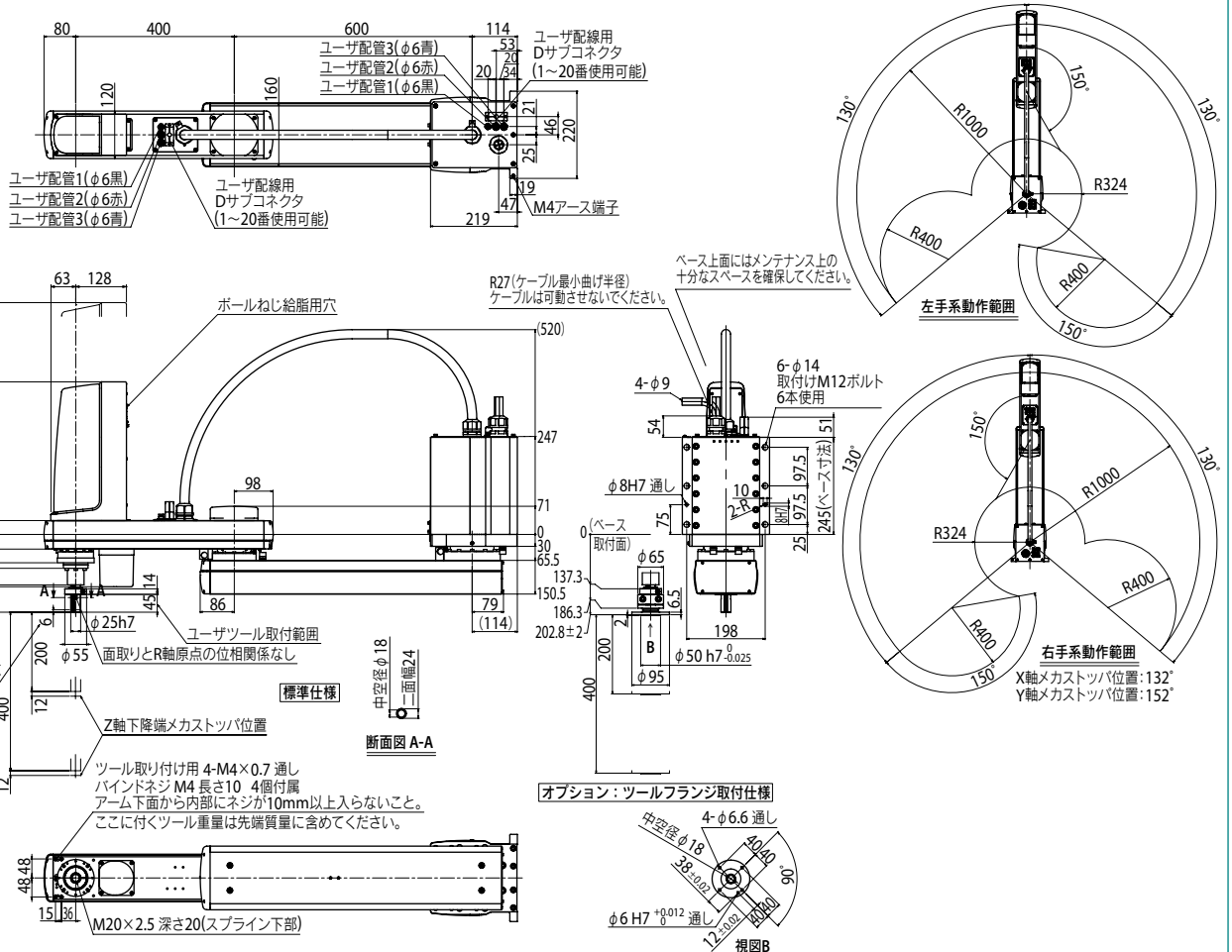
## 適用コントローラ

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

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

## YK1000XGS



# YK250XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 250mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK250XGP-150** **S** **RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±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 <sup>*2</sup>		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級 <sup>*4</sup>		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストップ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		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軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK250XGP

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

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

ユーザ配管2(φ4赤)  
 ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)  
 配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けないでください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
 ・X軸メカストップ位置: 131°  
 ・Y軸メカストップ位置: 136°

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

ユーザ配管2(φ4赤)  
 使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

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

M4アース端子

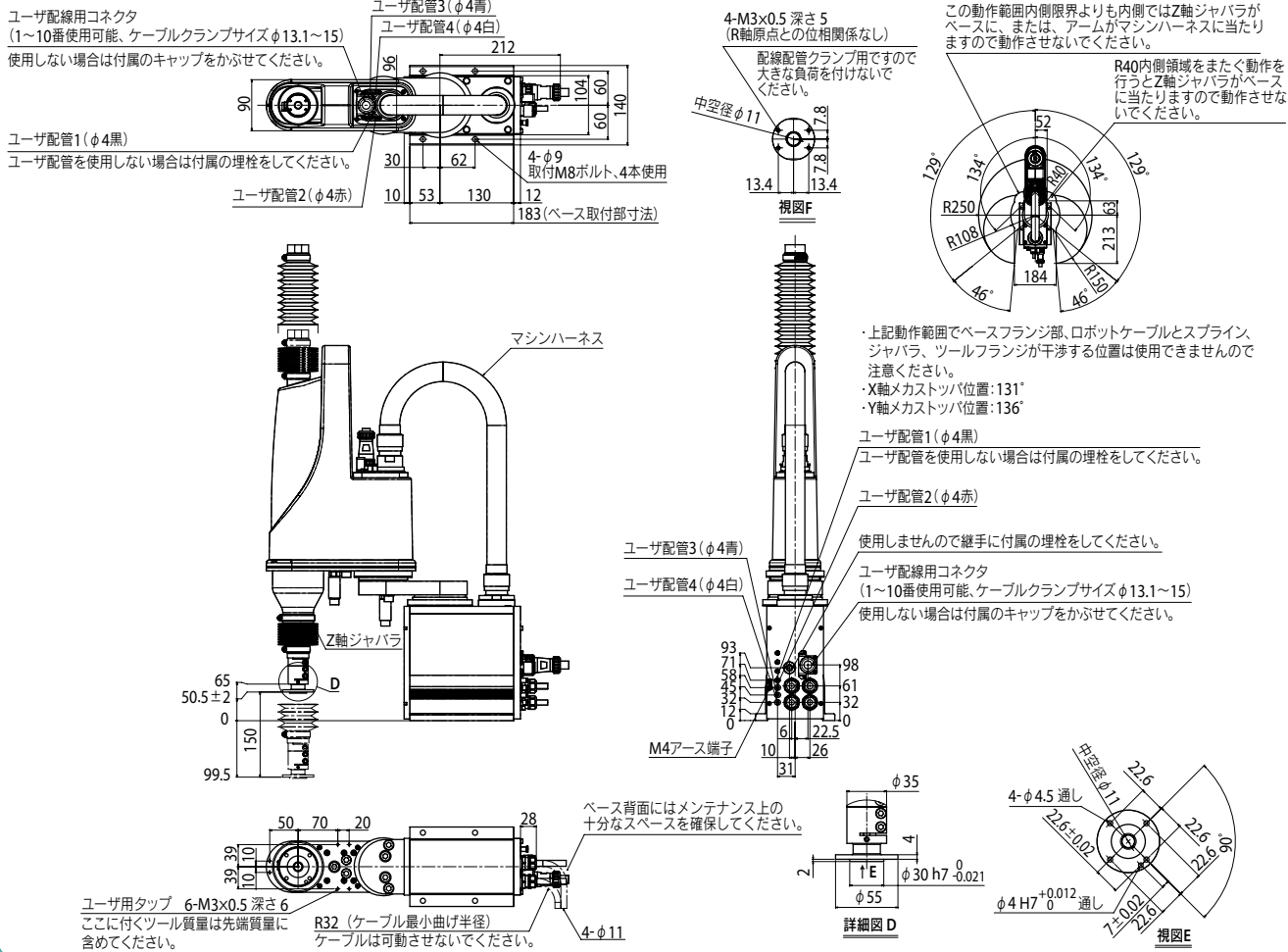
ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲半径)  
 ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

Z軸先端形状  
 φ16 h7-0.018

YK250XGP ツールフランジ取付仕様





# YK350XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK350XGP - 150** **S** **RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		22 kg			

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

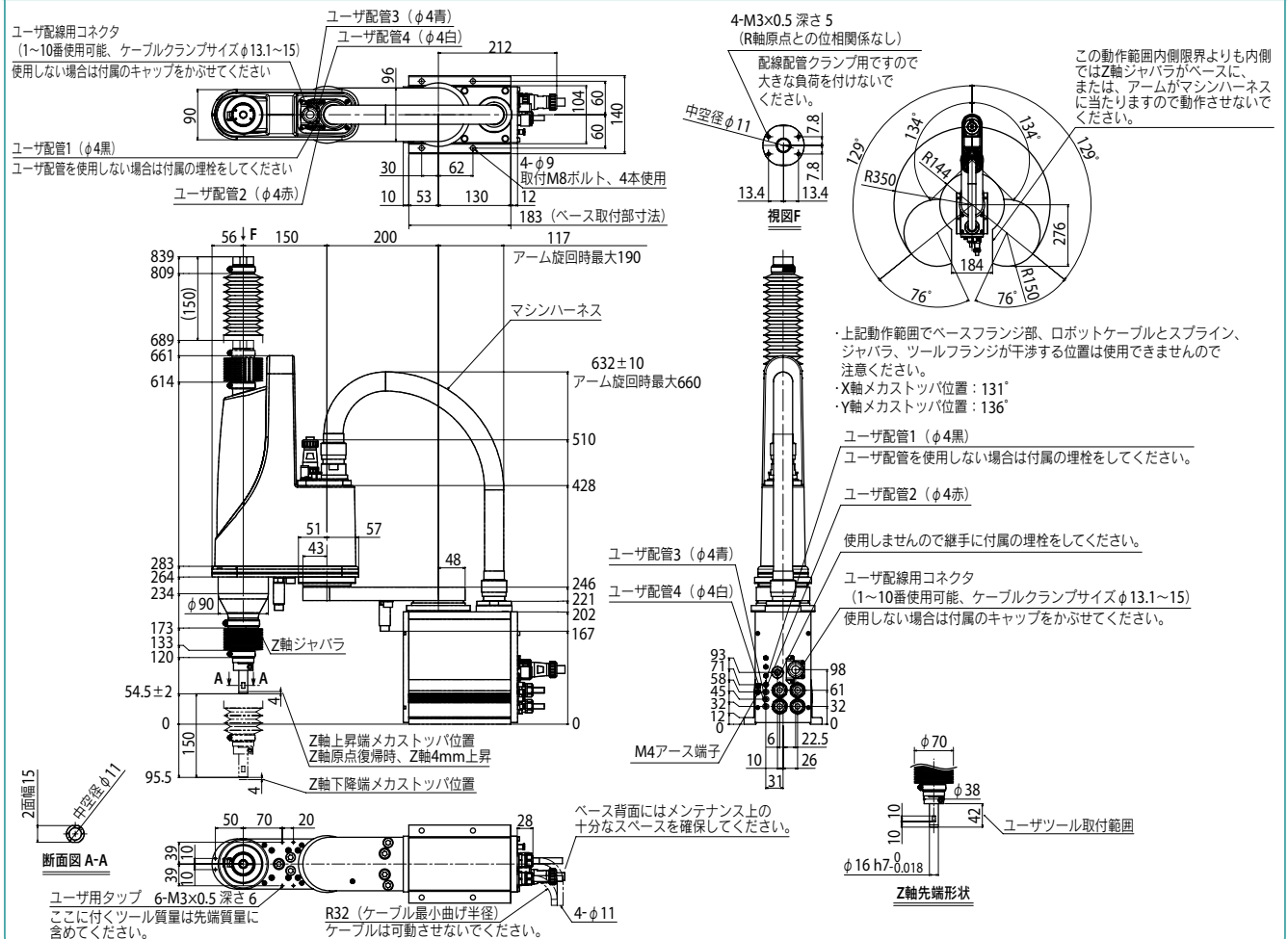
## ■適用コントローラ

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

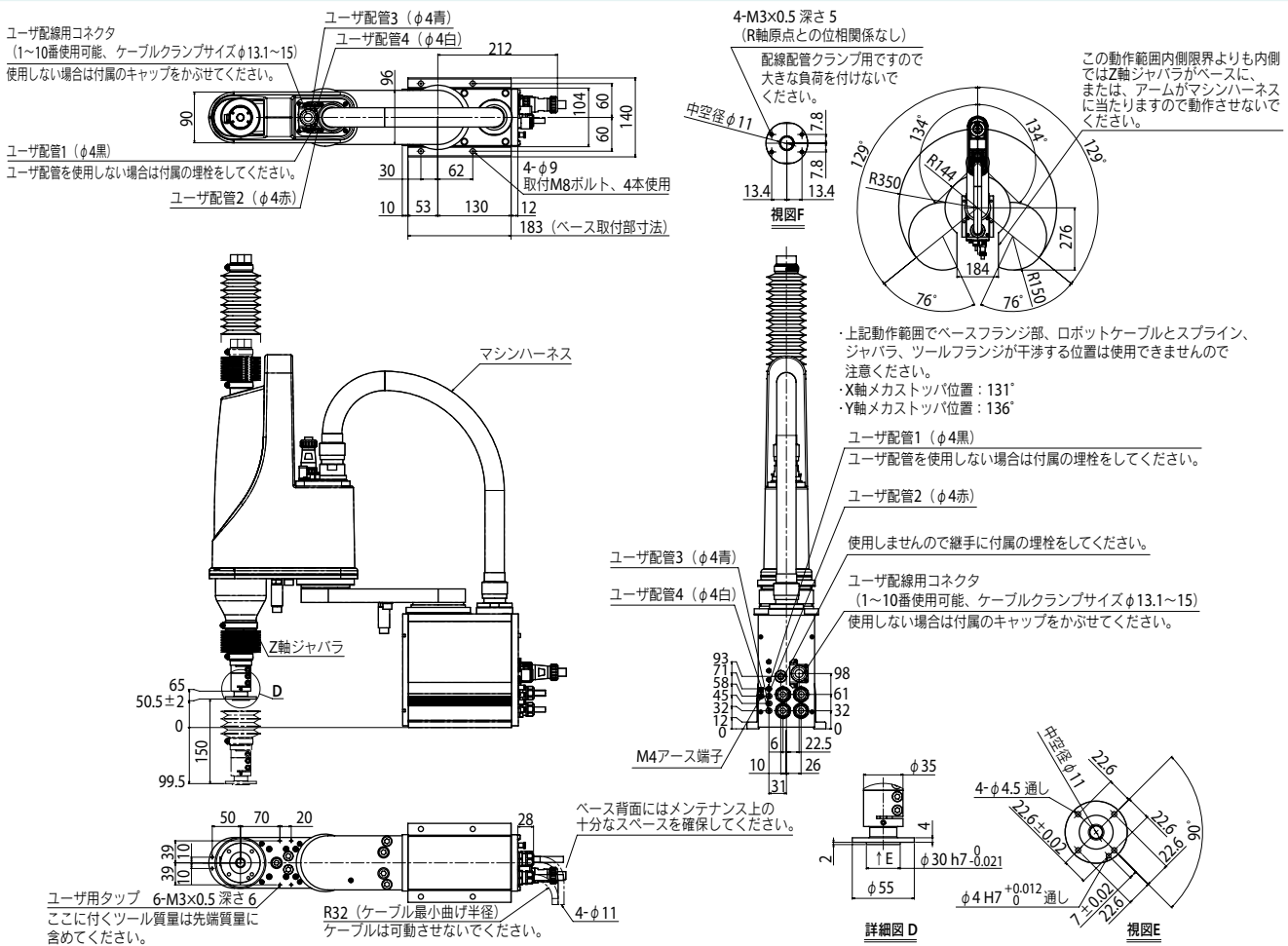
\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK350XGP



YK350XGP ツールフランジ取付仕様



# YK400XGP

防塵・防滴仕様



● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK400XGP-150** **S** **RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
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。

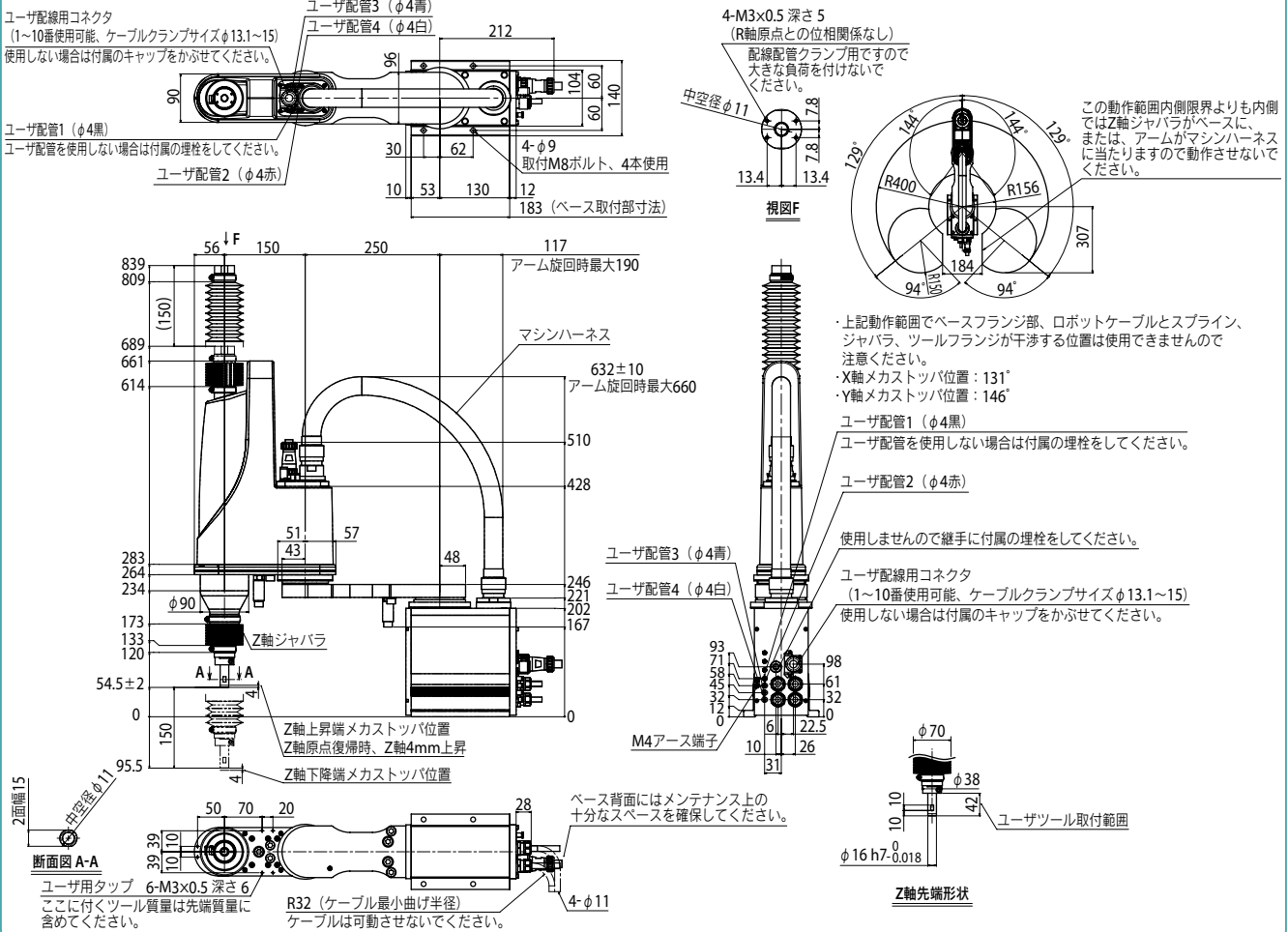
## 適用コントローラ

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





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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■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	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		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 kgm <sup>2</sup>			
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。

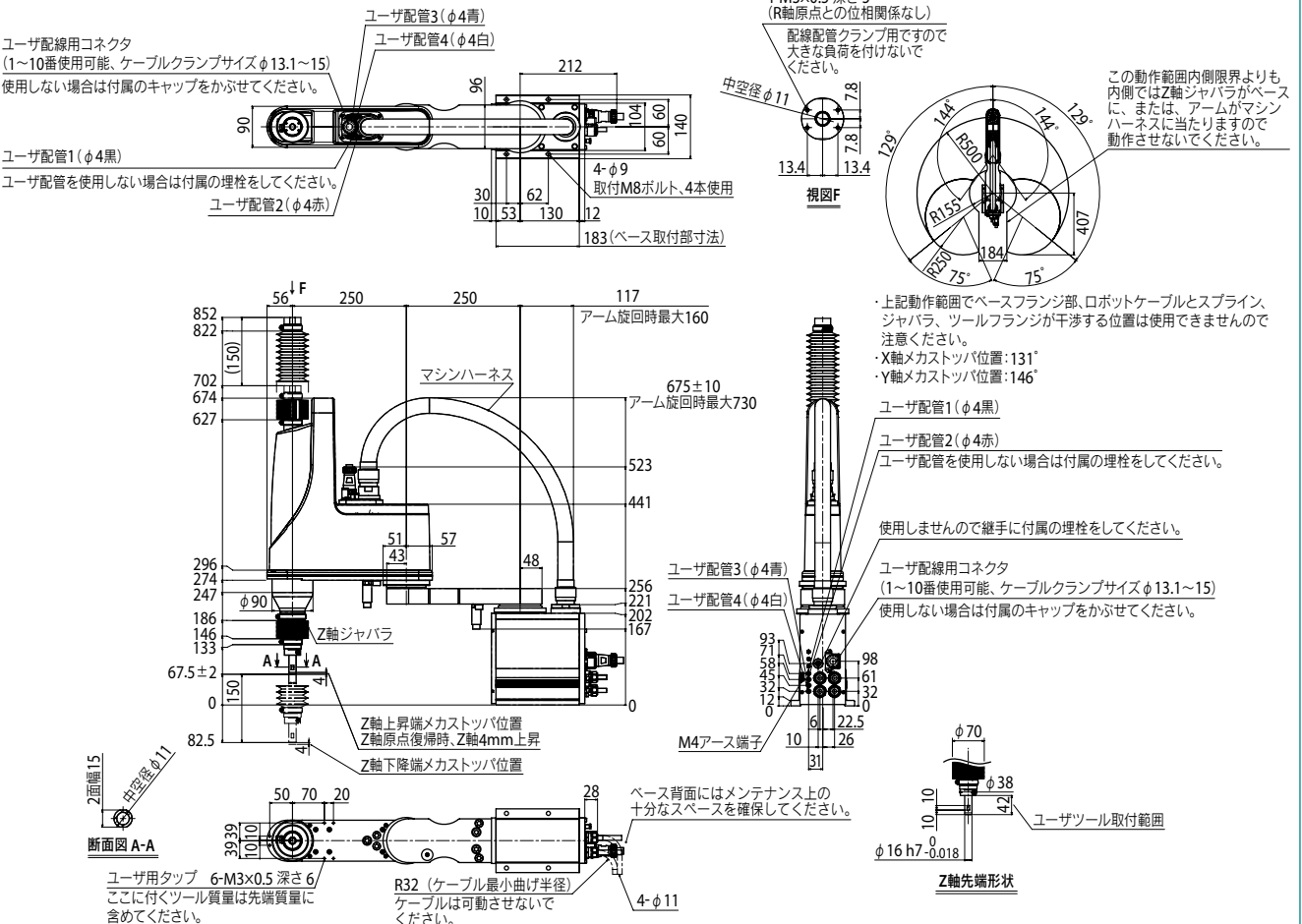
## ■適用コントローラ

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。

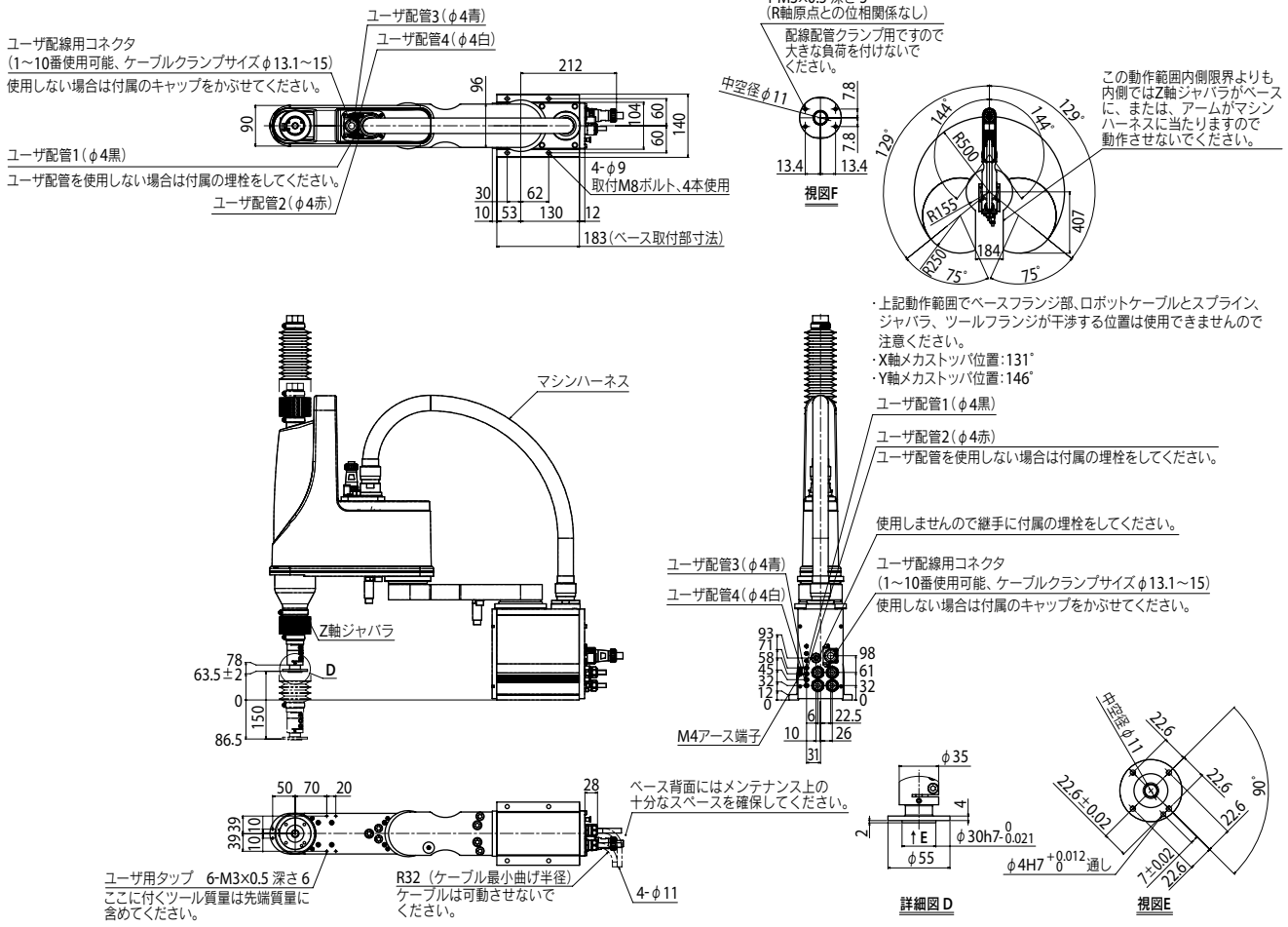
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGLP





YK500XGLP ツールフランジ取付仕様



# YK500XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK500XGP** - **F** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

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

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

## 適用コントローラ

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

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定用具(オプション)を使用して行います。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

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

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ11 取付けM10ボルト4本使用 (ベース寸法)

φ38(排気用配管) ホースを巻き、水、塵のかららない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアージャック用(φ6)  
Y軸関節エアージャック用(φ6)  
M4アース端子

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

φ25 H7<sup>+0.021</sup><sub>0</sub>  
φ72 h7<sup>-0.03</sup>

R.C.D.80  
R.C.D.36  
60°  
36°

6-M5×0.8 深さ11  
10-M5×0.8 深さ11

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし  
Z軸先端形状

左手系動作範囲  
右手系動作範囲

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

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

X軸メカストッパ位置:132°  
Y軸メカストッパ位置:147°

# YK600XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK600XGLP-150** **S** **RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	—	—	—	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰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 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	26 kg			

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

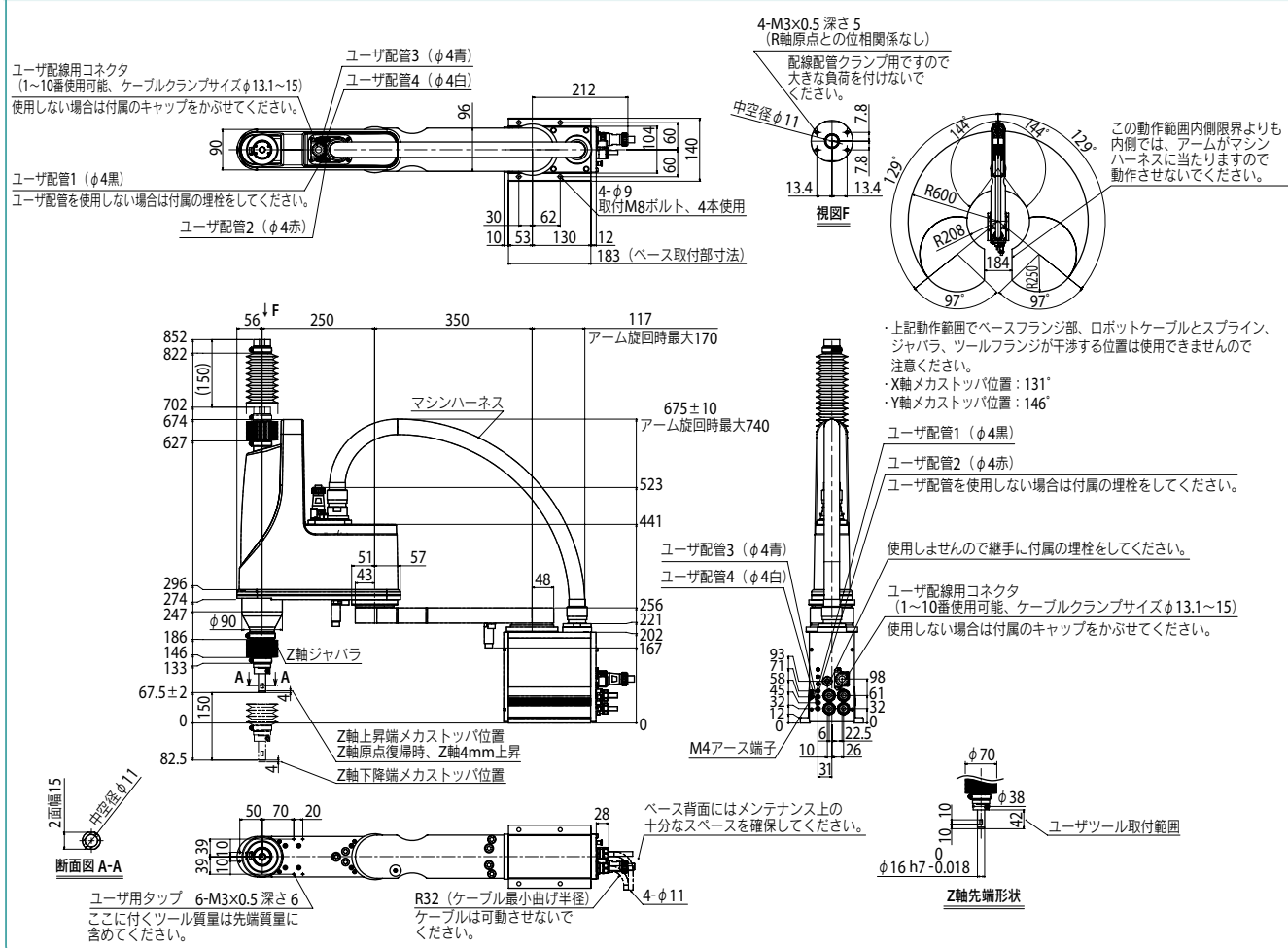
## 適用コントローラ

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

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

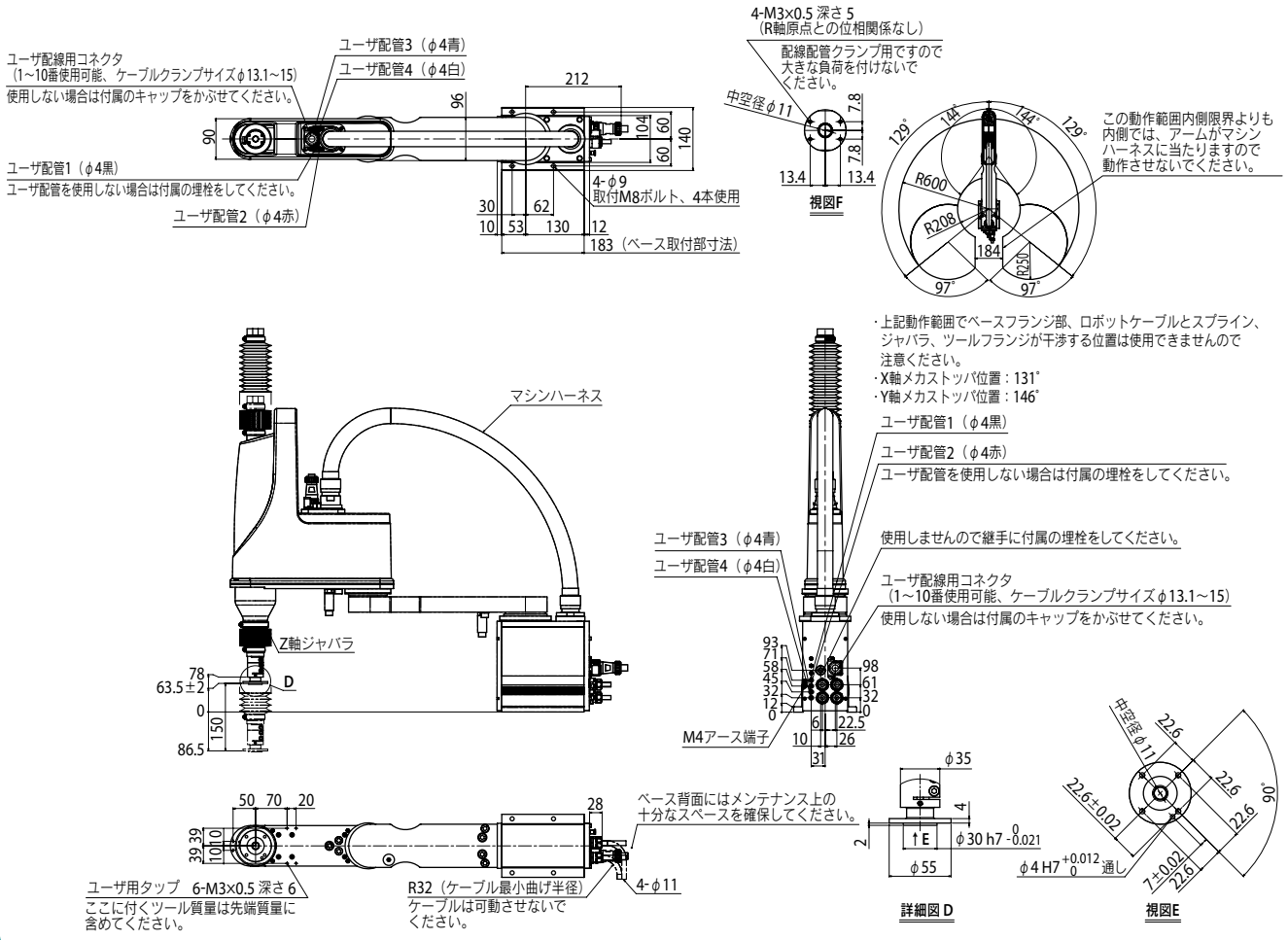
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLP



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 各種情報
- 全方位/タイナー
- 小型/中型
- 大型
- 取り付け/ケーブル
- 防護/防滴

## 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

<b>YK600XGP</b>		<b>F</b>		<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## ■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸	
軸仕様	300 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—	
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	モータ ~ 減速機	直結			
伝達方式	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 kgm <sup>2</sup>				
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3				
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				
本体質量	Z軸 200 mm: 33 kg Z軸 300 mm: 34 kg				

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

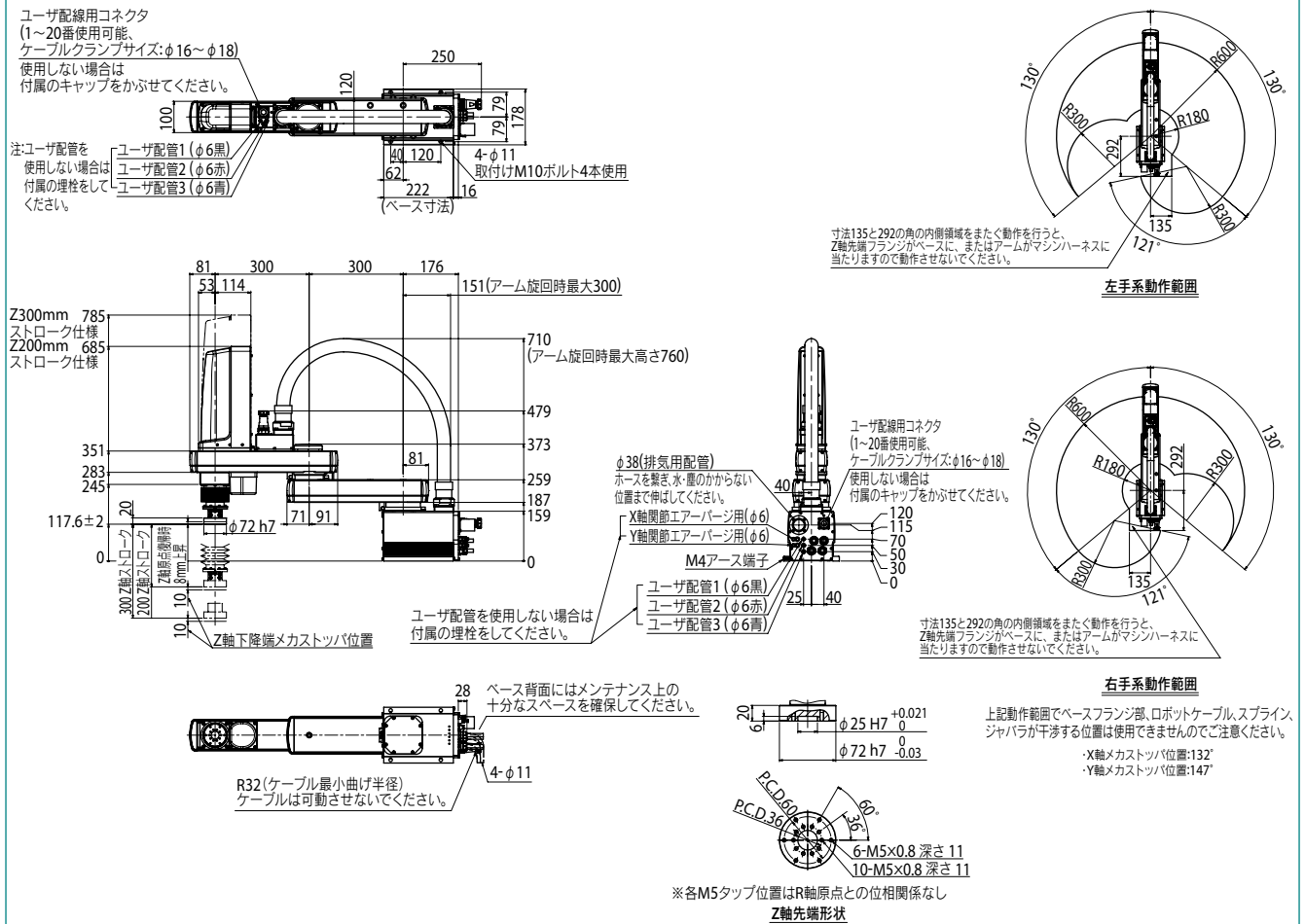
## ■適用コントローラ

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

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

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

## YK600XGP





# YK600XGHP

防塵・防滴仕様

- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 18kg

## ■ 注文型式

**YK600XGHP** **F** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■ 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	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.7 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920° /sec
最大可搬質量		18 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq x 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 x 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 52 kg Z軸 400 mm: 54 kg			

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

## ■ 適用コントローラ

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

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

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

## YK600XGHP

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

注: ユーザ配管を  
使用しない場合は  
付属の埋栓をして  
ください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ14  
取付けM12ボルト4本使用  
(ベース寸法)

90 400 200 201 175(アーム旋回時最大300)

Z400mm 1000  
ストローク仕様

Z200mm 800  
ストローク仕様

813 (アーム旋回時最大高さ920)

568  
476  
339.5  
254.5  
219

188.7±2  
φ90 h7

400 Z軸ストローク  
200 Z軸ストローク

Z軸下降端メカストッパ位置

ユーザ配管を使用しない場合は  
付属の埋栓をしてください。

φ38(排気用配管)  
ホースを繋ぎ、水・塵のかららない  
位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバージ用(φ6)  
Y軸関節エアバージ用(φ6)  
M4アース端子

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

128  
119  
80  
60  
40  
0

25 40

28  
ベース背面にはメンテナンス上の  
十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ25 H7 +0.021  
0  
φ90 h7 -0.035

R.C.D.70  
R.C.D.36

6-M5x0.8 深さ 11  
10-M5x0.8 深さ 11

\* 各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

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

左手系動作範囲

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

右手系動作範囲

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

- ・X軸メカストッパ位置: 132°
- ・Y軸メカストッパ位置: 152°

# YK700XGP

防塵・防滴仕様



- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK700XGP</b>		<b>F</b>		<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
アーム長				
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>	±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 <sup>*2</sup>	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>	1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級 <sup>*4</sup>	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 54 kg Z軸 400 mm: 56 kg			

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

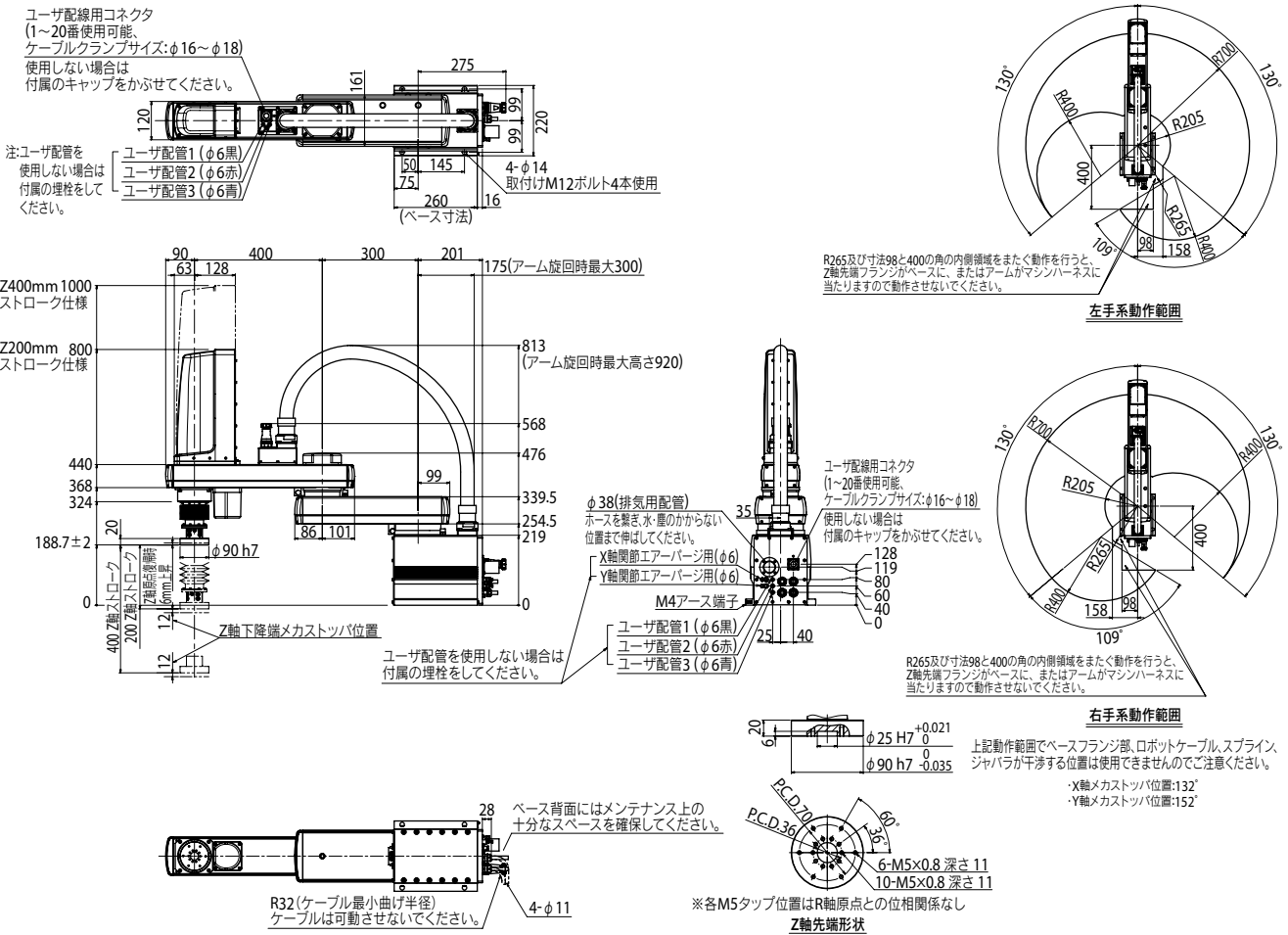
## 適用コントローラ

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

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

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

## YK700XGP



# YK800XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

## ■ 注文型式

**YK800XGP** - **F** - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アポンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■ 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	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 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 56 kg Z軸 400 mm: 58 kg			

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

## ■ 適用コントローラ

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

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

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

## YK800XGP

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

注: ユーザ配管をユーザ配管1 (φ6黒) / ユーザ配管2 (φ6赤) / ユーザ配管3 (φ6青) 使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

φ38(排気用配管) ホースを脱ぎ、水・塵のからない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバージ用(φ6) / Y軸関節エアバージ用(φ6) / M4アース端子 / ユーザ配管1 (φ6黒) / ユーザ配管2 (φ6赤) / ユーザ配管3 (φ6青)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

φ25 H7 / 0 / φ90 h7 -0.035

R.C.D.20 / R.C.D.36 / 60° / 6-M5x0.8 深さ11 / 10-M5x0.8 深さ11

\*各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし  
Z軸先端形状

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりやすいため動作させないでください。

左手系動作範囲

右手系動作範囲

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

- ・X軸メカストップ位置: 132°
- ・Y軸メカストップ位置: 152°





