



# スカラ型ロボット YK-X SERIES

## CONTENTS

<ul style="list-style-type: none"> <li>■ YK-X 仕様一覧表 .....492</li> <li>■ 注文型式説明 .....493</li> <li>■ 注文型式用語説明 .....493</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>全方位</b></li> <li>YK350TW ..... 494</li> <li>YK500TW ..... 496</li> <li><b>タイニー (超小型)</b></li> <li>YK120XG ..... 498</li> <li>YK150XG ..... 499</li> <li>YK180XG ..... 500</li> <li>YK180X ..... 501</li> <li>YK220X ..... 502</li> <li><b>小型</b></li> <li>YK250XG ..... 503</li> <li>YK350XG ..... 505</li> <li>YK400XE-4 ..... 507</li> <li>YK400XG ..... 508</li> <li><b>中型</b></li> <li>YK500XGL ..... 510</li> <li>YK500XG ..... 512</li> <li>YK510XE-10 ..... 513</li> <li>YK600XGL ..... 514</li> <li>YK600XG ..... 516</li> <li>YK610XE-10 ..... 517</li> <li>YK600XGH ..... 518</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>大型</b></li> <li>YK700XGL ..... 519</li> <li>YK710XE-10 ..... 520</li> <li>YK700XG ..... 521</li> <li>YK800XG ..... 522</li> <li>YK900XG ..... 523</li> <li>YK1000XG ..... 524</li> <li>YK1200X ..... 525</li> <li><b>壁取付け・天吊り・インバース</b></li> <li>YK300XGS ..... 526</li> <li>YK400XGS ..... 528</li> <li>YK500XGS ..... 530</li> <li>YK600XGS ..... 531</li> <li>YK700XGS ..... 532</li> <li>YK800XGS ..... 533</li> <li>YK900XGS ..... 534</li> <li>YK1000XGS ..... 535</li> <li><b>防塵・防滴</b></li> <li>YK250XGP ..... 536</li> <li>YK350XGP ..... 538</li> <li>YK400XGP ..... 540</li> <li>YK500XGLP ..... 542</li> <li>YK500XGP ..... 544</li> <li>YK600XGLP ..... 545</li> <li>YK600XGP ..... 547</li> <li>YK600XGHP ..... 548</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>YK700XGP ..... 549</li> <li>YK800XGP ..... 550</li> <li>YK900XGP ..... 551</li> <li>YK1000XGP ..... 552</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)		P494				
	YK500TW	6.8												0.29	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P496				
標準	タイニー 超小型	YK120XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P498
		YK150XG	3.4															0.33	1.0	0.01	●	P499
		YK180XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P500
		YK180X	3.3															0.39	1.0	0.01	●	P501
		YK220X	3.4															0.42	1.0	0.01	●	P502
	小型	YK250XG	4.5															0.43	5.0	0.05	●	P503
		YK350XG	5.6															0.44	5.0	0.05	●	P505
		YK400XE-4	6.0															0.41	4.0	0.05		P507
		YK400XG	6.1															0.45	5.0	0.05	●	P508
		YK500XGL	5.1															0.48	5.0	0.05	●	P510
中型	YK500XG	7.6															0.42	10.0	0.30	●	P512	
	YK510XE-10	7.8															0.38	10.0	0.30		P513	
	YK600XGL	4.9															0.54	5.0	0.05	●	P514	
	YK600XG	8.4															0.43	10.0	0.30	●	P516	
	YK610XE-10	8.6															0.39	10.0	0.30		P517	
大型	YK600XGH	7.7															0.47	20.0	1.0	●	P518	
	YK700XGL	9.2															0.50	10.0	0.30	●	P519	
	YK710XE-10	9.5															0.42	10.0	0.30		P520	
	YK700XG	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P521	
	YK800XG	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P522	
壁掛け 天吊り インバース	YK900XG	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P523	
	YK1000XG	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P524	
	YK1200X	7.4															0.91	50.0	2.45		P525	
	YK300XGS	4.4															0.49	5.0	0.05	●	P526	
	YK400XGS	6.1															0.49	5.0	0.05	●	P528	
	YK500XGS	7.6															0.45	10.0	0.3	●	P530	
	YK600XGS	8.4															0.46	10.0	0.3	●	P531	
	YK700XGS	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P532	
	YK800XGS	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P533	
	YK900XGS	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P534	
防塵 防滴	YK1000XGS	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P535	
	YK250XGP	4.5															0.50	4.0	0.05	●	P536	
	YK350XGP	5.6															0.52	4.0	0.05	●	P538	
	YK400XGP	6.1															0.50	4.0	0.05	●	P540	
	YK500XGLP	5.1															0.66	4.0	0.05	●	P542	
	YK500XGP	7.6															0.55	10.0	0.3	●	P544	
	YK600XGLP	4.9															0.71	4.0	0.05	●	P545	
	YK600XGP	8.4															0.56	10.0	0.3	●	P547	
	YK600XGHP	7.7															0.57	18.0	1.0	●	P548	
	YK700XGP	8.4															0.52	20.0	1.0	●	P549	
全方位/ タイニー	YK800XGP	9.2															0.58	20.0	1.0	●	P550	
	YK900XGP	9.9															0.59	20.0	1.0	●	P551	
	YK1000XGP	10.6															0.59	20.0	1.0	●	P552	

※1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。

- ・垂直方向 25mm・水平方向100mmの往復動作時(タイニー)
- ・垂直方向 25mm・水平方向 300mmの往復動作時(小型・中型・大型)

※2. ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減できるため、長期間高精度を維持できます。

また、ベルトの破断、伸び、経年変化の心配をすることなく、長期間メンテナンスフリーで快適にお使いいただけます。

# 注文型式説明

ヤマハスカラロボット YK-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

- メカ ▶ **YK250XG**
- 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.678**

						<b>RCX340</b>
<b>①ロボット本体</b>	<b>③Z軸ストローク</b>	<b>④ツールフランジ</b>	<b>⑤中通しシャフト</b>	<b>⑦ケーブル長</b>	<b>⑧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		

# 注文型式用語説明

※機種によって、注文型式による選択項目が異なります

<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>②原点復帰方法 (YK400XE-4のみ)</b>	原点復帰方法を選択してください。 S：センサー仕様 T：突当て仕様
<b>③Z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>④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>⑤中通しシャフト / キャップ</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：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き
<b>⑥ブレーキ解除スイッチ</b>	ブレーキ解除スイッチの有無を選択してください。 無記入：なし BS：あり
<b>⑦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>⑧適用コントローラ</b>	RCX340をご選択ください。

垂直多関節ロボット  
YA  
ユニコンパイルモジュール  
LCM  
単軸ロボット  
CX  
モーグルズ機構  
Robonity  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
ユニコンパイルロボット  
PHASER  
面交ロボット  
XY-X  
スカラロボット  
YK-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  
小型/中型  
大型  
壁取付/  
インポート  
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.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	175 mm	175 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力		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

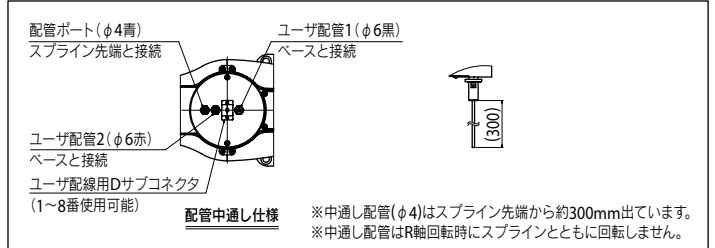
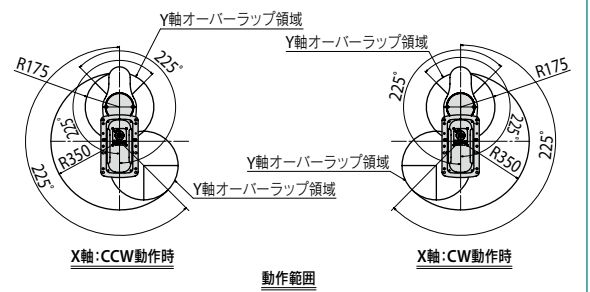
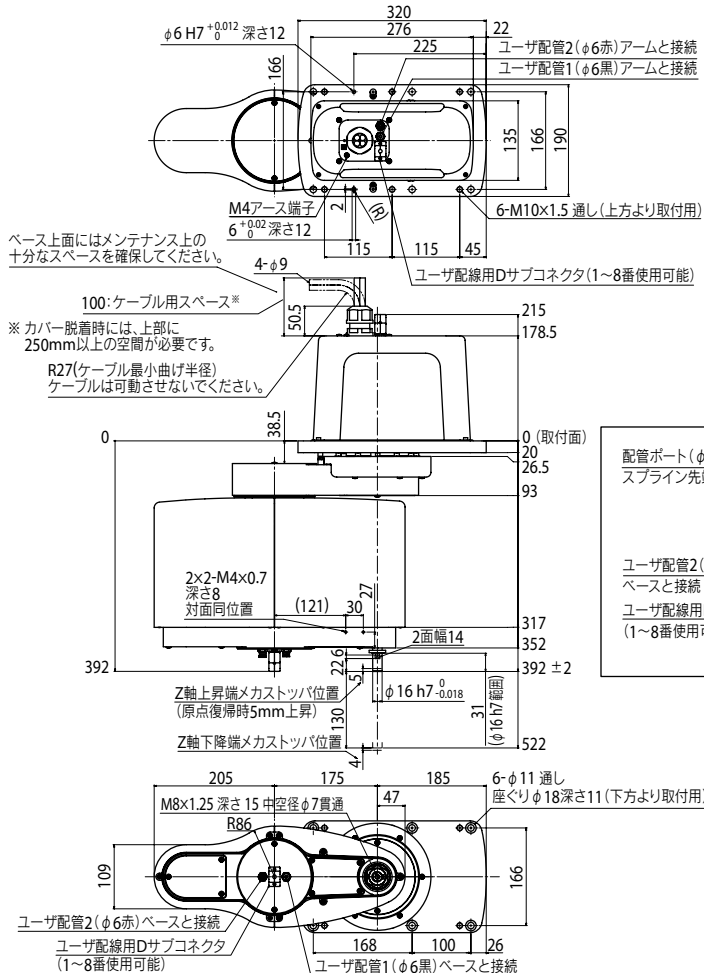
オフセット量 (mm) vs 質量 (kg)

※ 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。

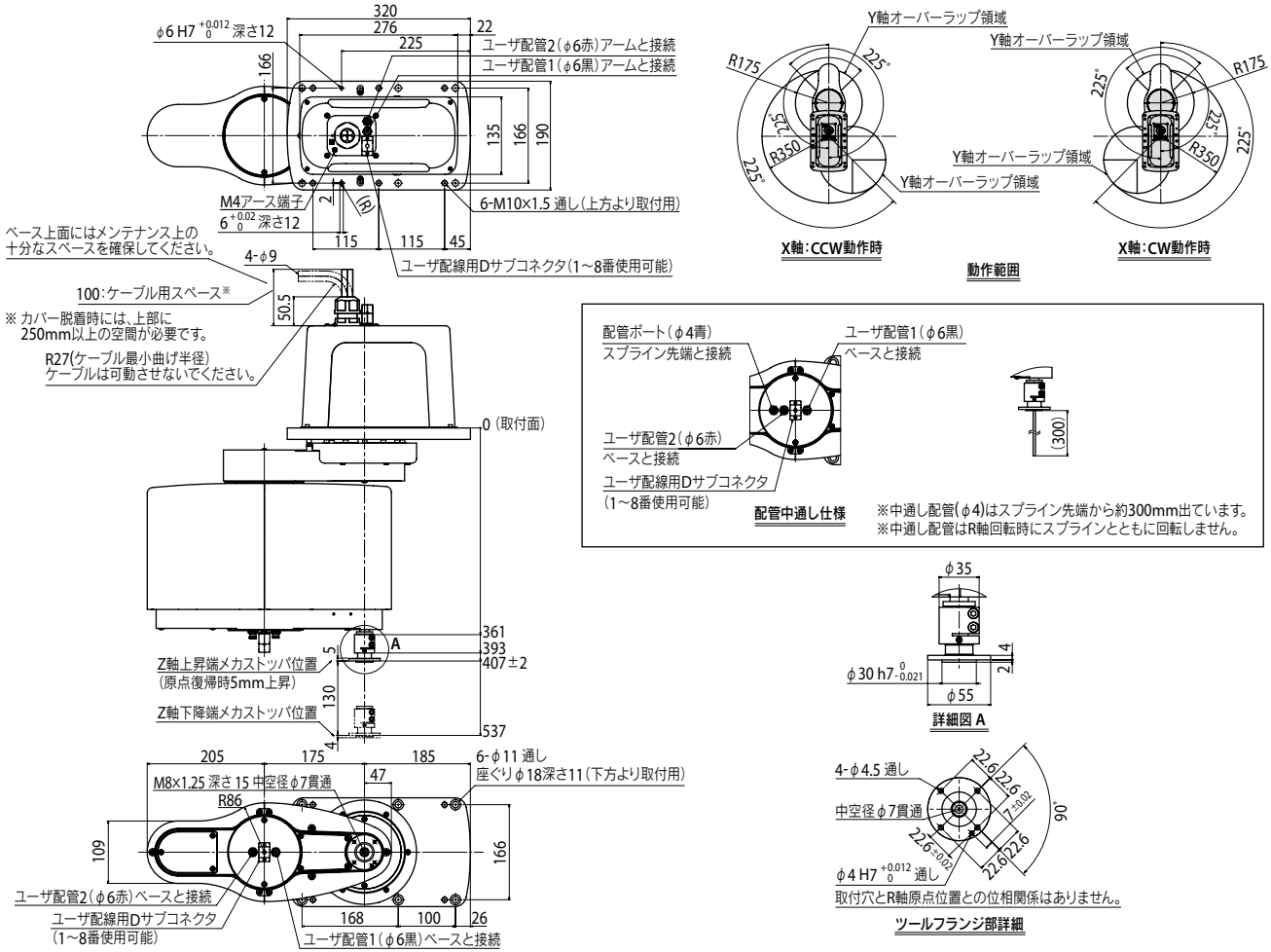
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350TW





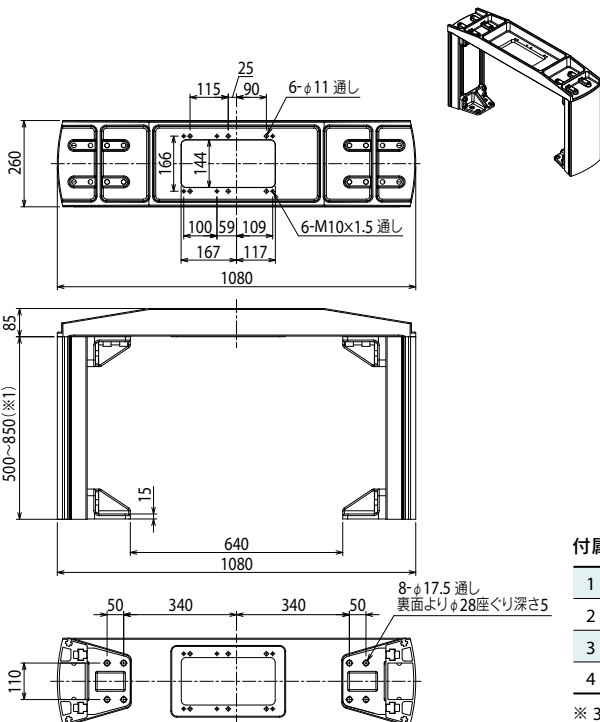
YK350TW ツールフランジ取付仕様



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

垂直多関節ロボット  
YA  
リニア駆動ロボット  
LCM  
単軸ロボット  
CX  
モーティブ駆動  
Robotify  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
リニア単軸ロボット  
PHASER  
直交ロボット  
XY-X  
スカラロボット  
YK-X  
ヒック&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  
小型/中型  
大型  
壁取付タイプ  
インベース  
防護・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)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

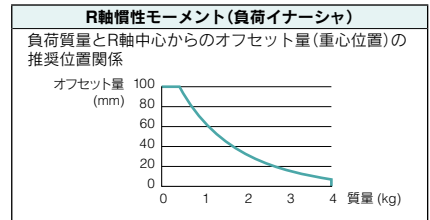
## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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

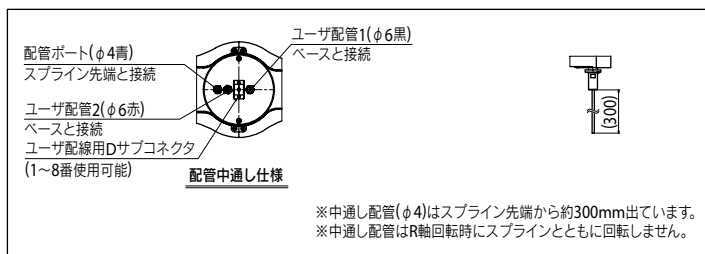
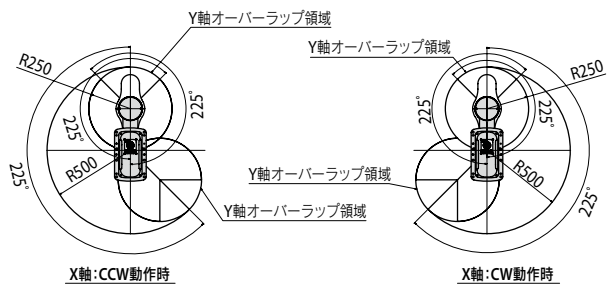
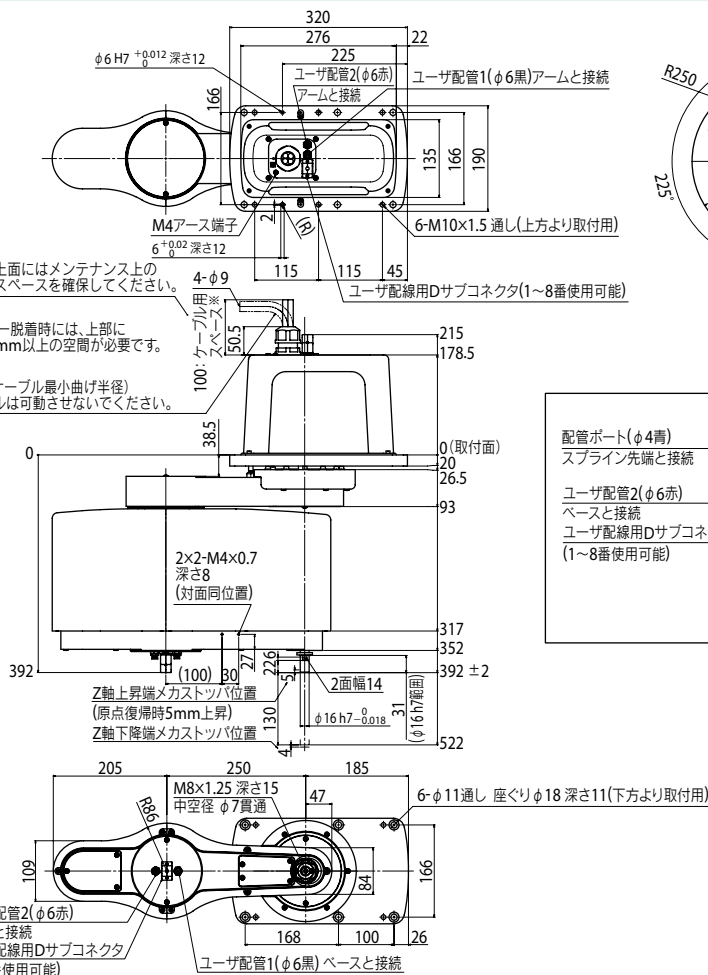
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



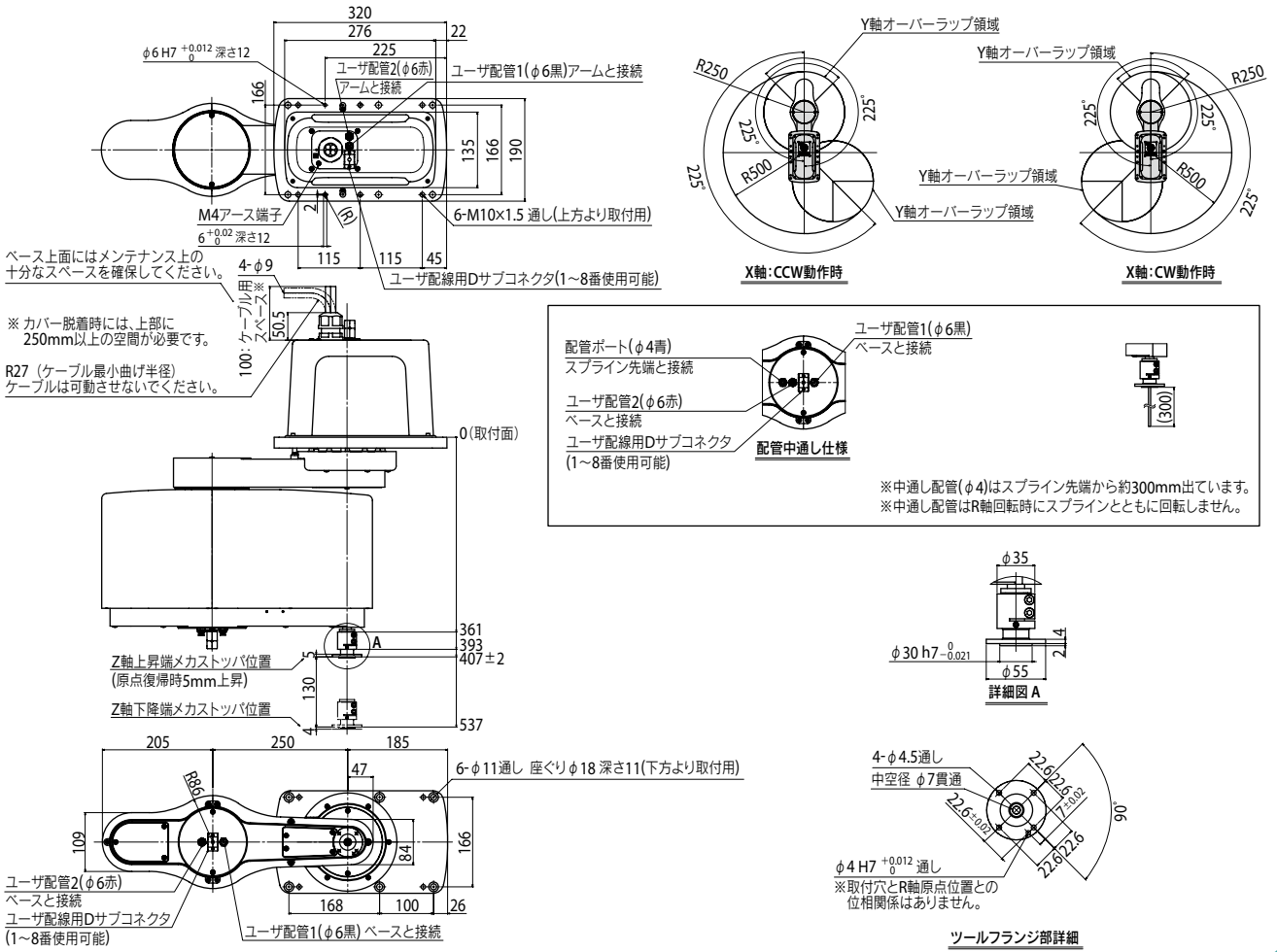
\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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



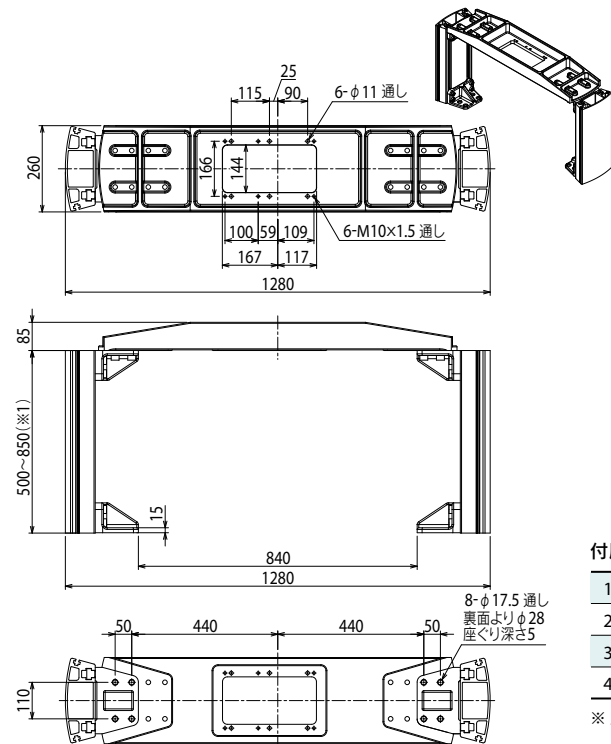
YK500TW ツールフランジ取付仕様



■ 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

垂直多関節ロボット  
YA  
 リニア駆動型  
LCM  
 単軸ロボット  
CX  
 モータレス駆動  
Robotity  
 小型単軸ロボット  
TRANSERO  
 単軸ロボット  
FLIP-X  
 リニア単軸ロボット  
PHASER  
 面交ロボット  
XY-X  
 スカラロボット  
YK-X  
 ヒック&グレン  
YP-X  
 クリーン  
CLEAN  
 コントローラ  
CONTROLLER  
 各種情報  
INFORMATION  
 全方位  
全方向  
 小型/中型  
 大型  
 壁取付  
インバータ  
 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**

**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)

オプションF (OPF)

オプションG (OPG)

オプションH (OPH)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	45 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	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		3.9 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

\*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm, 水平移動100mmの往復動作時。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ロボット全体の質量は, 本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

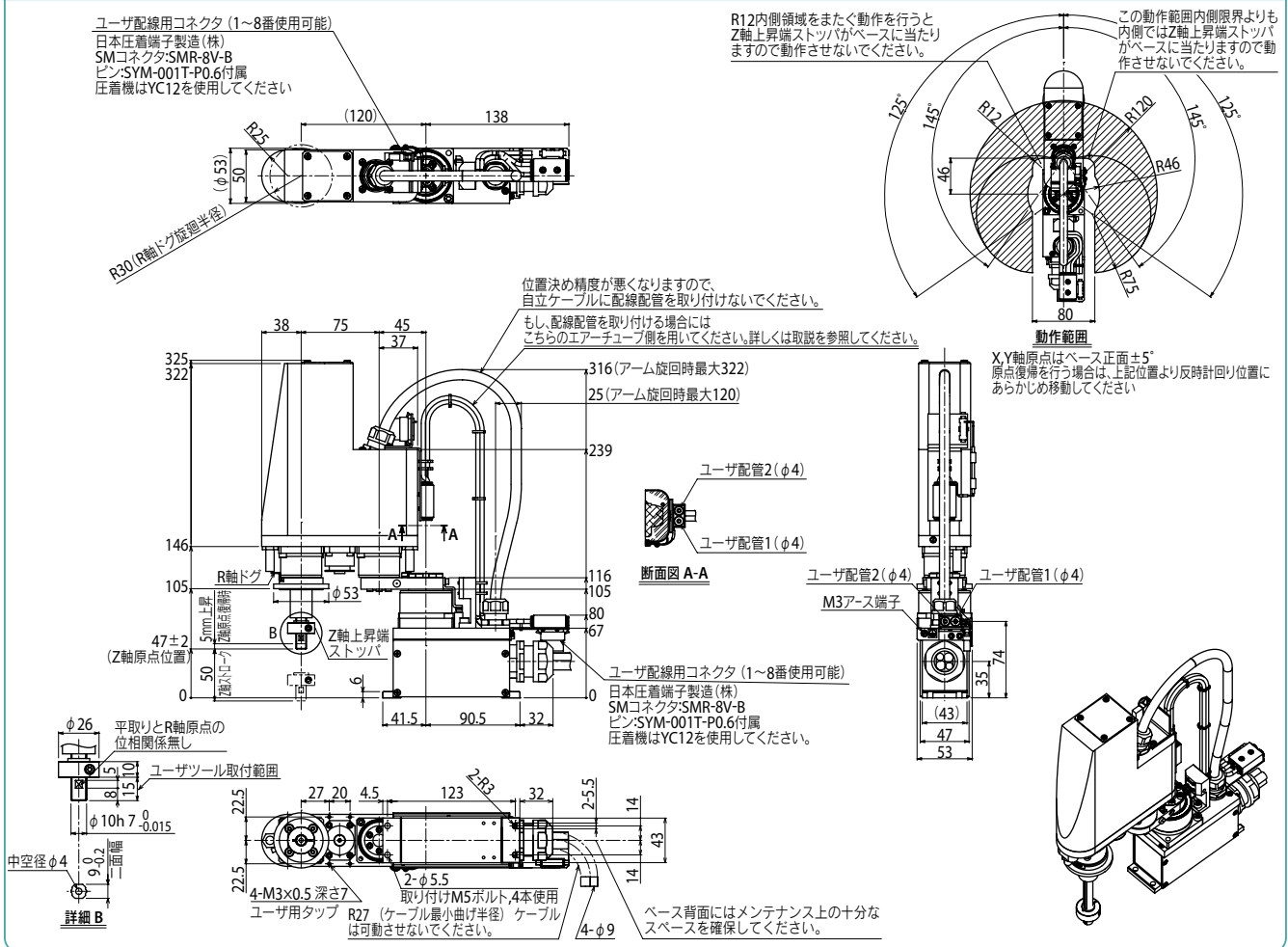
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は, X, Y軸のメカストッ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/>

## 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)

オプションF (OPF)

オプションG (OPG)

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

## 基本仕様

軸仕様		X軸	Y軸	Z軸	R軸
アーム長		75 mm	75 mm	50 mm	—
回転範囲		±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機 直結			
		減速機 ~ 出力 直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 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。

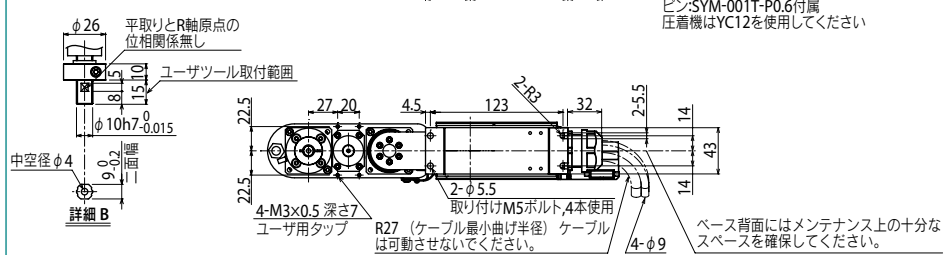
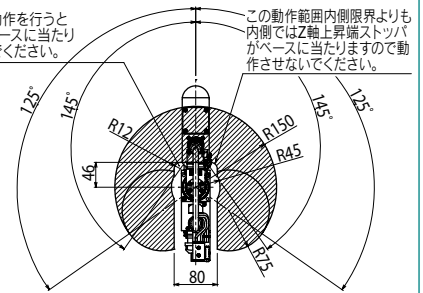
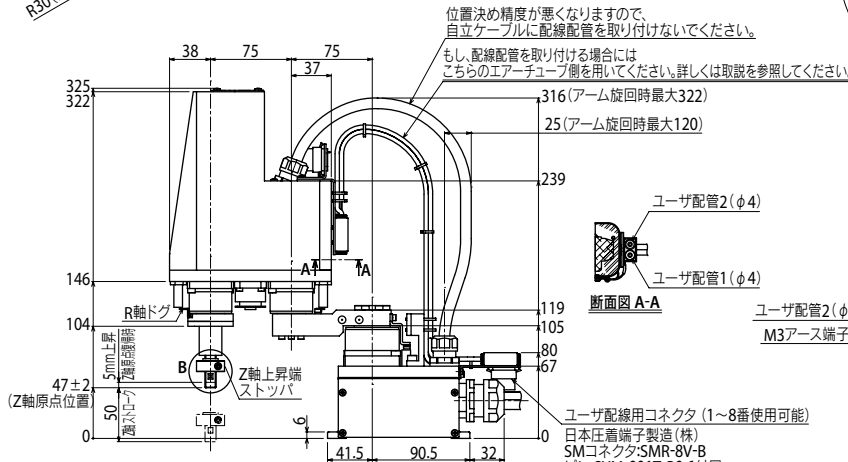
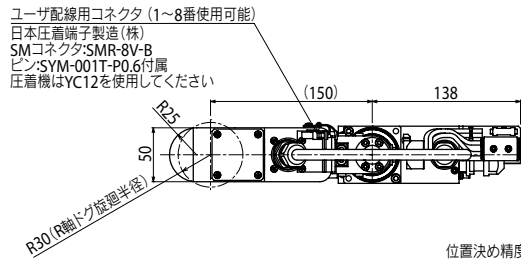
## 適用コントローラ

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WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

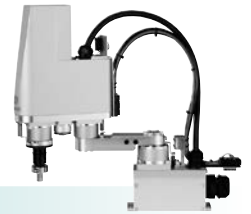
## YK150XG





# YK180XG

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK180XG - 50**

**RCX340-4**

ロボット本体

Z軸ストローク  
50:50mm

ケーブル長  
2L:2m  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (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)

オプションF (OPF)

オプションG (OPG)

オプションH (OPH)

オプションI (OPI)

オプションJ (OPJ)

オプションK (OPK)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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。

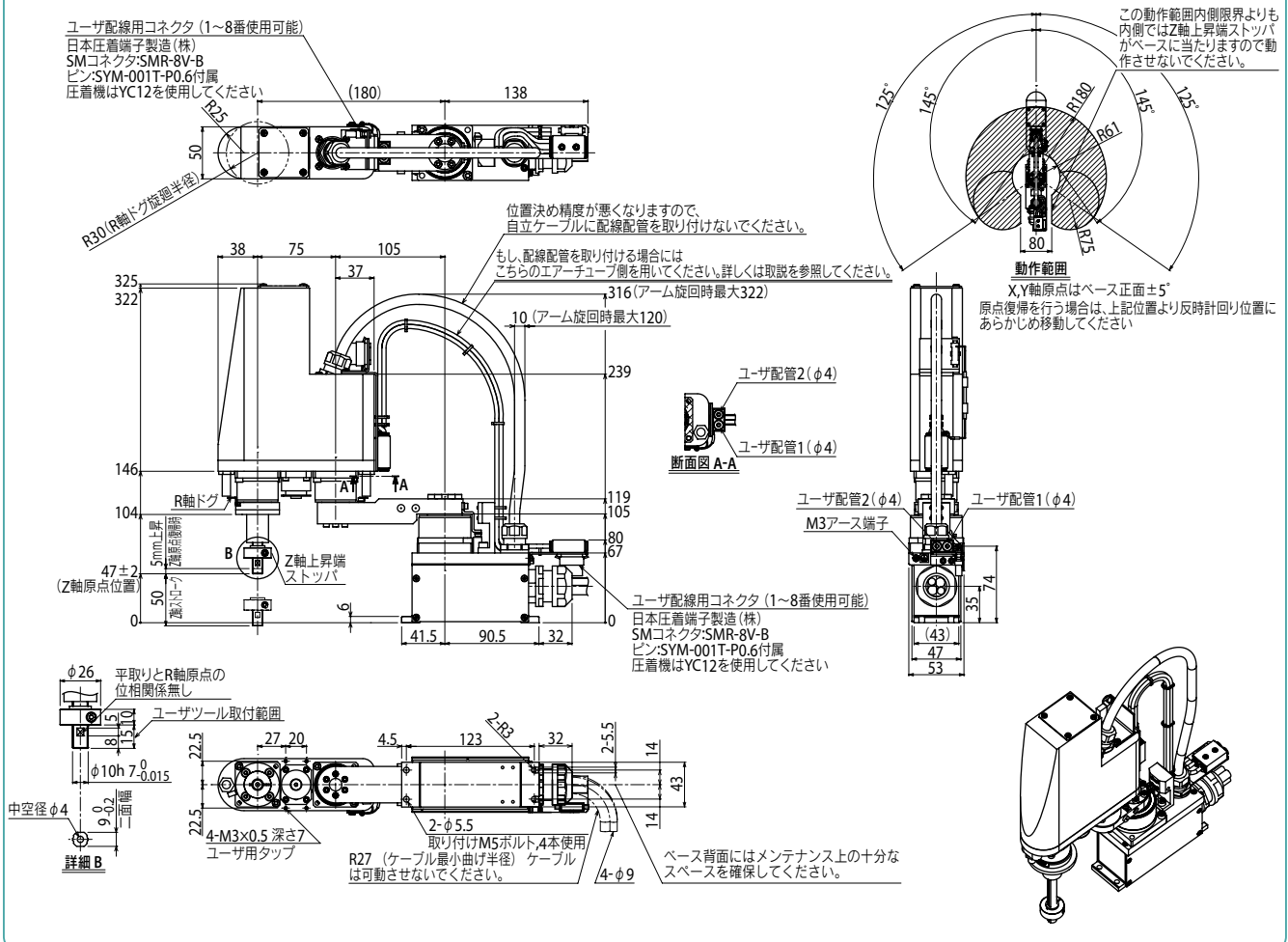
## 適用コントローラ

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.678

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

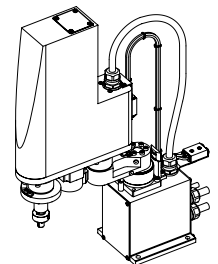
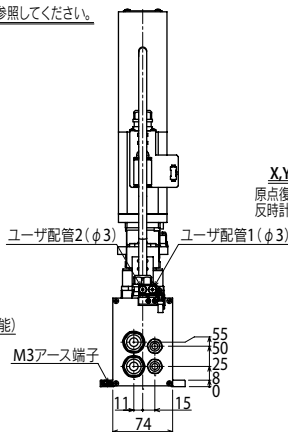
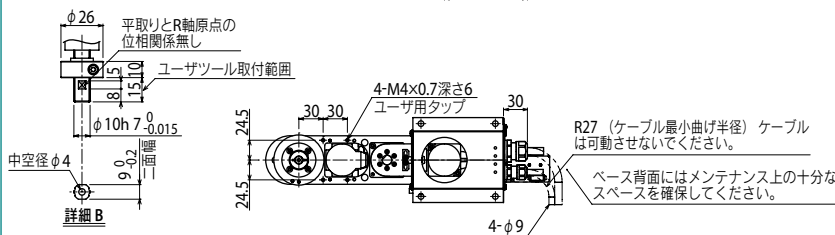
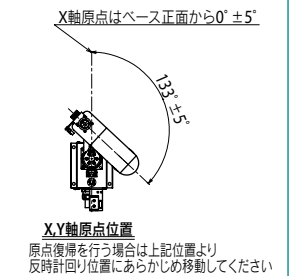
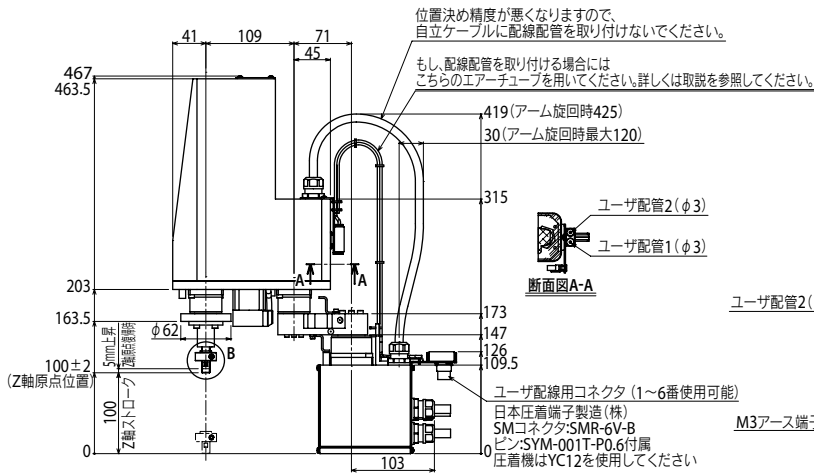
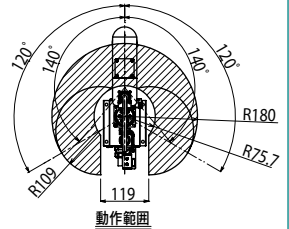
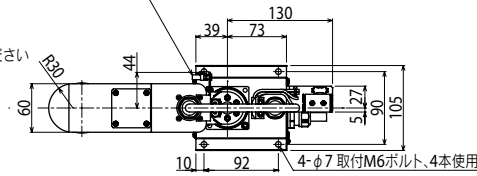
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

## YK180X

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



# YK220X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 220mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

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

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec	0.7 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

φ26  
15  
8  
15  
10  
φ10h7/0.015  
9  
0.2  
一面幅

中空径φ4

詳細B

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。

# 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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時*2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <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。

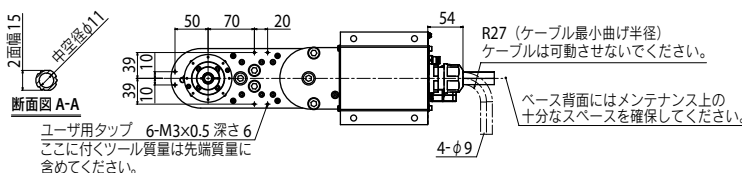
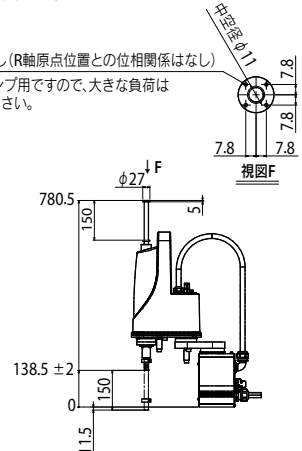
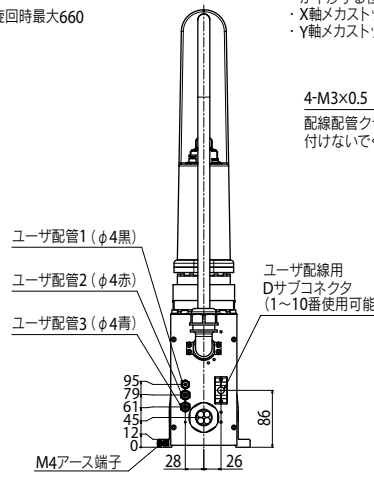
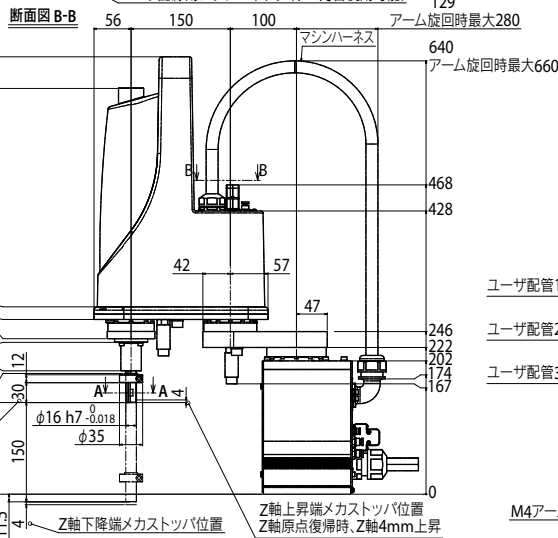
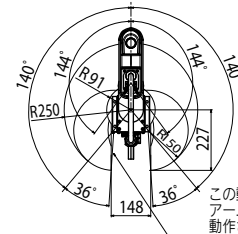
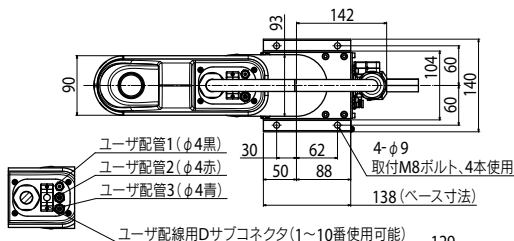
## 適用コントローラ

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。

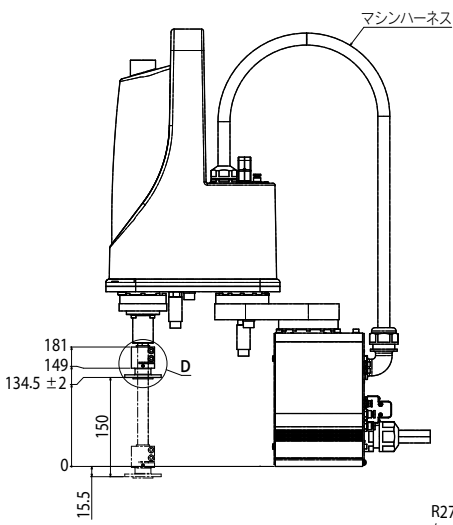
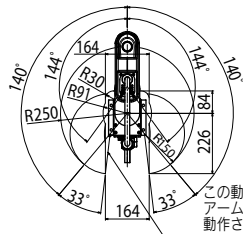
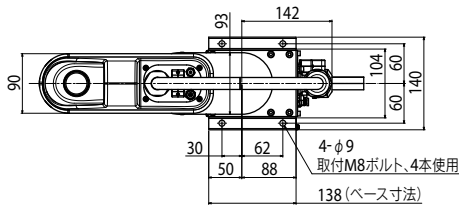
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK250XG



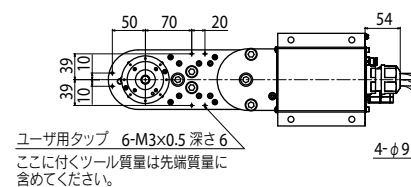
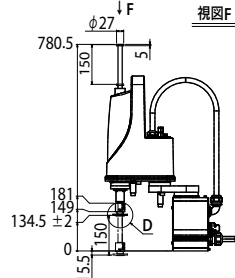
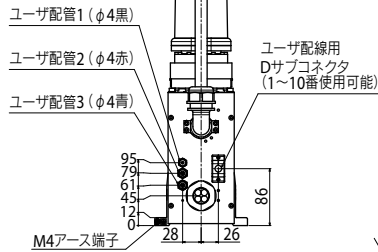
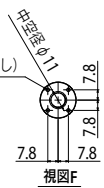
- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーター
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーター直結
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スカラロボット
- YK-X
- ヒック&スライ
- YP-X
- クリーン
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種機能
- INFORMATION
- 全方位/
- タイナー
- 小型
- 大型
- 選取付
- サ
- 防塵/防滴

## YK250XG ツールフランジ取付仕様

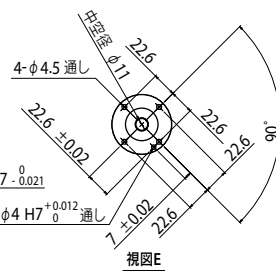


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストツバ位置: 142
- ・Y軸メカストツバ位置: 146

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



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。



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

詳細図D

視図E

# 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.678**

## ■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	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		5.6 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。

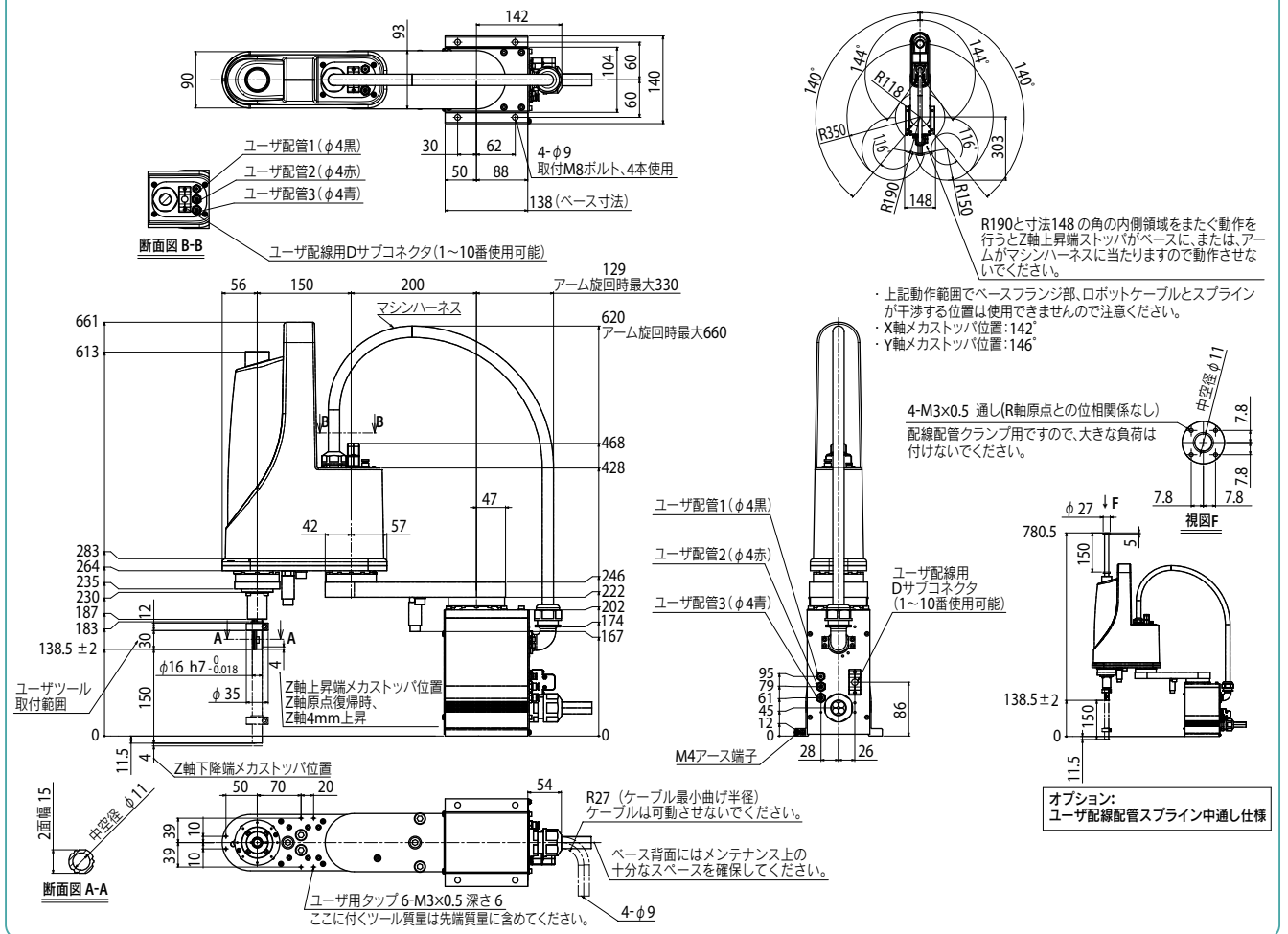
## ■ 適用コントローラ

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/>

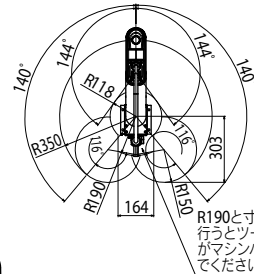
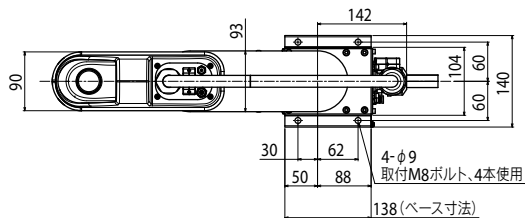
## YK350XG





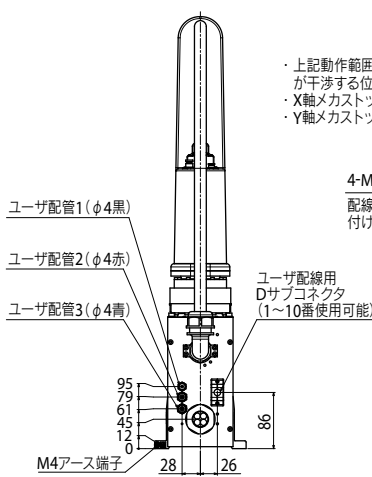
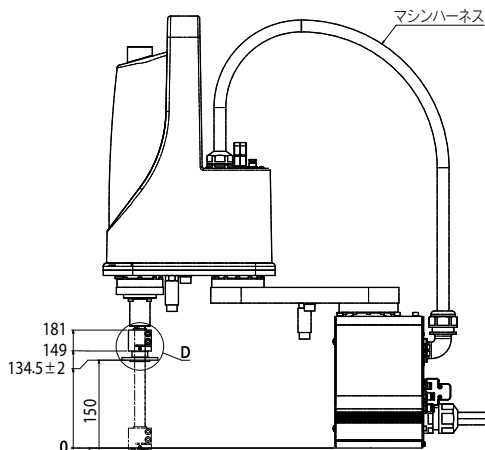
- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーター
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーター直結
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スカルロボット
- YK-X
- ピックアップ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種動作
- INFORMATION
- 全方位/
- タイナー
- 小型
- 大型
- 選取付
- オプション
- 防塵・防滴

## YK350XG ツールフランジ取付仕様

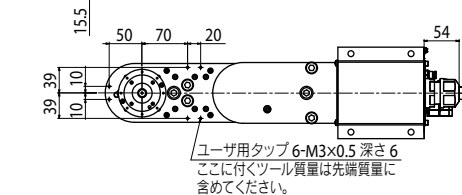
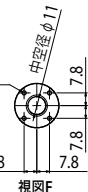


R190と寸法164の角の内側領域をまったく動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

- ・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軸メカストツバ位置:142°
- ・Y軸メカストツバ位置:146°

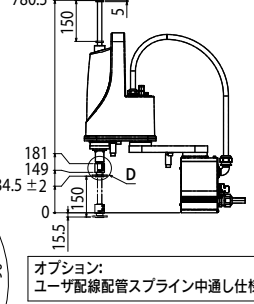
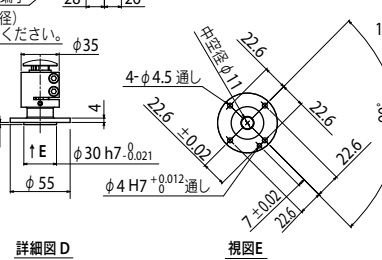


4-M3×0.5 通し(R軸原点との位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください。



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。





# YK400XE-4

標準仕様：小型

●ハイコストパフォーマンスモデル



●アーム長 400mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

<b>YK400XE-4</b>	<b>150</b>	<b>RCX340-4</b>			
ロボット本体	最大可搬質量	原点復帰方法 S: センサー仕様 T: 突当て仕様	Z軸ストローク	中通しシャフト 無記入: なし S: 中通しシャフト付き	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 / 制御機能数
					安全規格
					オプションA~E (OPA~E)
					アバンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲	±132°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	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°	—
最高速度		6 m/sec	1.1 m/sec	2600°/sec	—
最大可搬質量		4 kg (標準仕様、オプション仕様 <sup>*4</sup> ) 3 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>		0.41 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		17 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。
- \*5. オプション仕様(ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は3kgとなります。

## 適用コントローラ

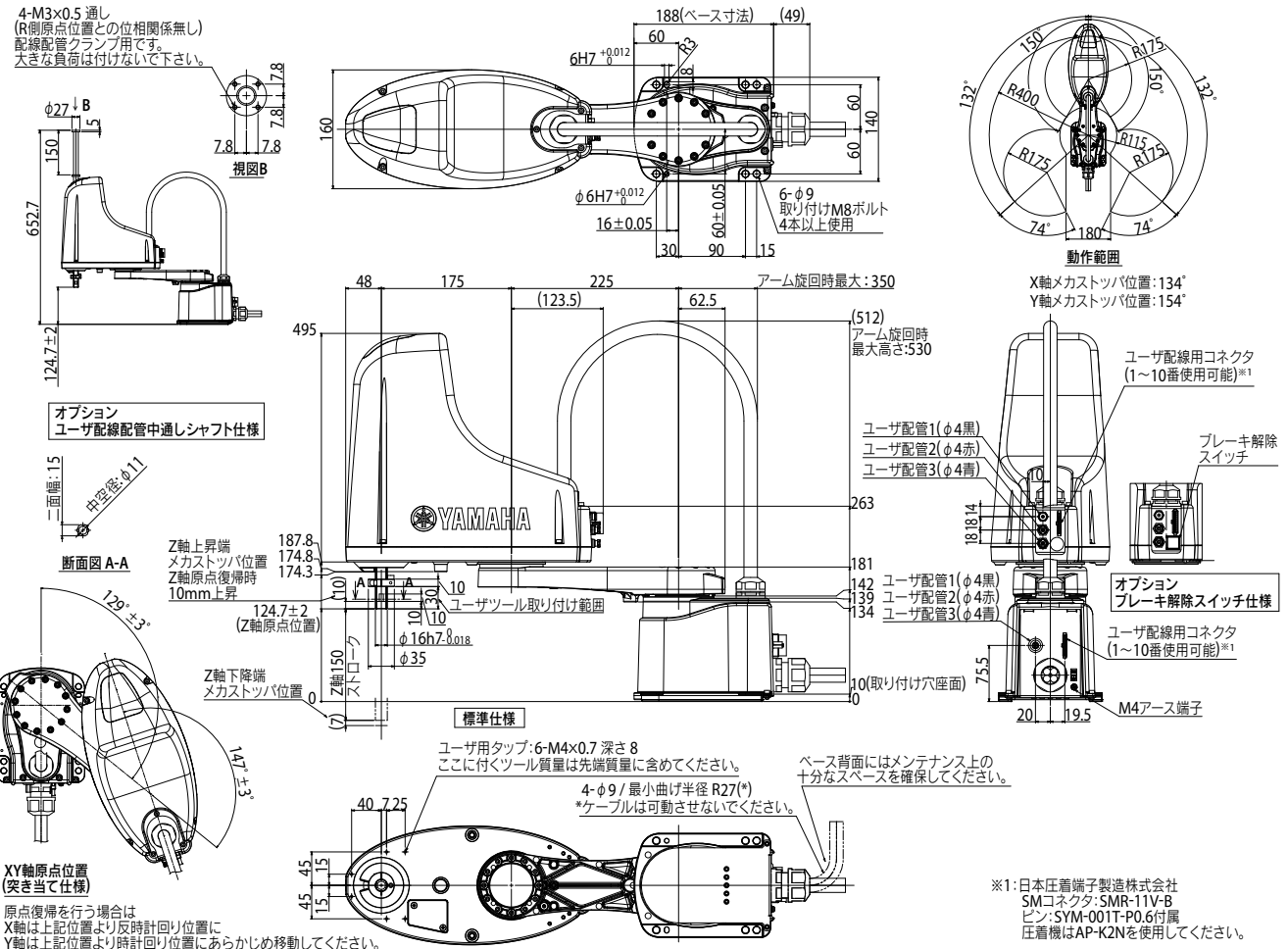
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

## YK400XE-4



# YK400XG

標準仕様：小型

- アーム長 400mm
- 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

### YK400XG - 150

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.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	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		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 °/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 <sup>※4</sup> )			
標準サイクルタイム:2kg可搬時 <sup>※2</sup>		0.45 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		19.5 kg			

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

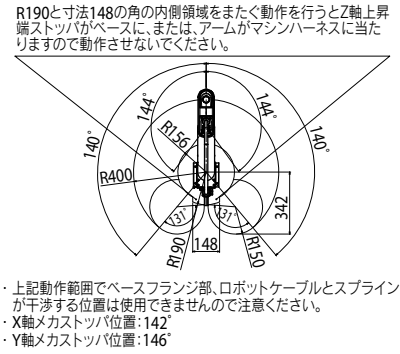
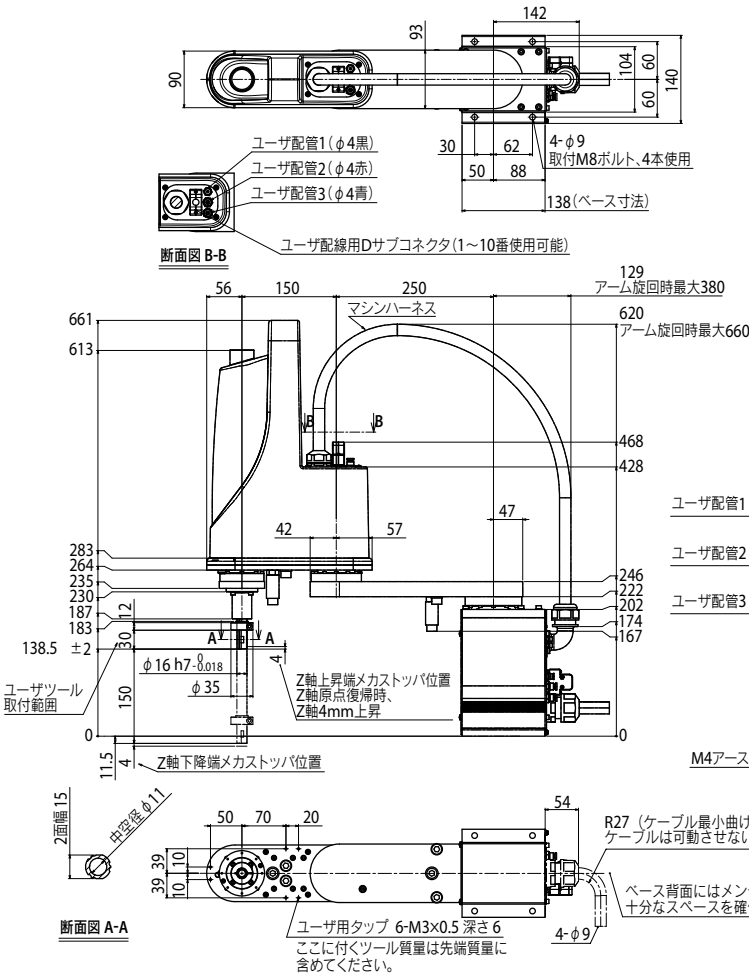
## 適用コントローラ

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

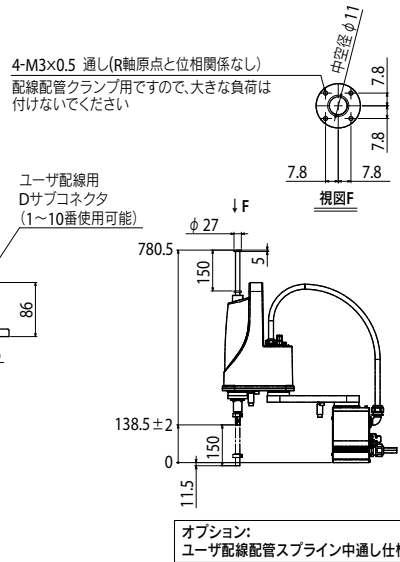
- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK400XG

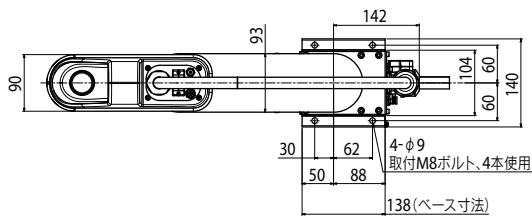


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプラインが干渉する位置は使用できませんので注意ください。
- ・X軸メカストツパ位置:142
- ・Y軸メカストツパ位置:146

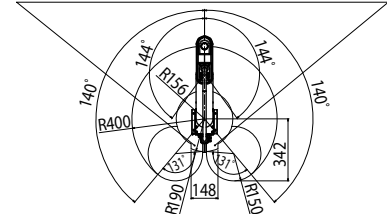


垂直多関節ロボット
YA
ユニコンバインモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス単軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンバインモーター
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/タネニー
小型
大型
壁取付/インバータ
防塵・防滴

YK400XG ツールフランジ取付仕様

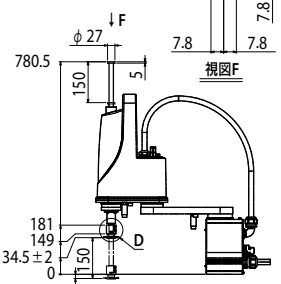
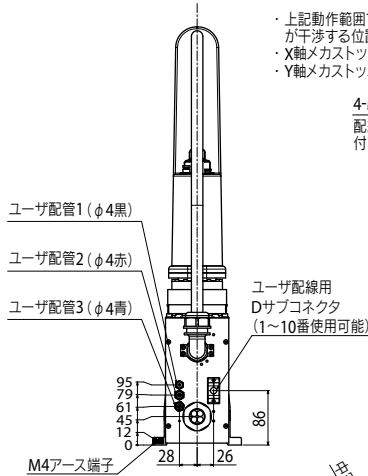
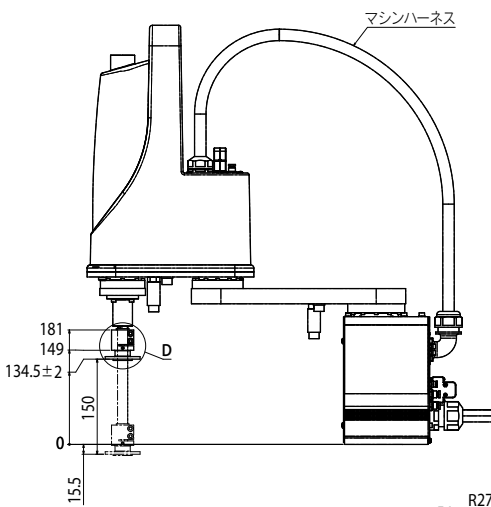
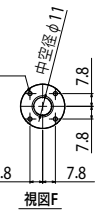


R190と寸法148の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

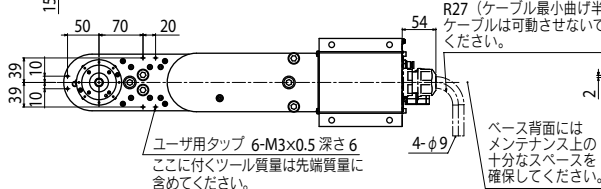


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

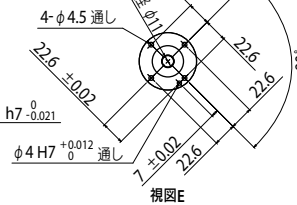
4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください



オプション:  
ユーザー配線配管スライダ中通し仕様



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.678

## 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	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			

## 適用コントローラ

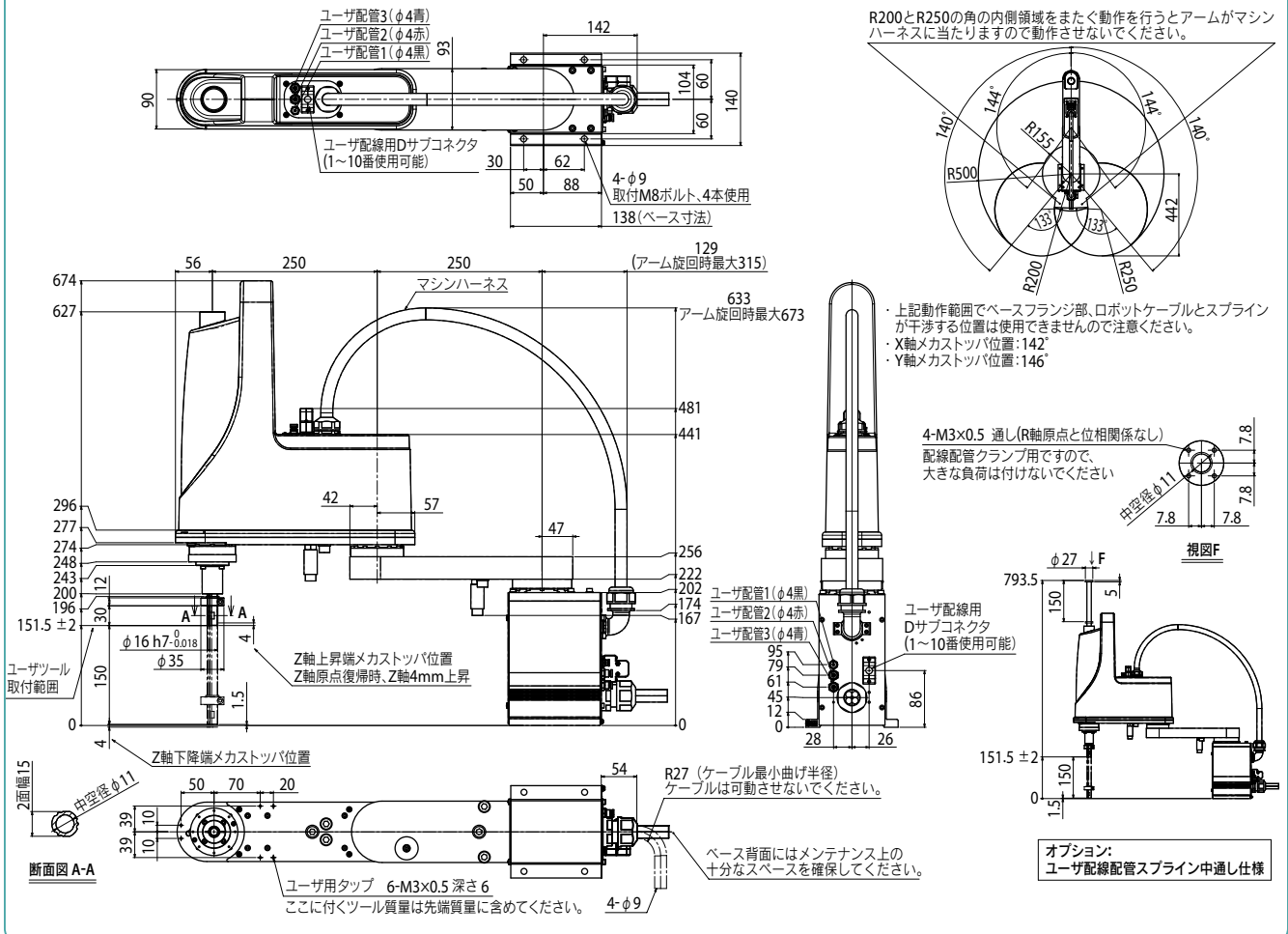
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\*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/>

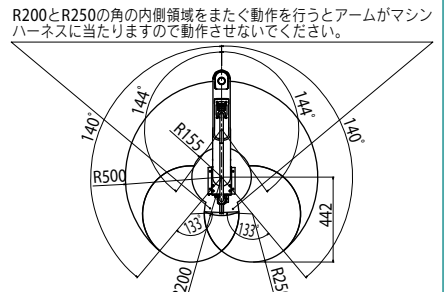
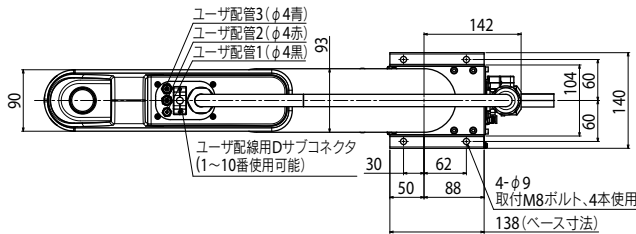
\*1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。  
\*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
\*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
\*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

## YK500XGL

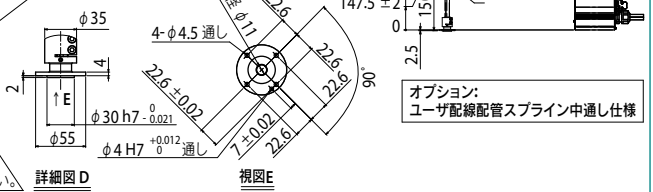
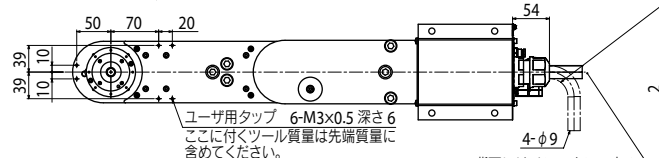
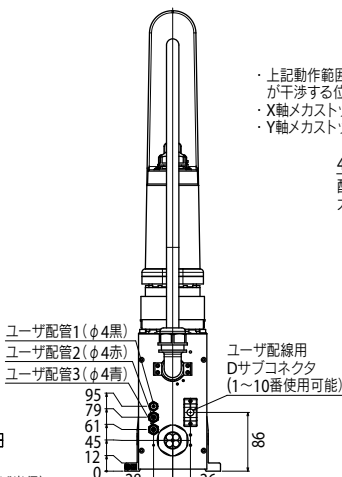
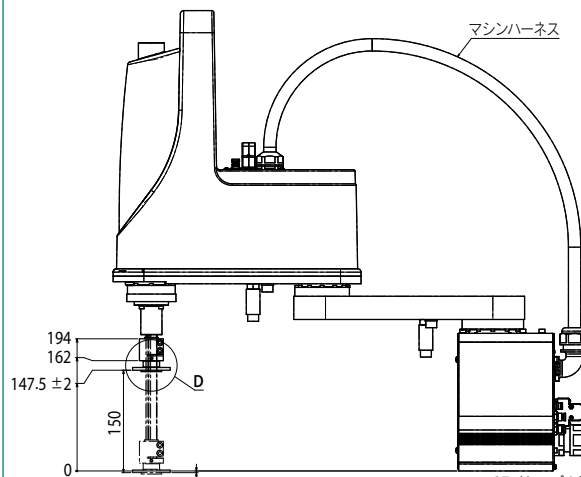
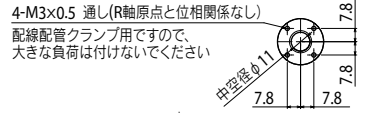


垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モーリスス機構
Robonty
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパネモーター
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
中型
大型
壁取付カ-
ンバー/ス
防塵・防滴

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軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°



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。



# YK500XG

標準仕様：中型



●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<b>YK500XG</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.678

## 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			
	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		7.6 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <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		30 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
\*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
\*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

## 適用コントローラ

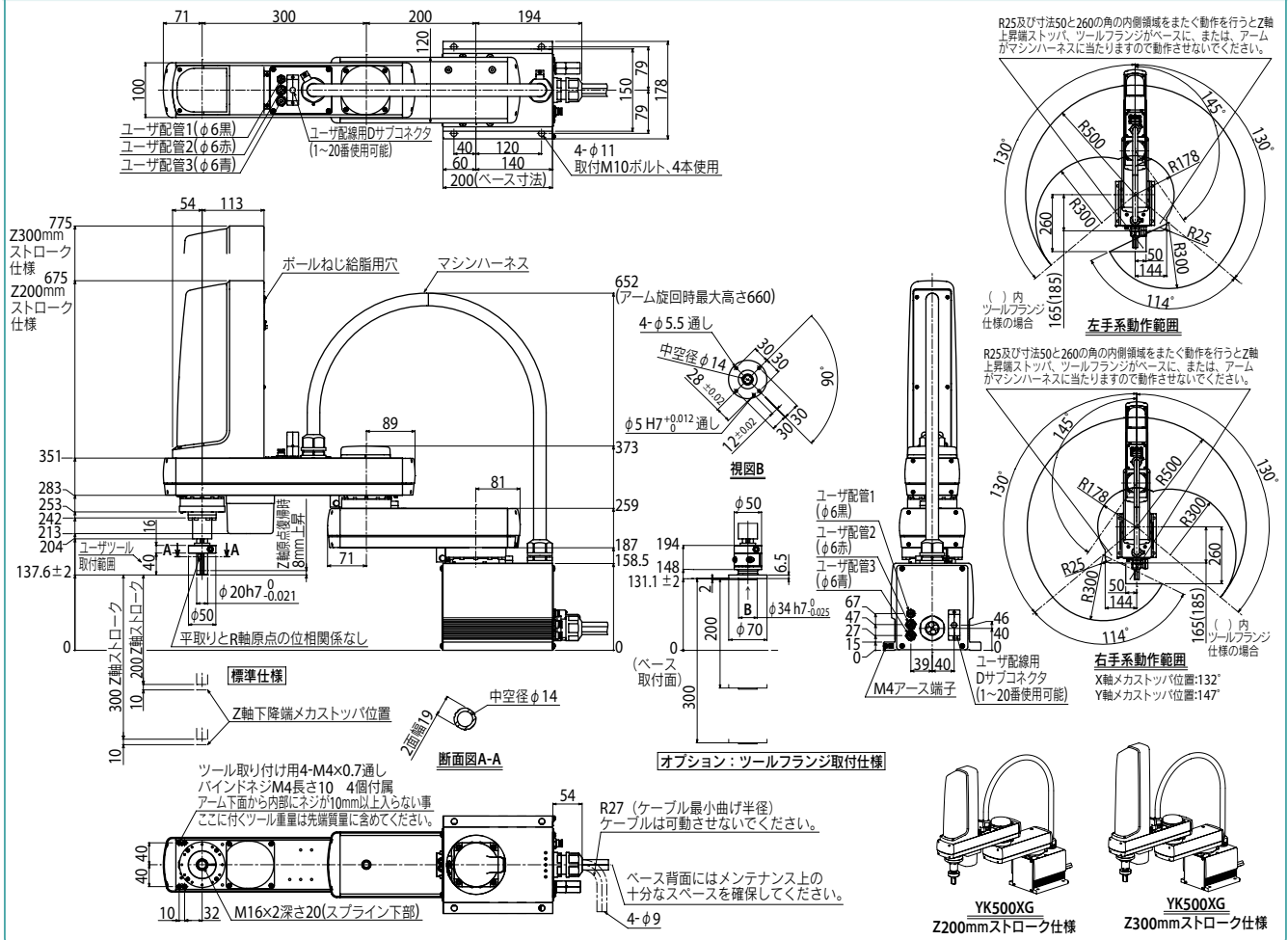
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッ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/>

## YK500XG





# 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.678

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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※1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	7.8 m/sec	2 m/sec	2600°/sec	—
最大可搬質量	10 kg (標準仕様、オプション仕様※4)、9 kg (オプション仕様※5)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2	0.38 sec			
R軸許容慣性モーメント※3	0.3 kgm <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

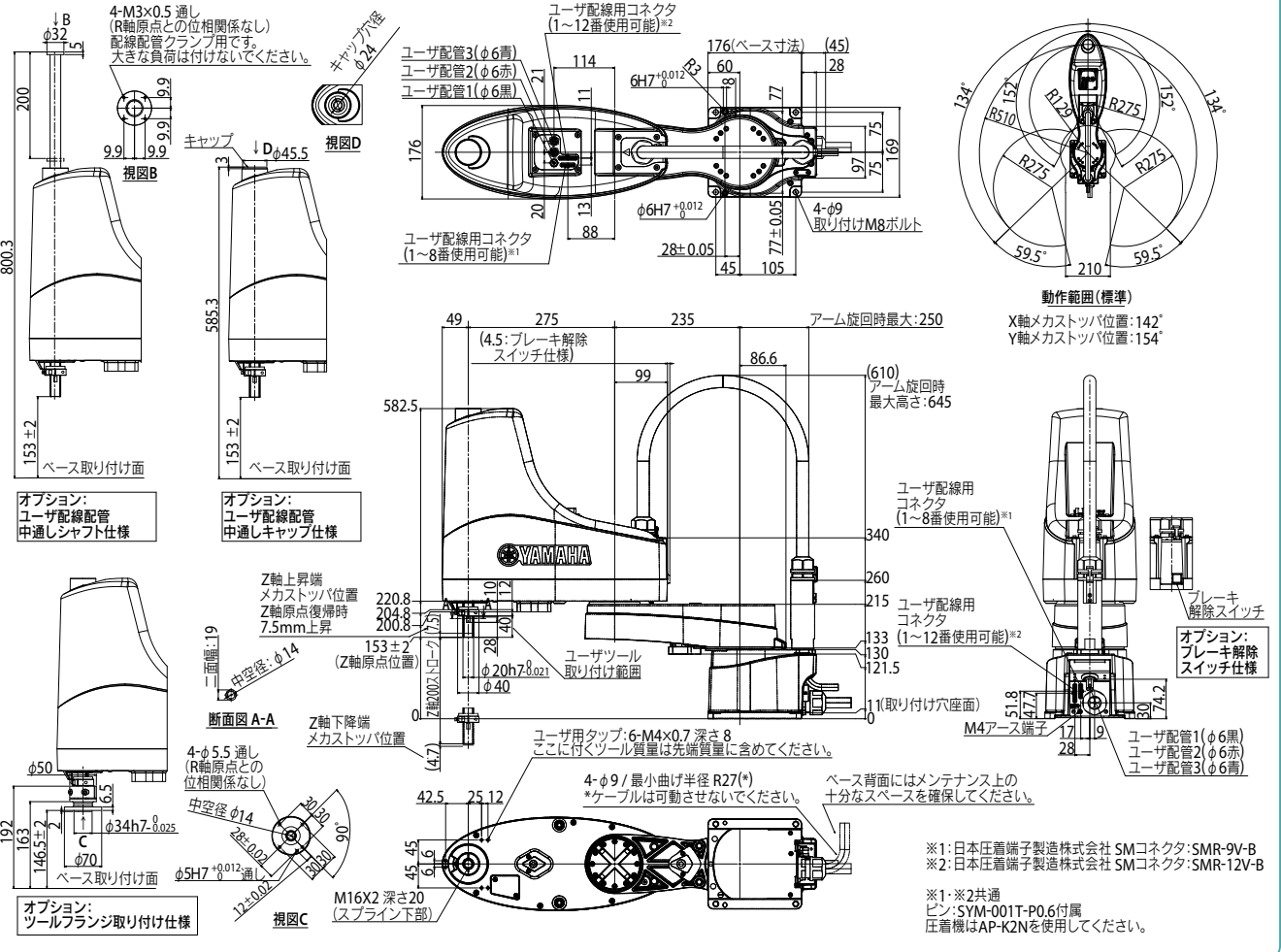
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

# YK600XGL

標準仕様：中型



● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK600XGL - 150** **RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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

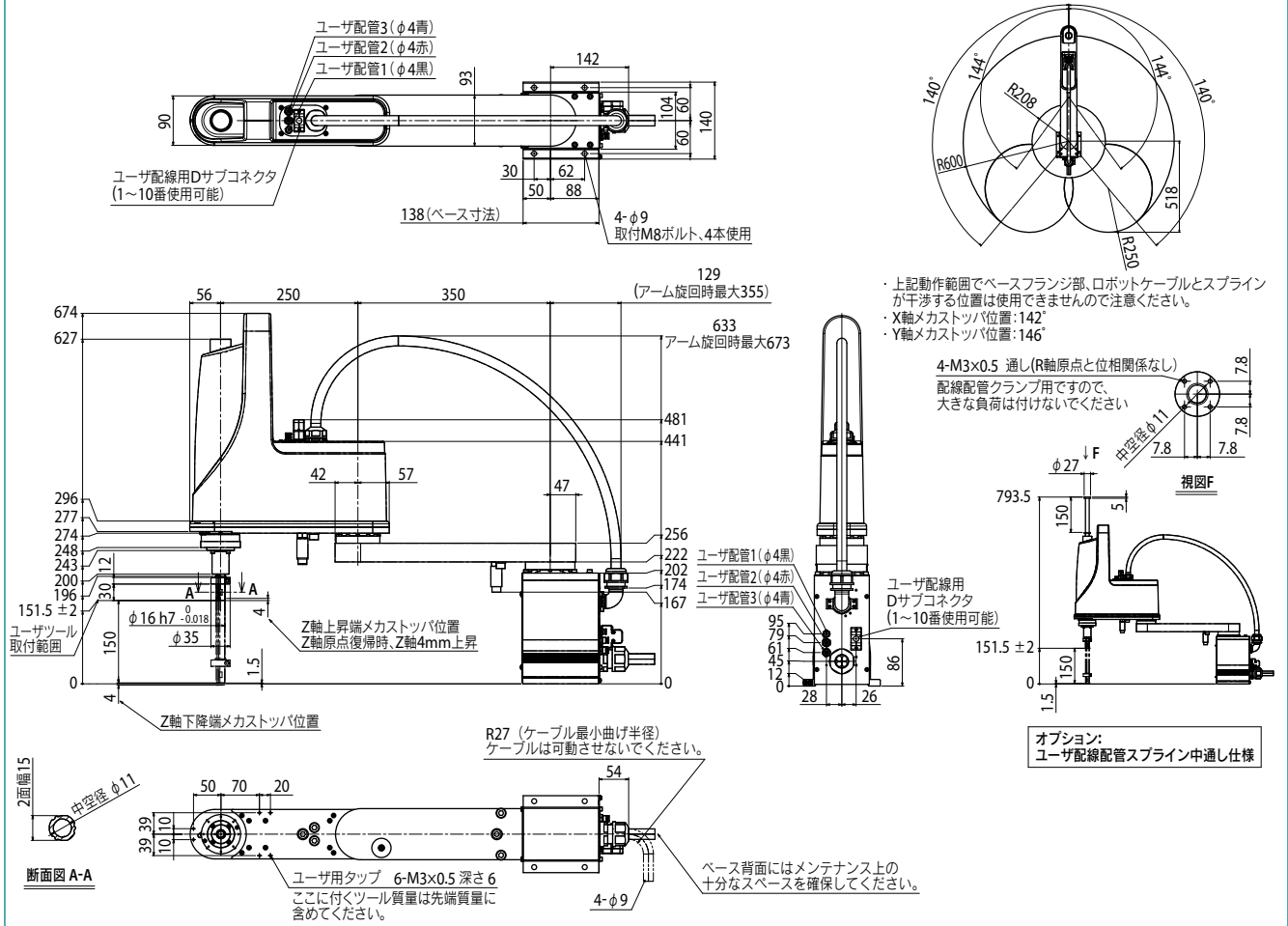
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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。

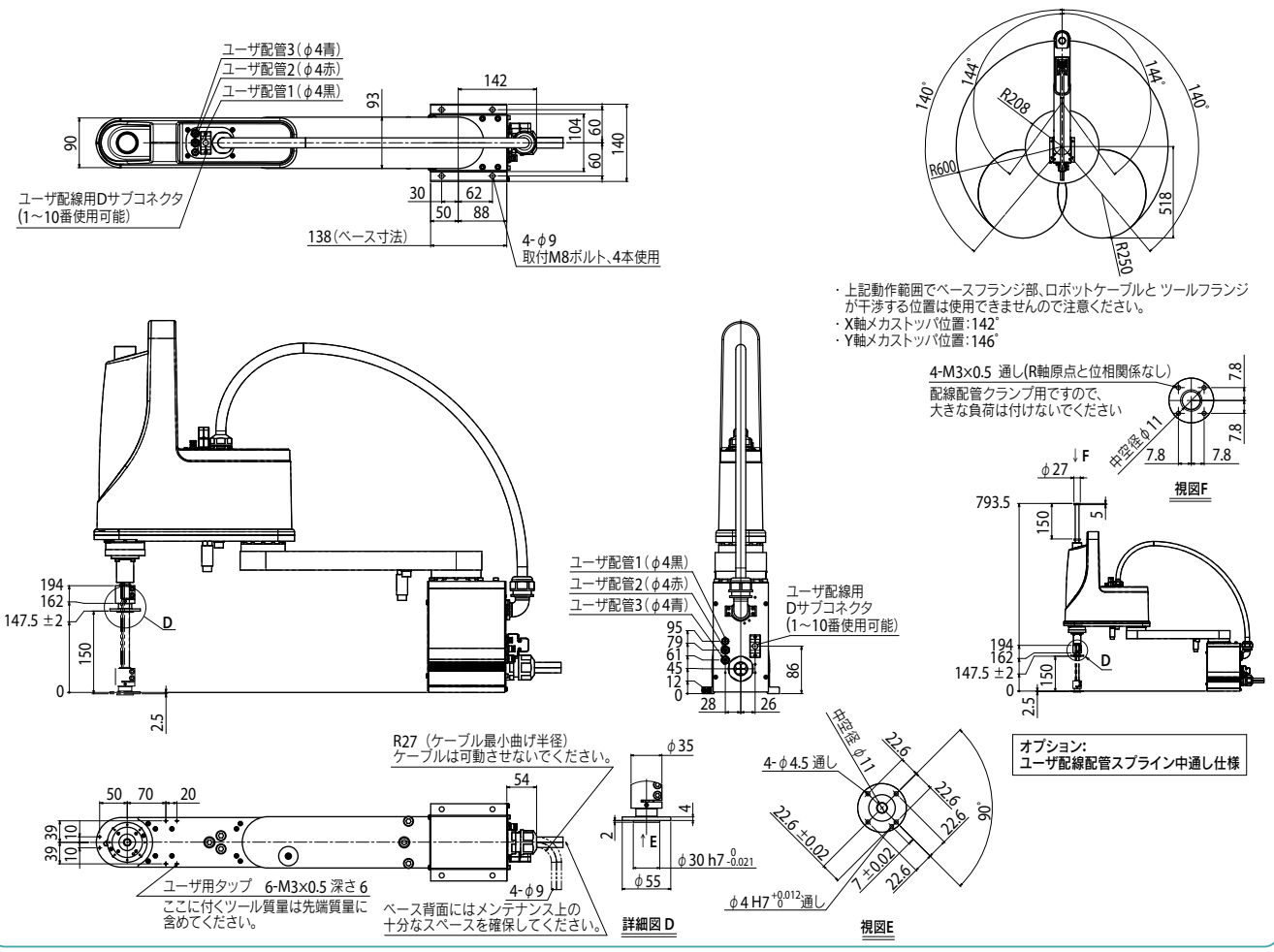
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGL



垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパインモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス単軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパインモーター
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクララロボット
YK-X
ヒック&ブレイズ
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
壁取付/
インナー
防護/防滴

YK600XGL 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-M3x0.5 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ダ中通し仕様

# YK600XG

標準仕様：中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<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.678**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	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。

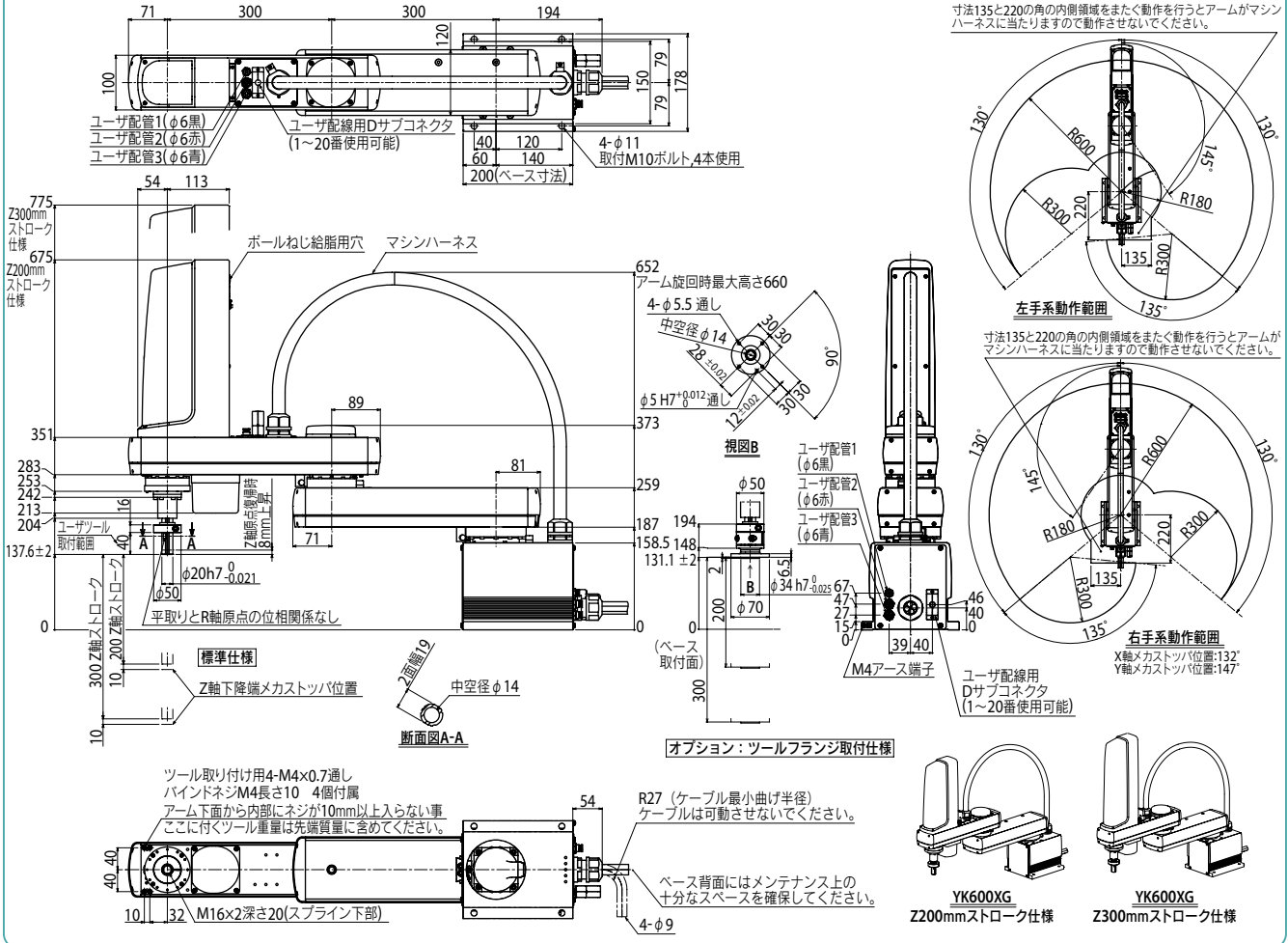
## 適用コントローラ

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





# YK610XE-10

標準仕様：中型

● ハイコストパフォーマンスモデル



● アーム長 610mm ● 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK610XE-10-200**

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~OE)	アブソリュートリ
--------	--------	---------	---------------------------	--	-------------------------------	--------------------------------------	-----------------	-----------------	------	-------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.678

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	335 mm	275 mm	200 mm	—
アーム長	±134°	±152°	—	±360°
回転範囲	400 W	200 W	200 W	200 W
モータ出力 AC	直結		タイミングベルト	
減速機構	直結		タイミングベルト	
伝達方式	直結		タイミングベルト	
減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度	8.6 m/sec		2 m/sec	2600° /sec
最大可搬質量	10 kg (標準仕様、オプション仕様*4)、9 kg (オプション仕様*5)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時*2	0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.3 kgm <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	25 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決めアーチ動作時。
- ※3. 先端重量, R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. 標準仕様, オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様, ユーザ配線配管中通しキャップ仕様)の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
- ※5. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様, ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

## 適用コントローラ

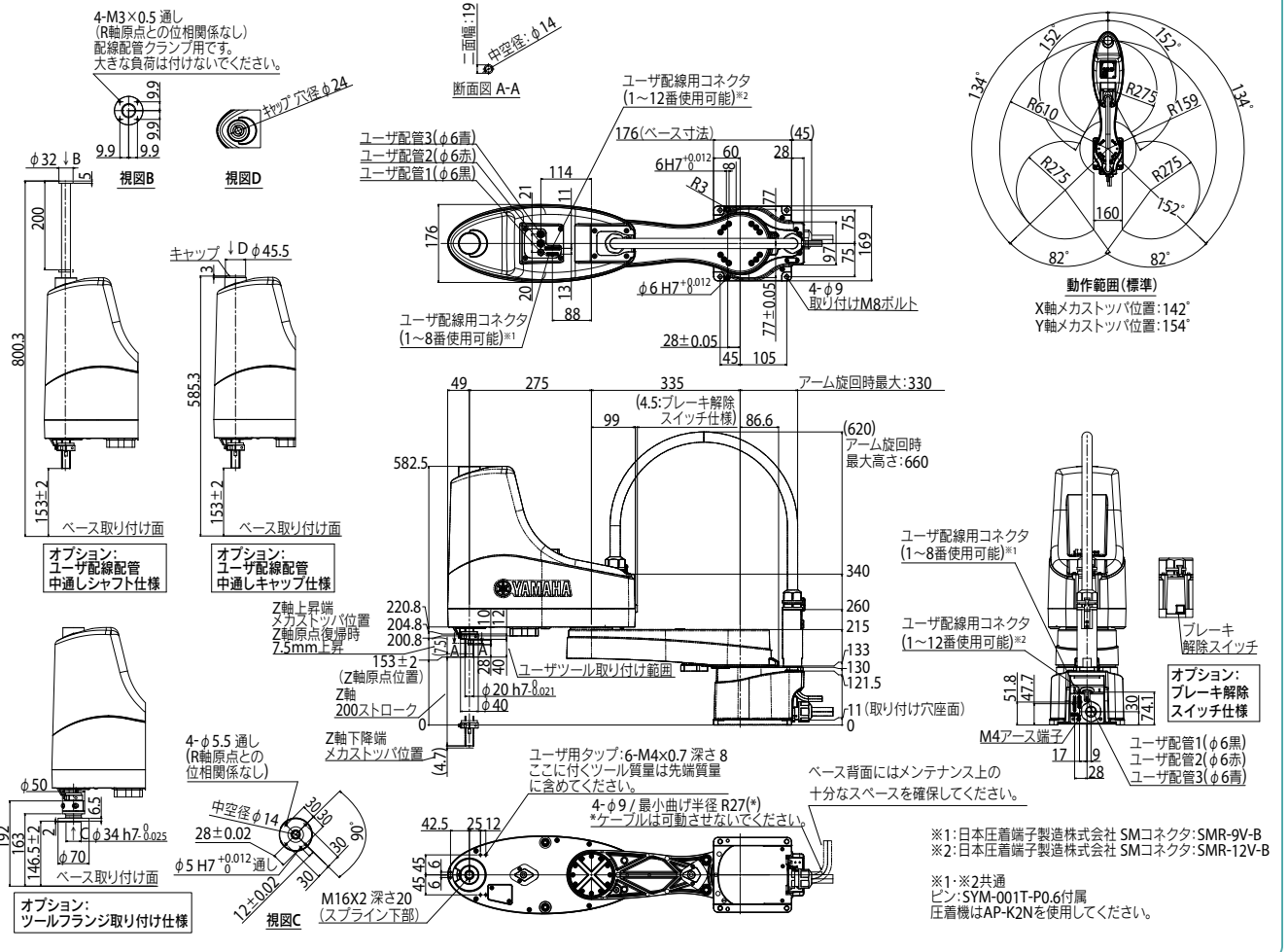
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。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/>

## YK610XE-10



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

# YK600XGH

標準仕様：中型



● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK600XGH</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)	アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	±0.004°
最高速度		7.7 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.47 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 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 : 48 kg Z軸 400 mm : 50 kg			

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

## 適用コントローラ

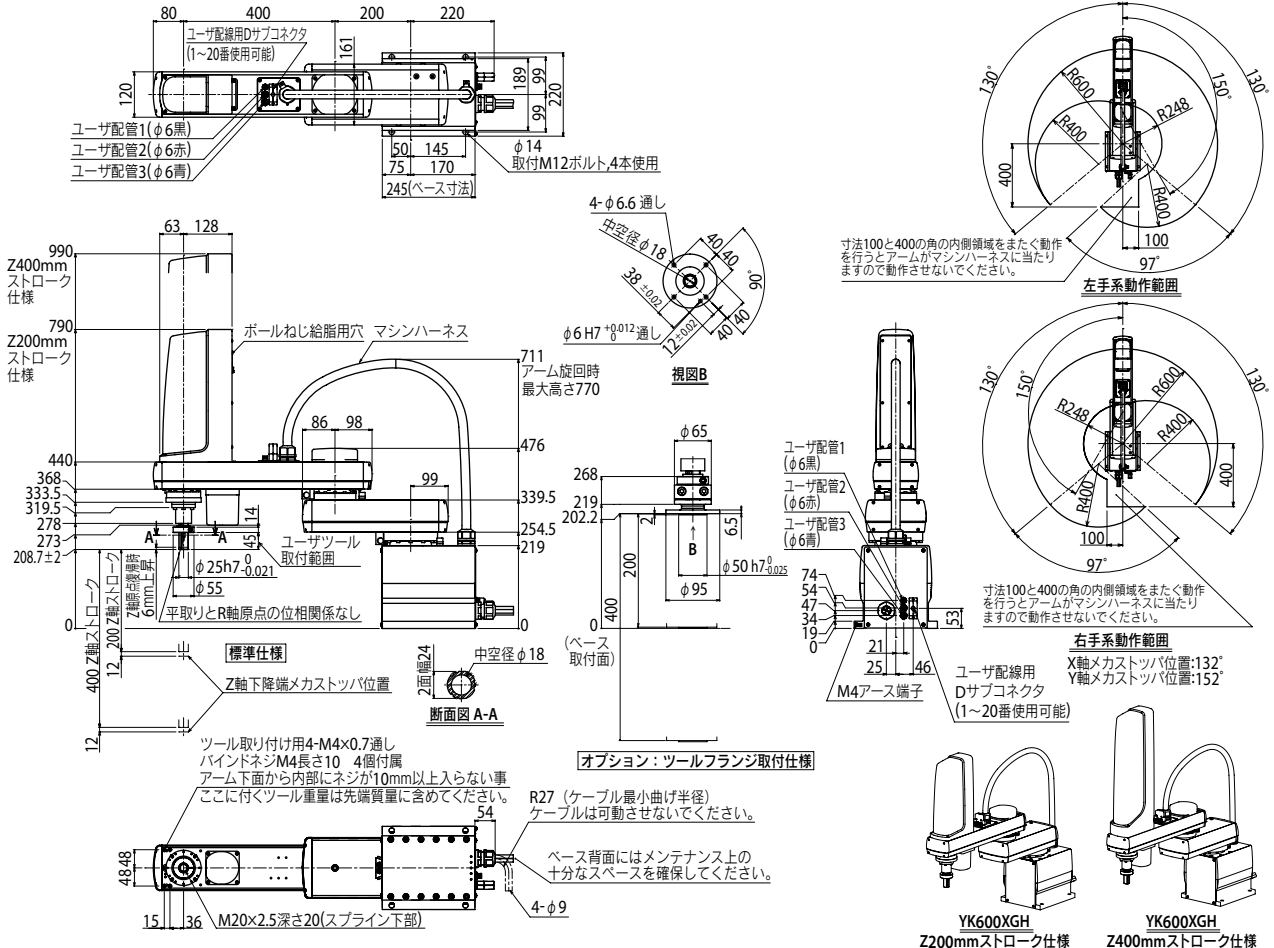
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

## YK600XGH





# 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)	アプソバッテリー
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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

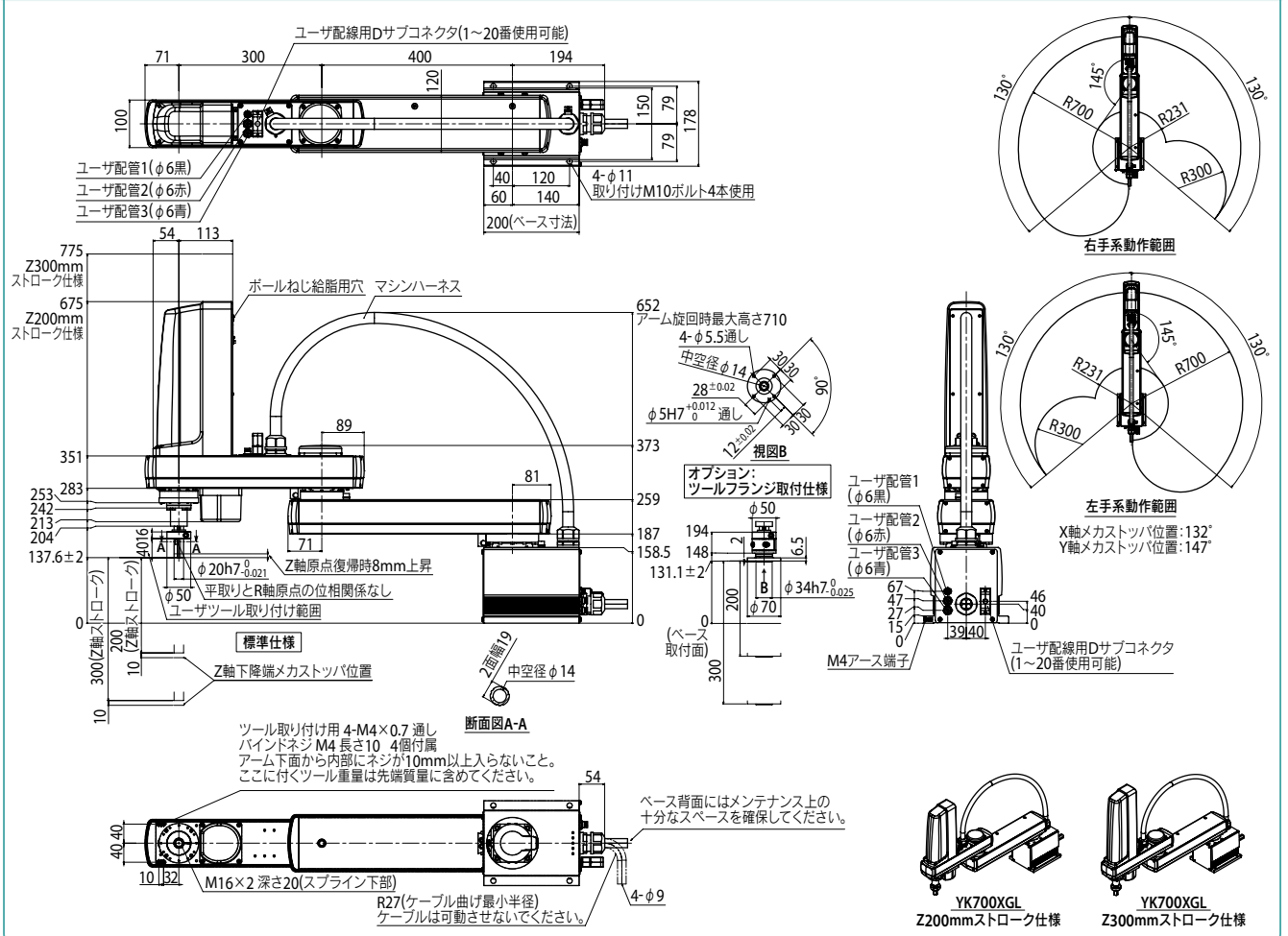
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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)	アンプバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------	--	-------------------------------	--------------------------------------	-----------------	------	------------------	----------

### RCX340-4

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.678

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	435 mm	275 mm	200 mm	—
回転範囲	±134°	±152°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ～減速機	直結	タイミングベルト
	減速機～出力	直結	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

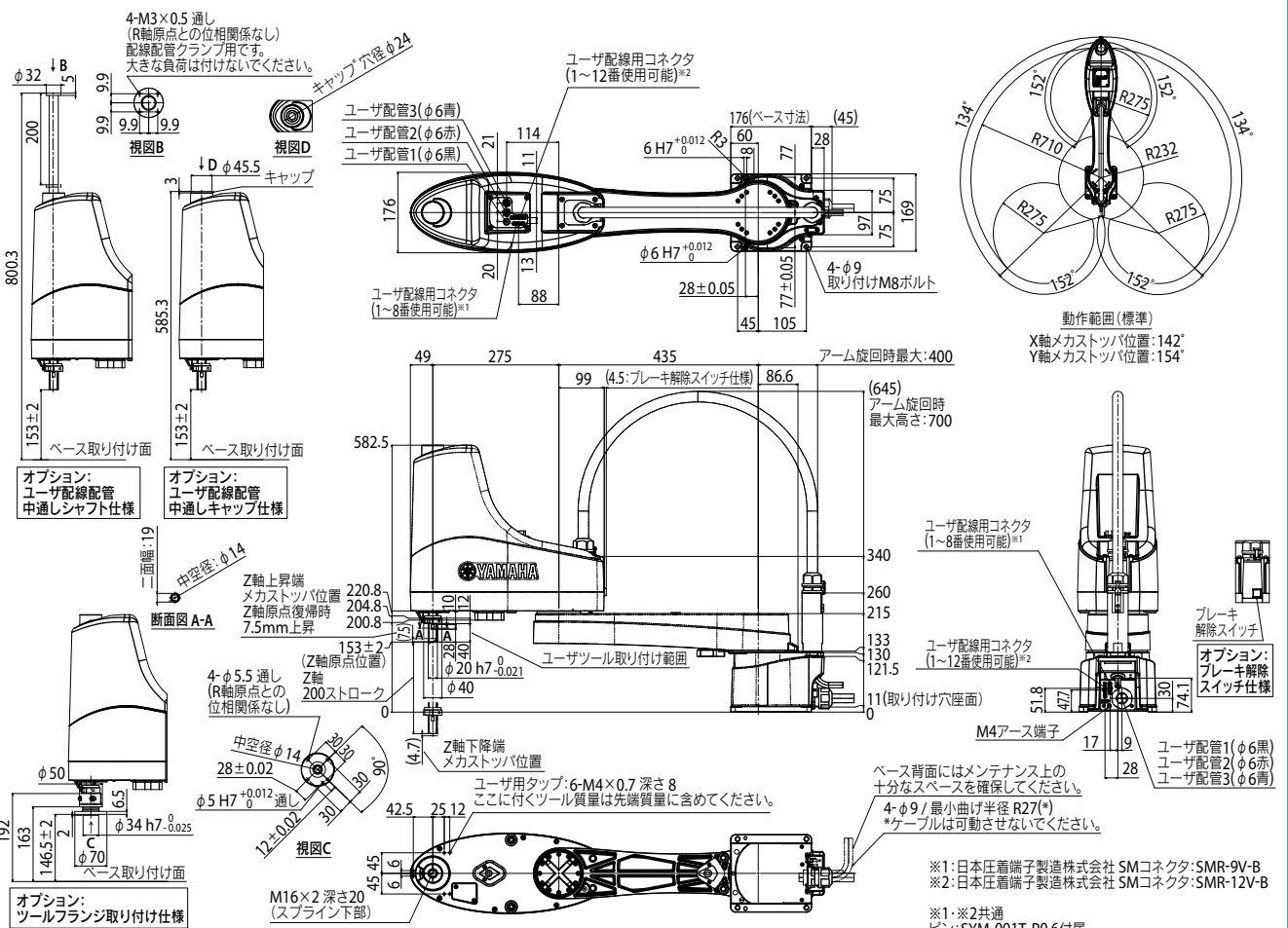
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

## YK710XE-10



# 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.678

## 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	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 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。

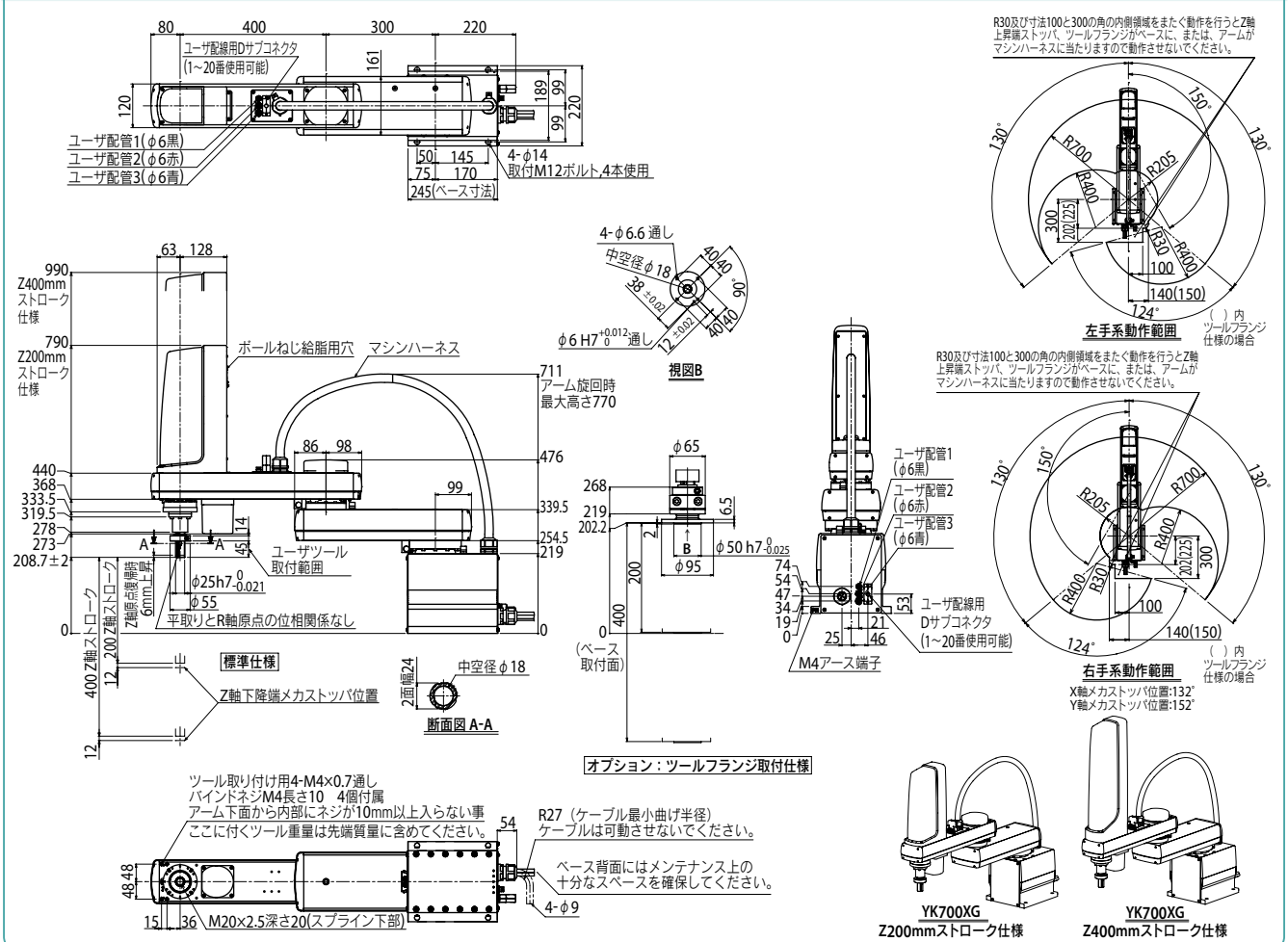
## 適用コントローラ

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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

# YK800XG

標準仕様：大型

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 20kg



## 注文型式

**YK800XG**

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

**RCX340-4**

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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			
	モータ ~ 減速機	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <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, 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

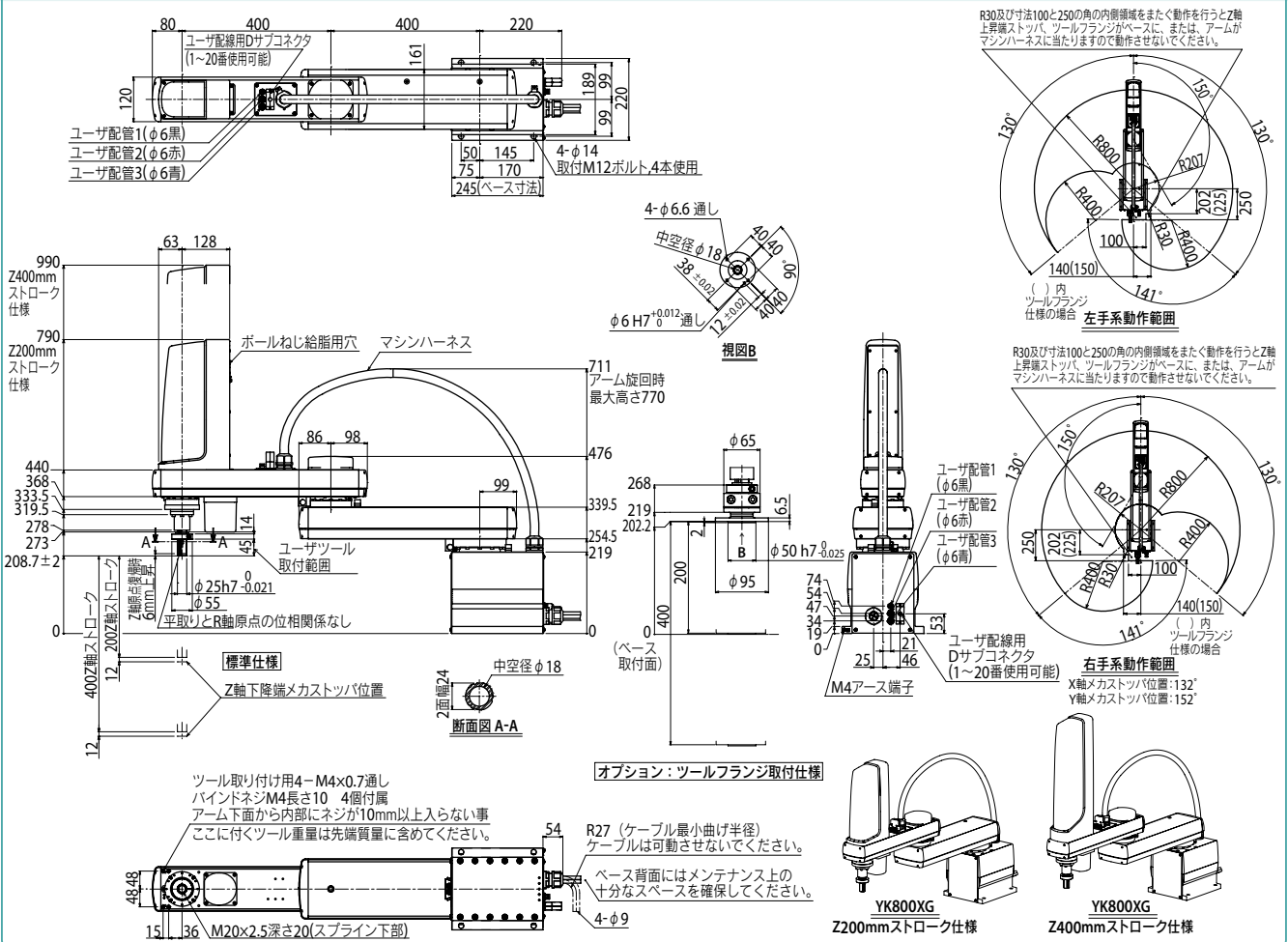
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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/>

## YK800XG





# 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.678

## 基本仕様

軸仕様		X軸	Y軸	Z軸	R軸
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 減速機～出力	直結		
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
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

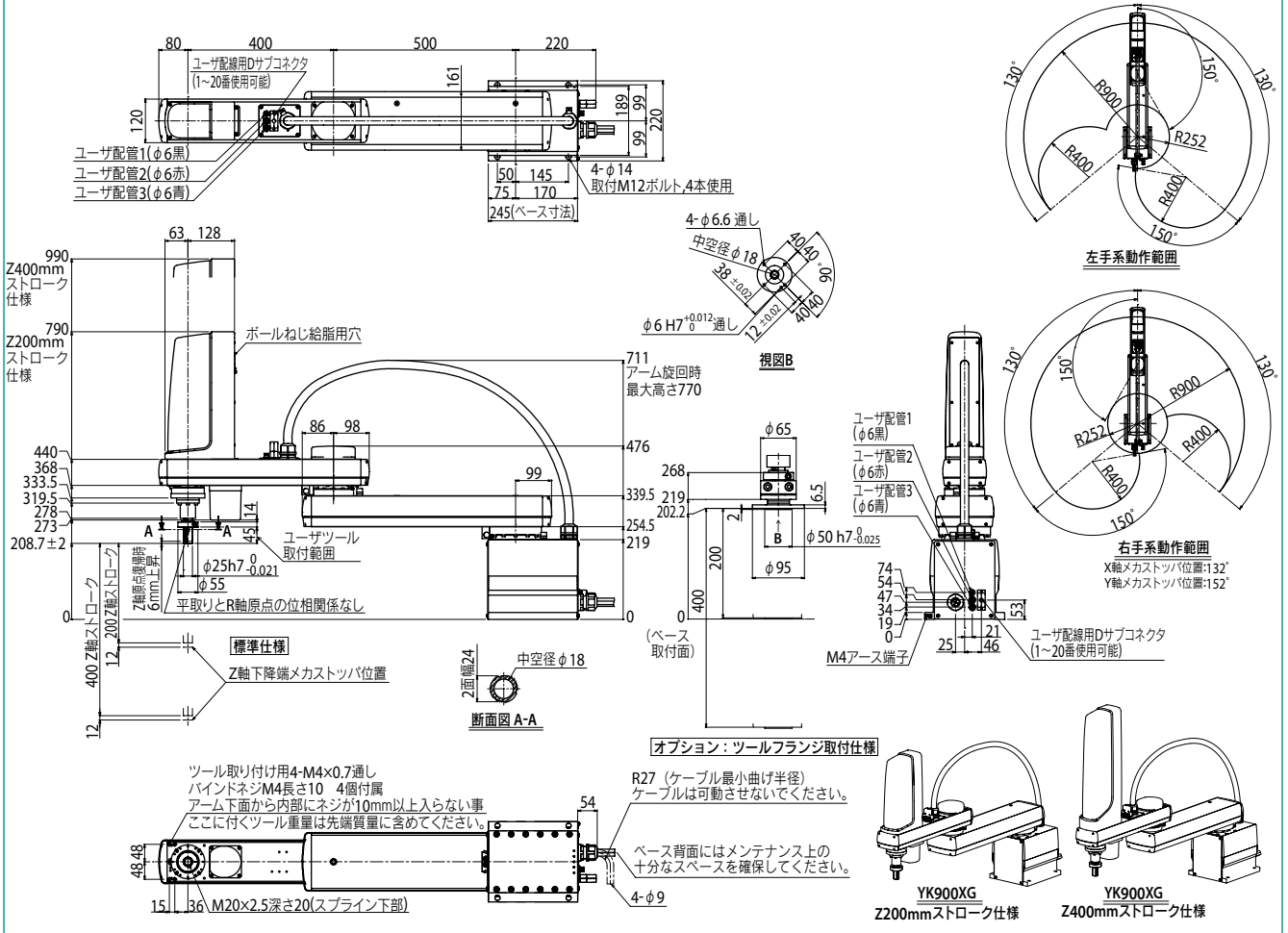
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 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

<b>YK1000XG</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.678

## 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	±0.004°
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。

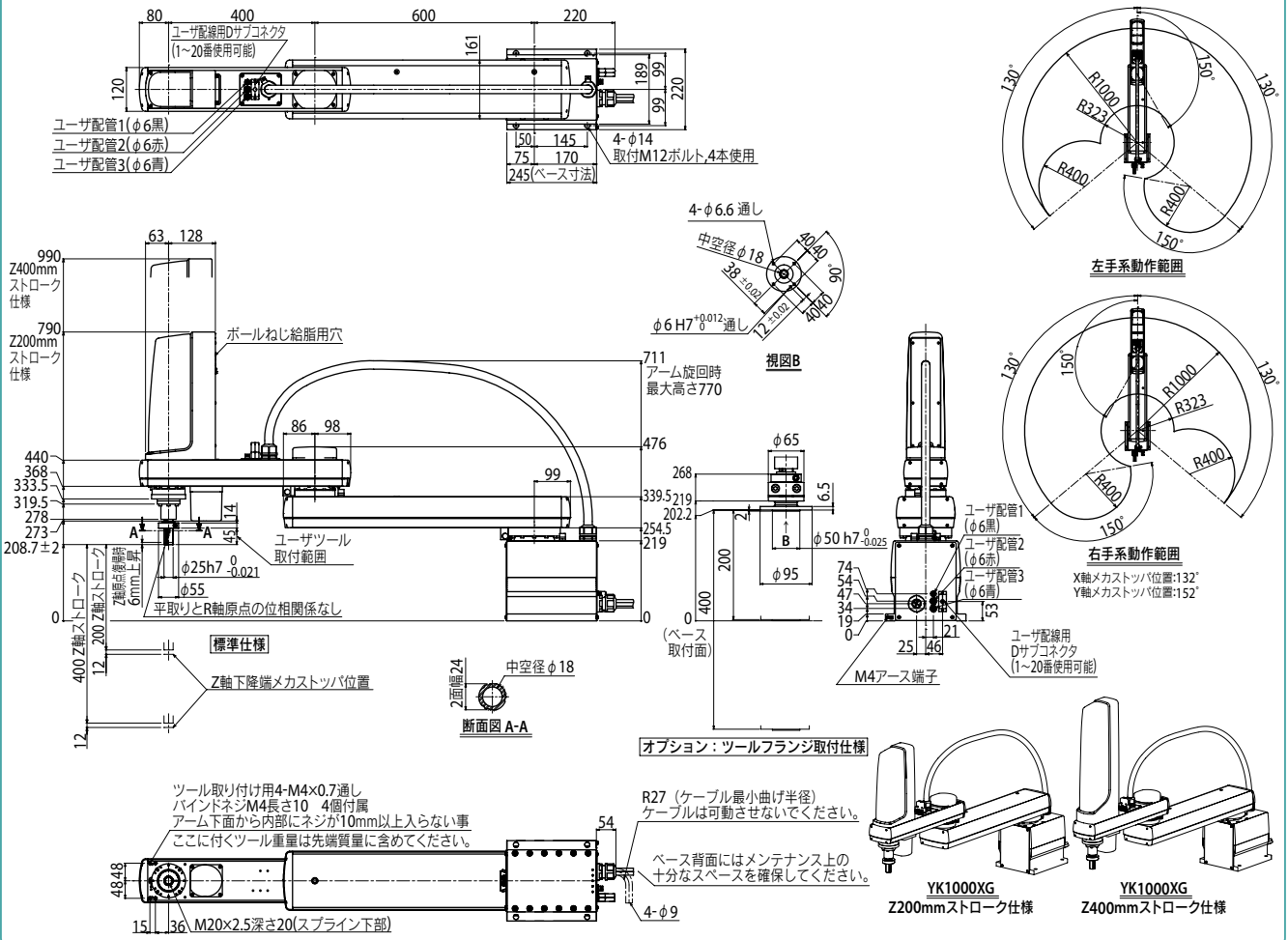
## 適用コントローラ

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。  
※ 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)	アッソバッテリー
--------	---------	---	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	600 mm	400 mm	—
	回転範囲	±125°	±150°	—	±180°
モータ出力 AC		900 W	800 W	600 W	400 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
	減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	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.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		124 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

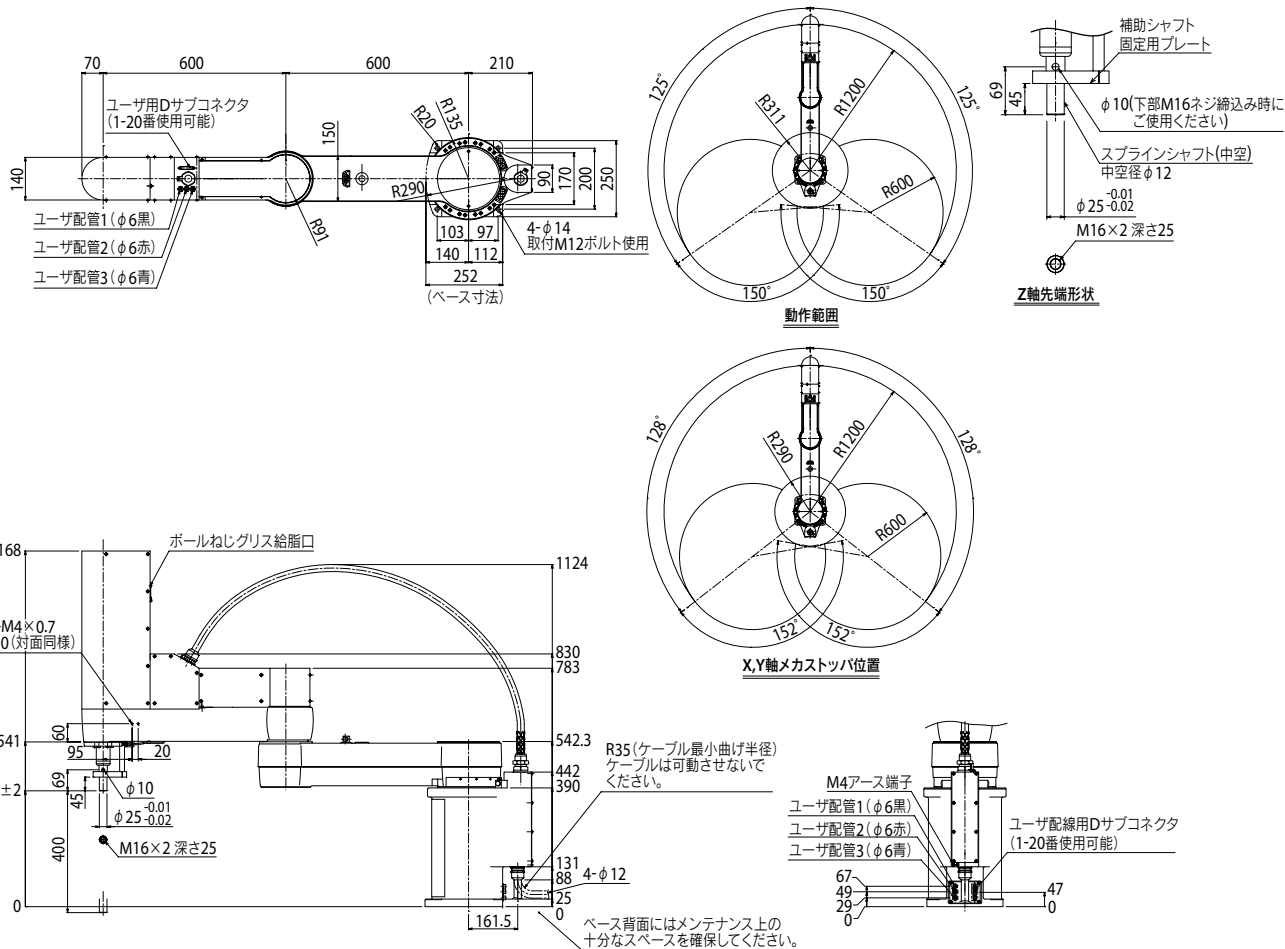
## 適用コントローラ

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

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

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

## YK1200X



# YK300XGS

壁取り付け・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	取り付け方法 W:壁取り付け (外観図通り) U:壁取り付け 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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ バッテリー
--------	---	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	--------------

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

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

## 基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲		150 mm	150 mm	150 mm	—
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				
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.4 m/sec	—	1.0 m/sec	1020 °/sec (壁取り付け) 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し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

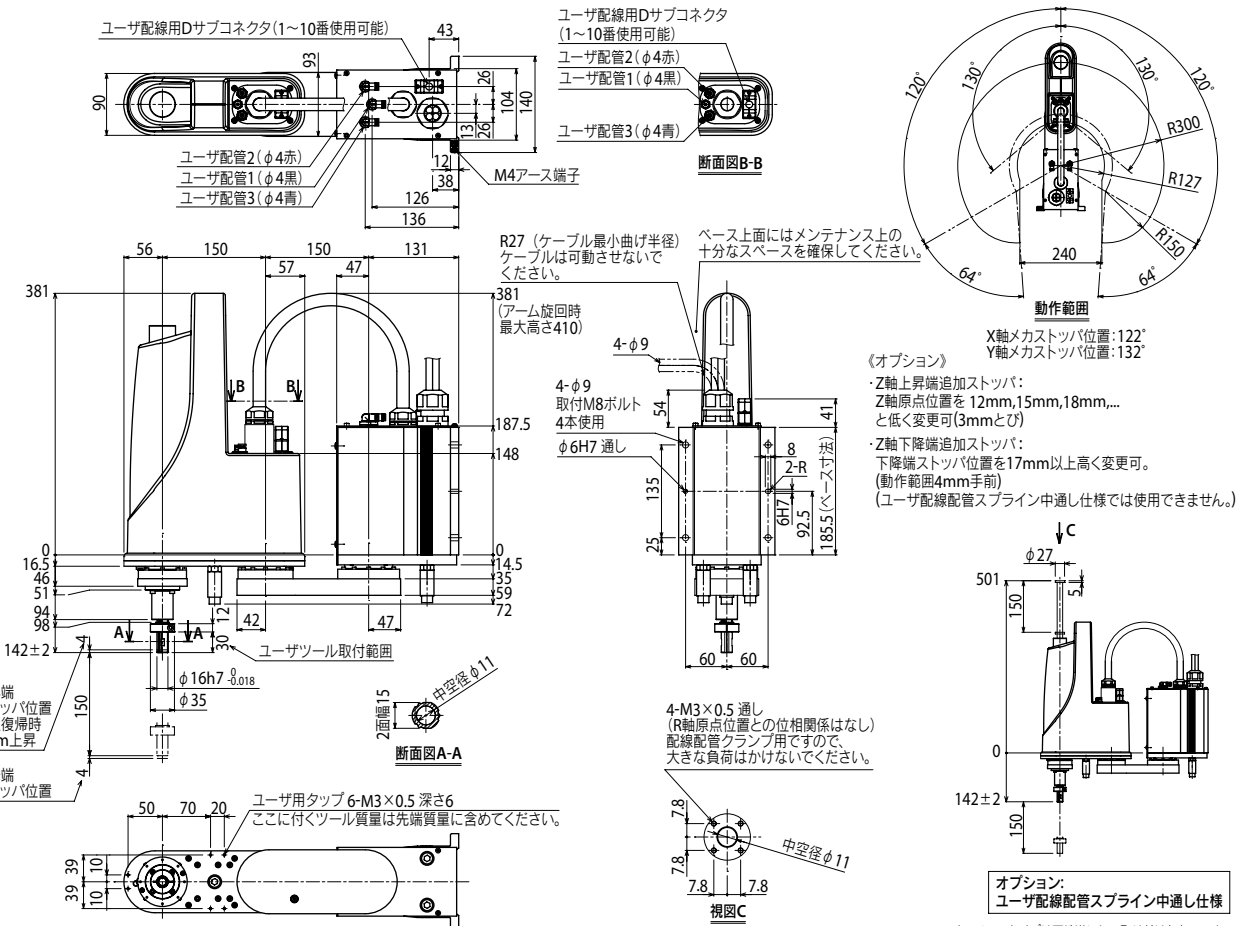
## 適用コントローラ

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

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

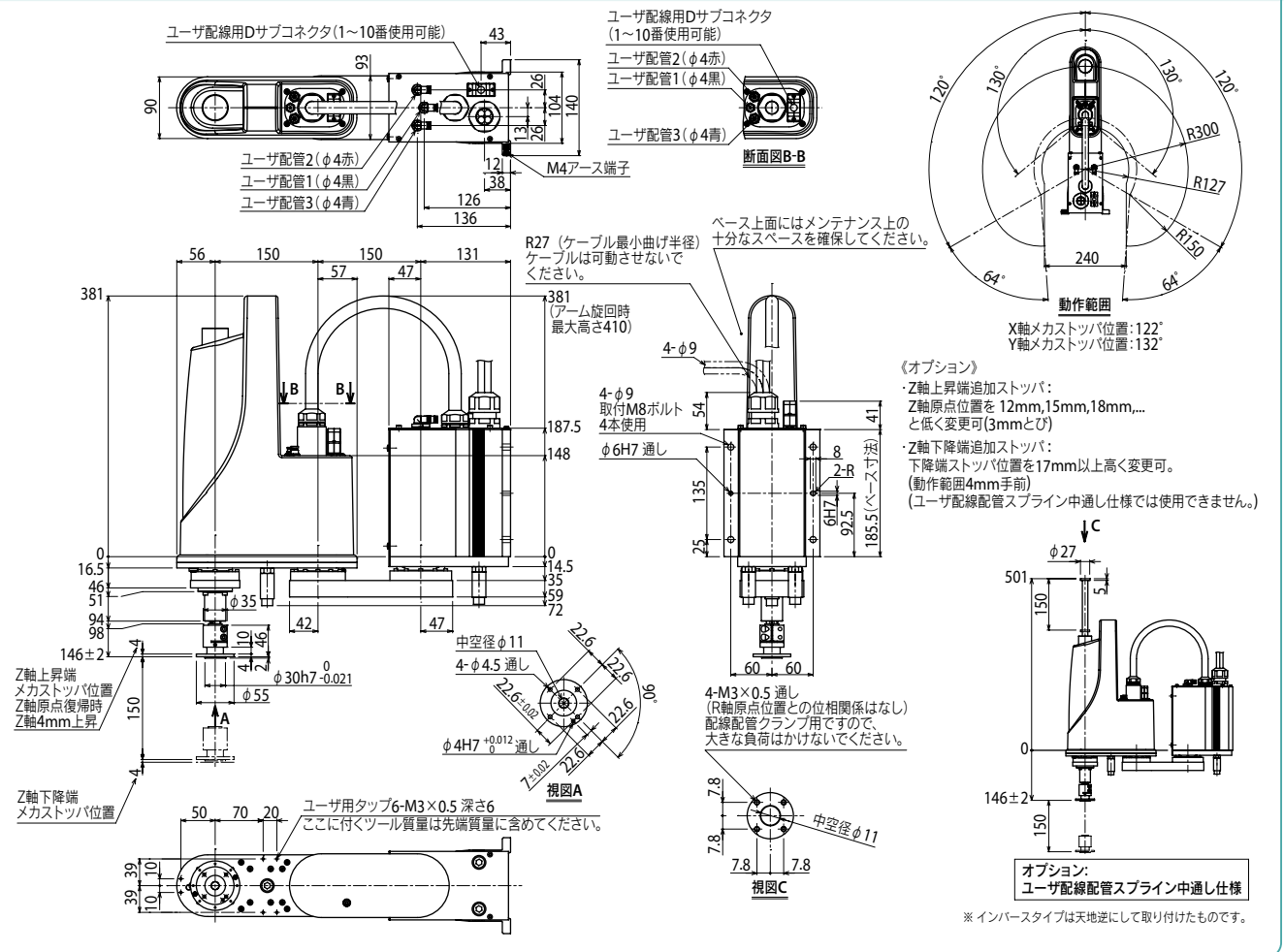
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK300XGS



垂直多関節ロボット
YA
ユニコンバインモデル
LCM
単軸ロボット
CX
モーティブス機構
Robotivity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンバインロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
クリーン
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
壁取付カ-
インバー
防塵/防滴

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	中渡しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ バッテリー
--------	--	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	--------------

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

※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	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力				
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	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 <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	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渡し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

## 適用コントローラ

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

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

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

## YK400XGS

**ユーザ配線用Dサブコネクタ (1~10番使用可能)**

**ユーザ配線用Dサブコネクタ (1~10番使用可能)**

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

M4アース端子

断面図B-B

R27 (ケーブル最小曲半径)  
ケーブルは可動させないでください。

ベース上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。

4-φ9

4-φ9 取付M8ボルト 4本使用  
φ6H7 通し

185.5 (ベース寸法) ±4.1

92.5

6H7

2-R

60 60

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。大きな負荷はかけないでください。

中径径φ11

断面図A-A

ユーザツール取付範囲

Z軸上昇端メカストップ位置  
Z軸原点復帰時  
Z軸4mm上昇

φ16h7-0.018  
φ35

2面幅5

中径径φ11

Z軸下降端メカストップ位置

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。

3.9, 3.9  
10, 10

7.8 7.8 7.8

断面図C

《オプション》

- Z軸上昇端追加ストップ: X軸メカストップ位置: 127°, Y軸メカストップ位置: 146°
- Z軸原点位置を 12mm, 15mm, 18mm, ... と低く変更可(3mmとび)
- Z軸下降端追加ストップ: 下降端ストップ位置を17mm以上高く変更可。(動作範囲4mm手前)

(ユーザ配線配管スプライン中渡し仕様では御使用できません。)

φ27

501

150

5

142±2

150

オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中渡し仕様

※インバースタイプは天地逆して取り付けられたものです。





# YK500XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK500XGS**

取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外取付可) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
---	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

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

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

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

## 基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲		200 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
モータ出力 AC		± 105 °	± 125 °	—	± 360 °
減速機構	モータ ~ 減速機 伝達方式 減速機 ~ 出力	400 W	200 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		直結 直結			
最高速度		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004 °
最大可搬質量		7.6 m/sec	2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700 °/sec (壁取付け) 800 °/sec (インバース)	
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)	0.45 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			30 kg		

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

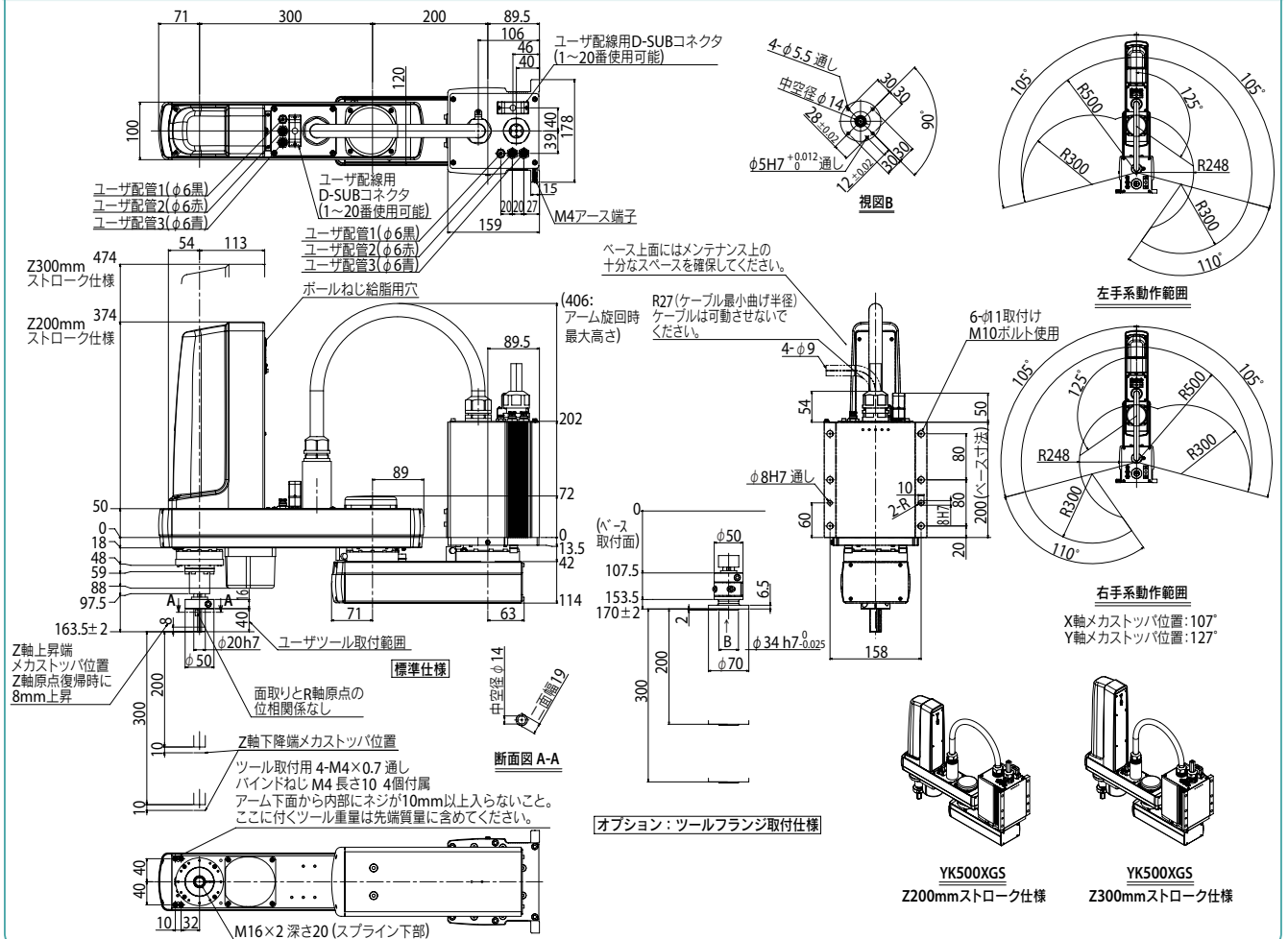
## 適用コントローラ

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/>

## YK500XGS



# 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.678**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。  
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	±0.01 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。

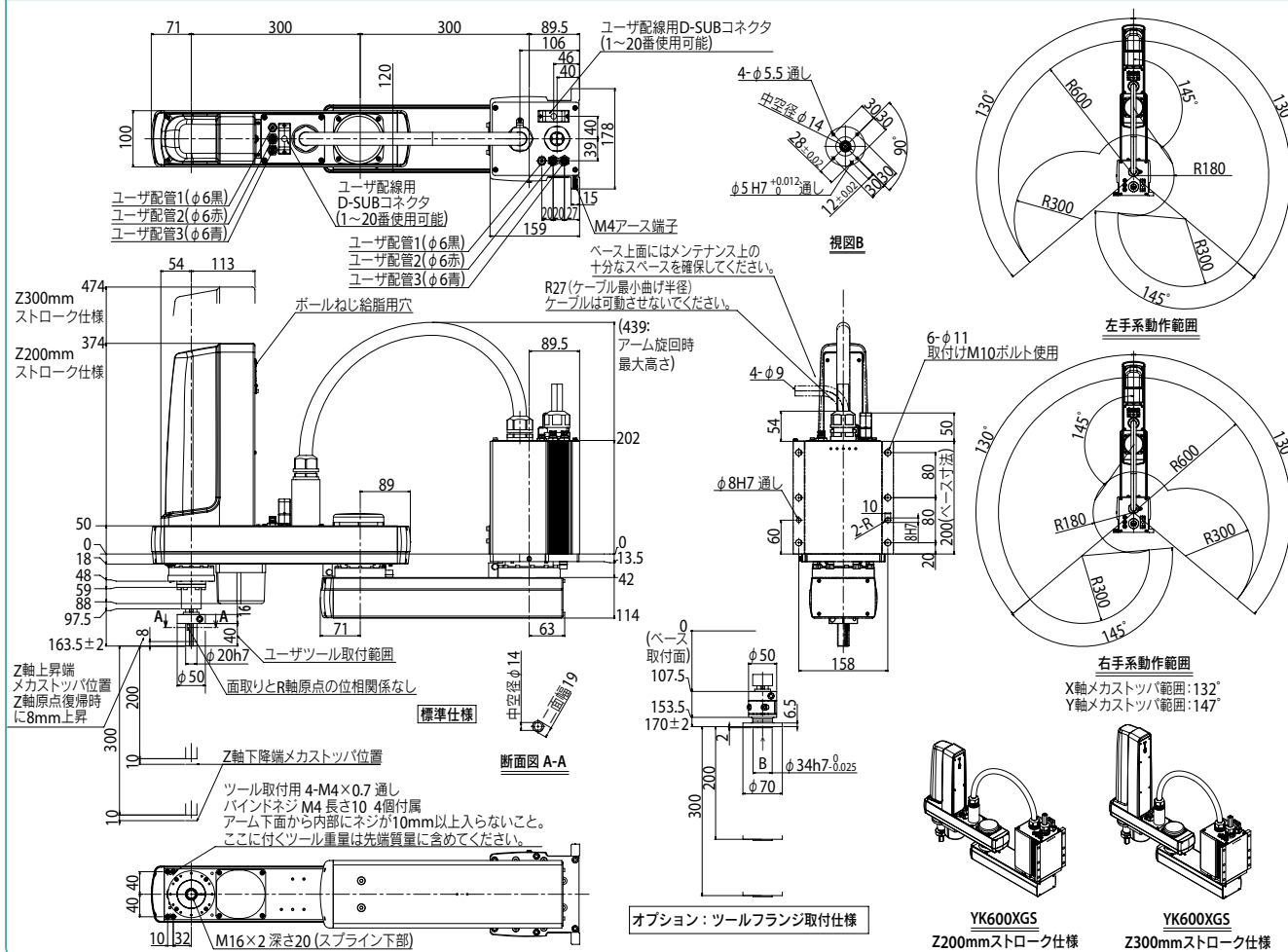
## 適用コントローラ

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



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 678**

# YK700XGS

壁取り付け・インバース仕様

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK700XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 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.678**

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

## 基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲		300 mm	400 mm	200 mm   400 mm	—
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
最高速度		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最大可搬質量		8.4 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.42 sec			
ユーザ配線		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配管 (外径)		0.2 sq × 20 本			
動作リミット設定		φ6 × 3			
ロボットケーブル長		1. ソフトリミット 2. メカストツパ (X, Y, Z軸)			
本体質量		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		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、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

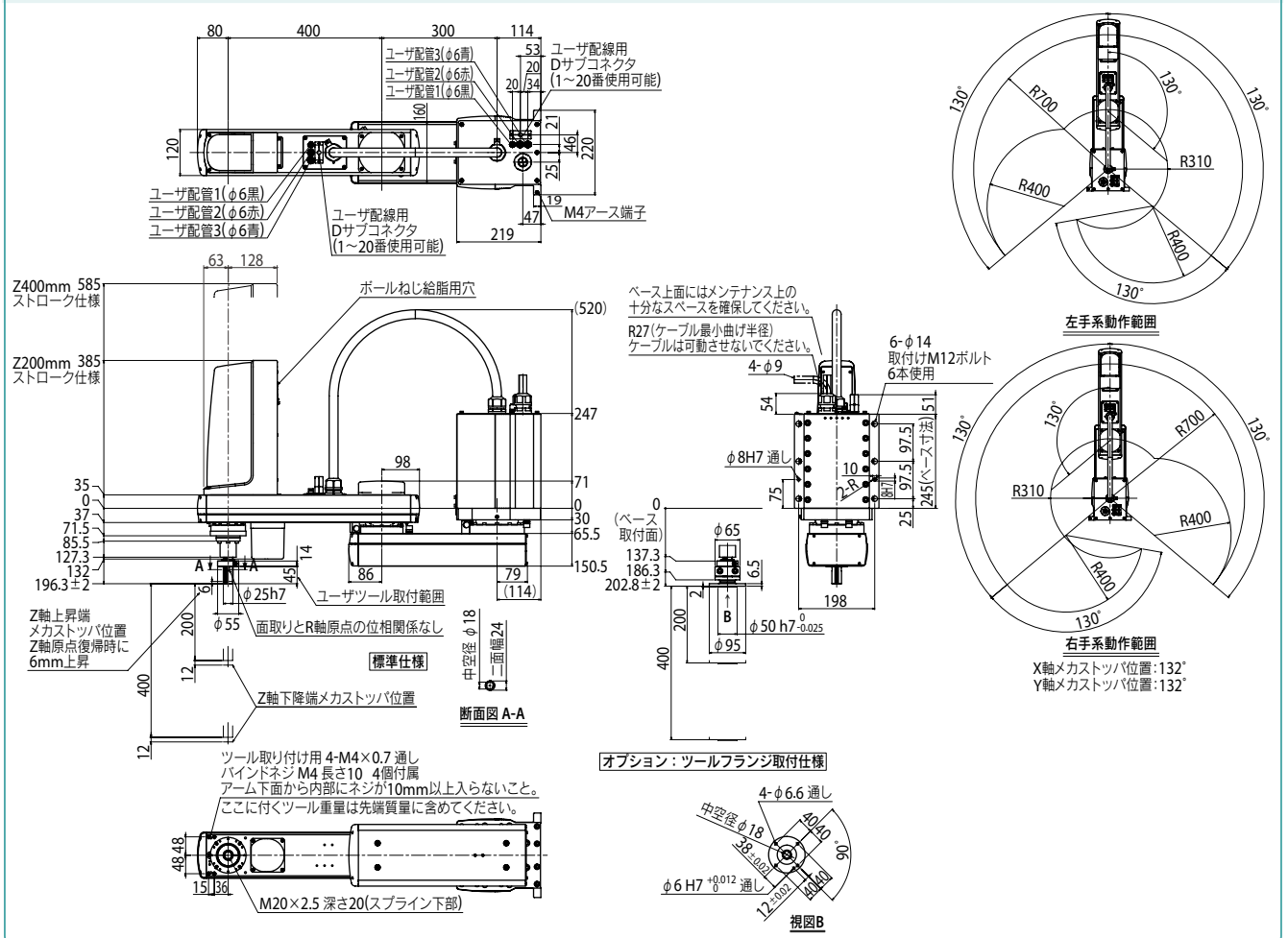
## 適用コントローラ

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

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

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

## YK700XGS



# YK800XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK800XGS**

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)

オプション  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.678

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

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機			
		減速機 ~ 出力			
直結		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: 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。

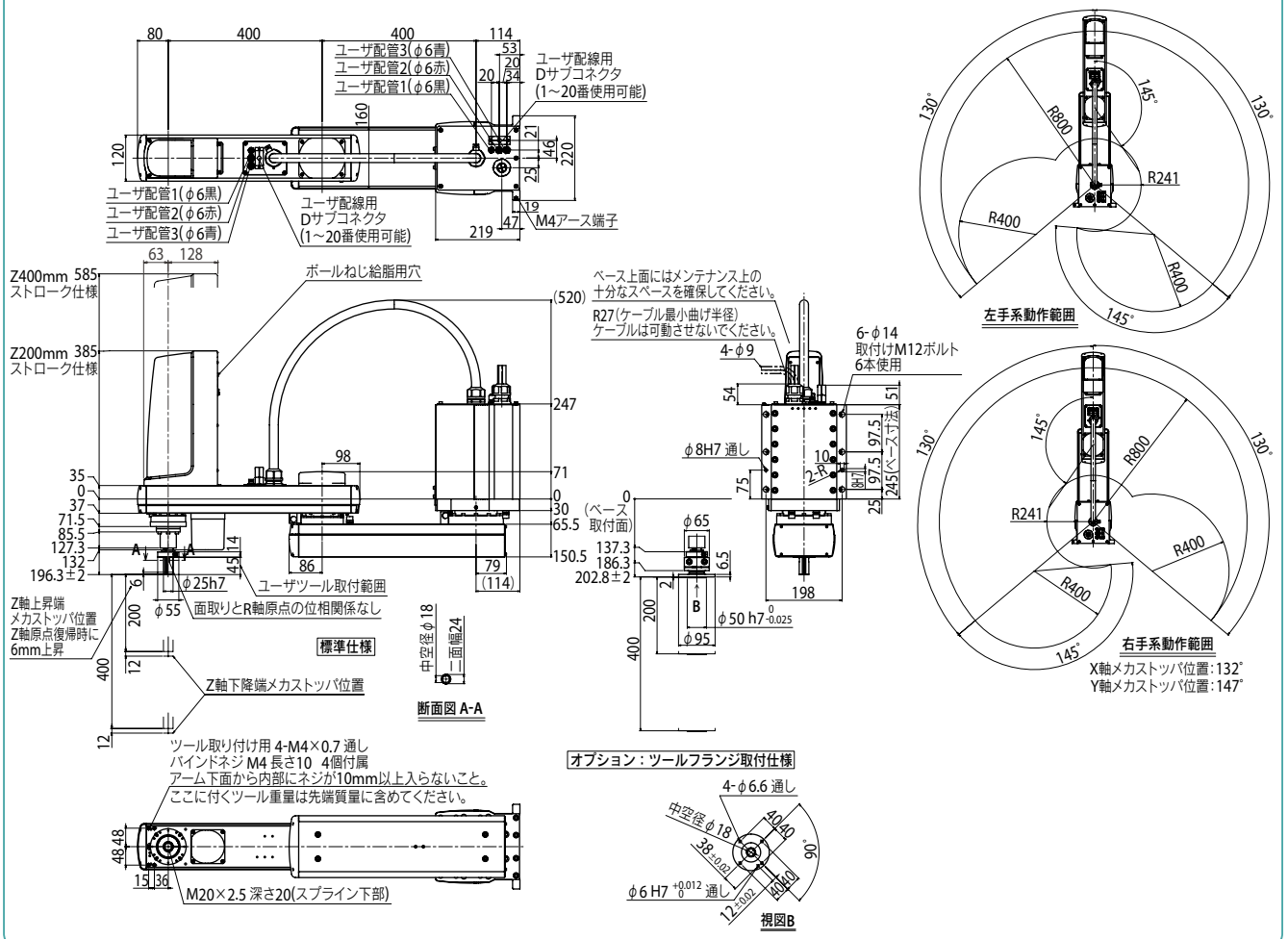
## ■適用コントローラ

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/>

## YK800XGS





# YK900XGS

壁取り付け・インバース仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK900XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外観隠し) U: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.678

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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	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	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.9 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <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: 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。

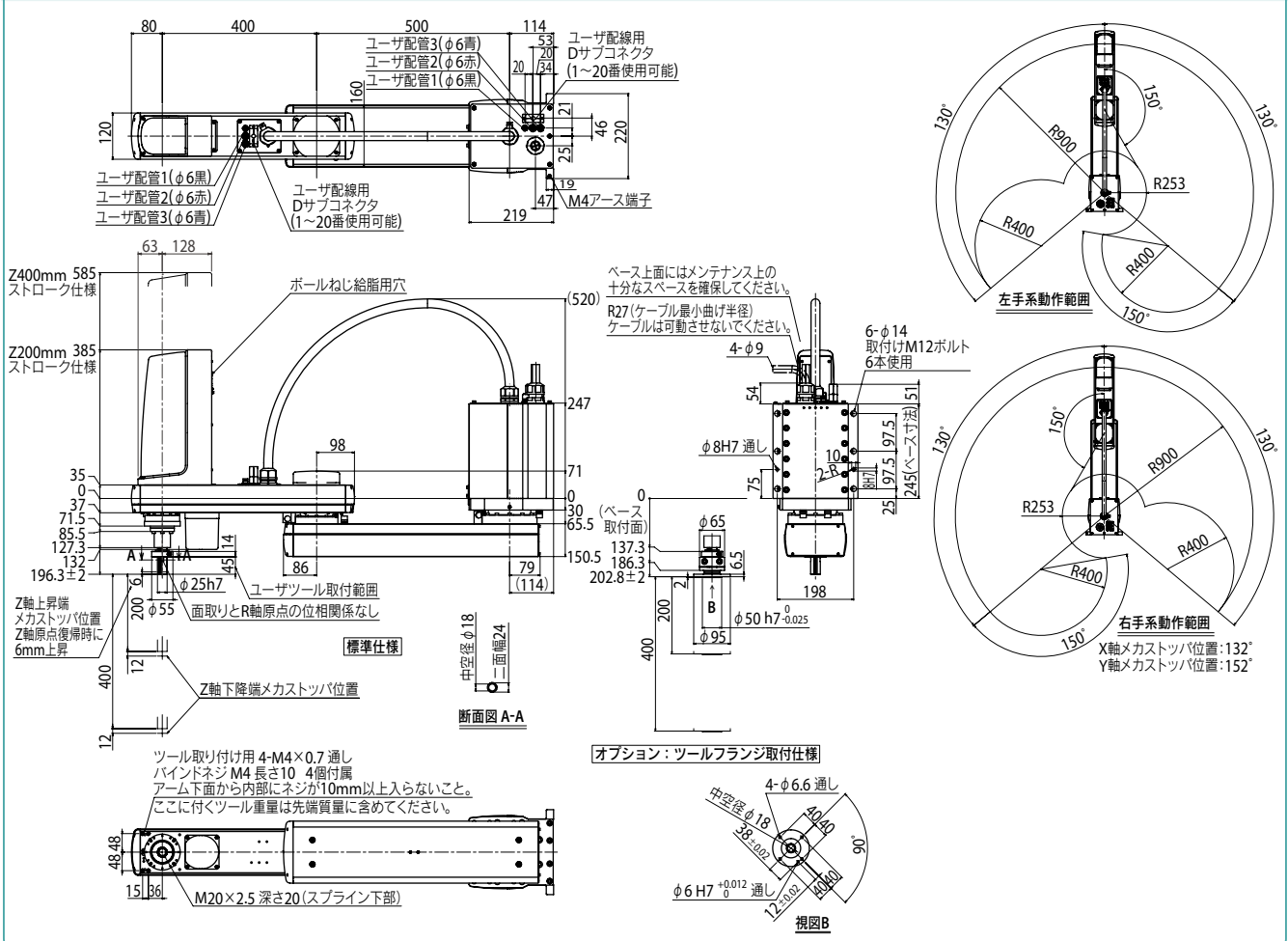
## 適用コントローラ

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/>

## YK900XGS



# YK1000XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 1000mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK1000XGS**

ロボット本体	取付け方法 <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)	アプ バッテリー
-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-------------

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

※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				
繰り返し位置決め精度 <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。

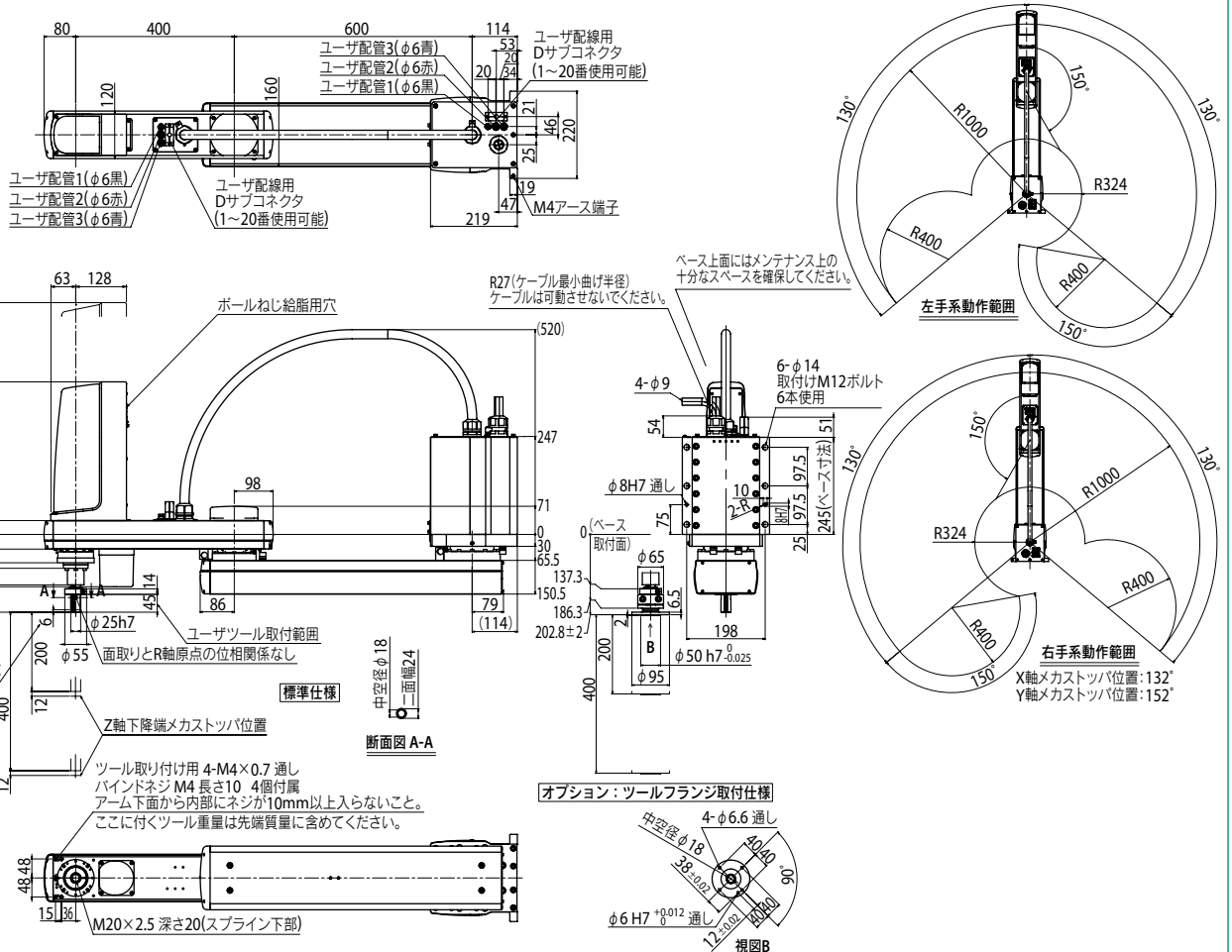
## ■適用コントローラ

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)	アプソバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

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)

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。

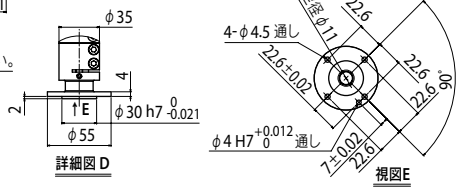
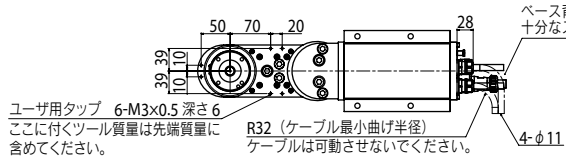
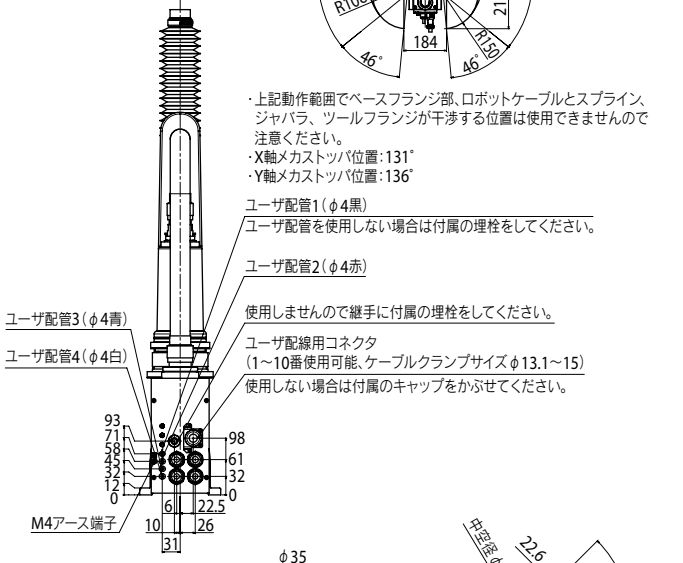
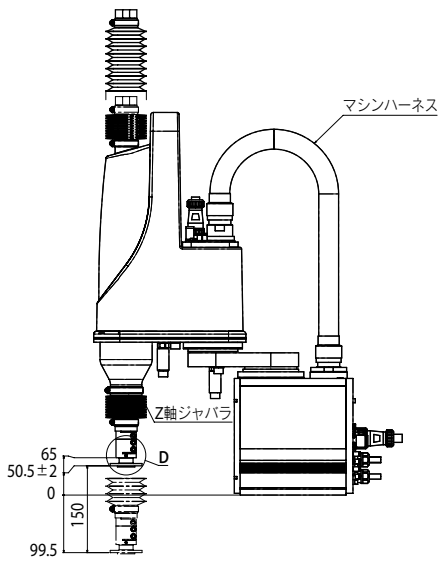
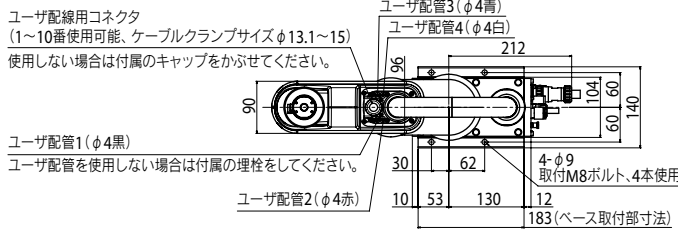
4-φ11

φ70  
 φ38  
 ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018  
 Z軸先端形状

垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモータール
LCM
単軸ロボット
CX
モーリスZ軸機
Robotiny
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコン単軸ロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スライネス
YP-X
クリーン
CONROLLER
CONTROR
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付キ
インバー
防塵・防滴

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	中道しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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			
	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		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。

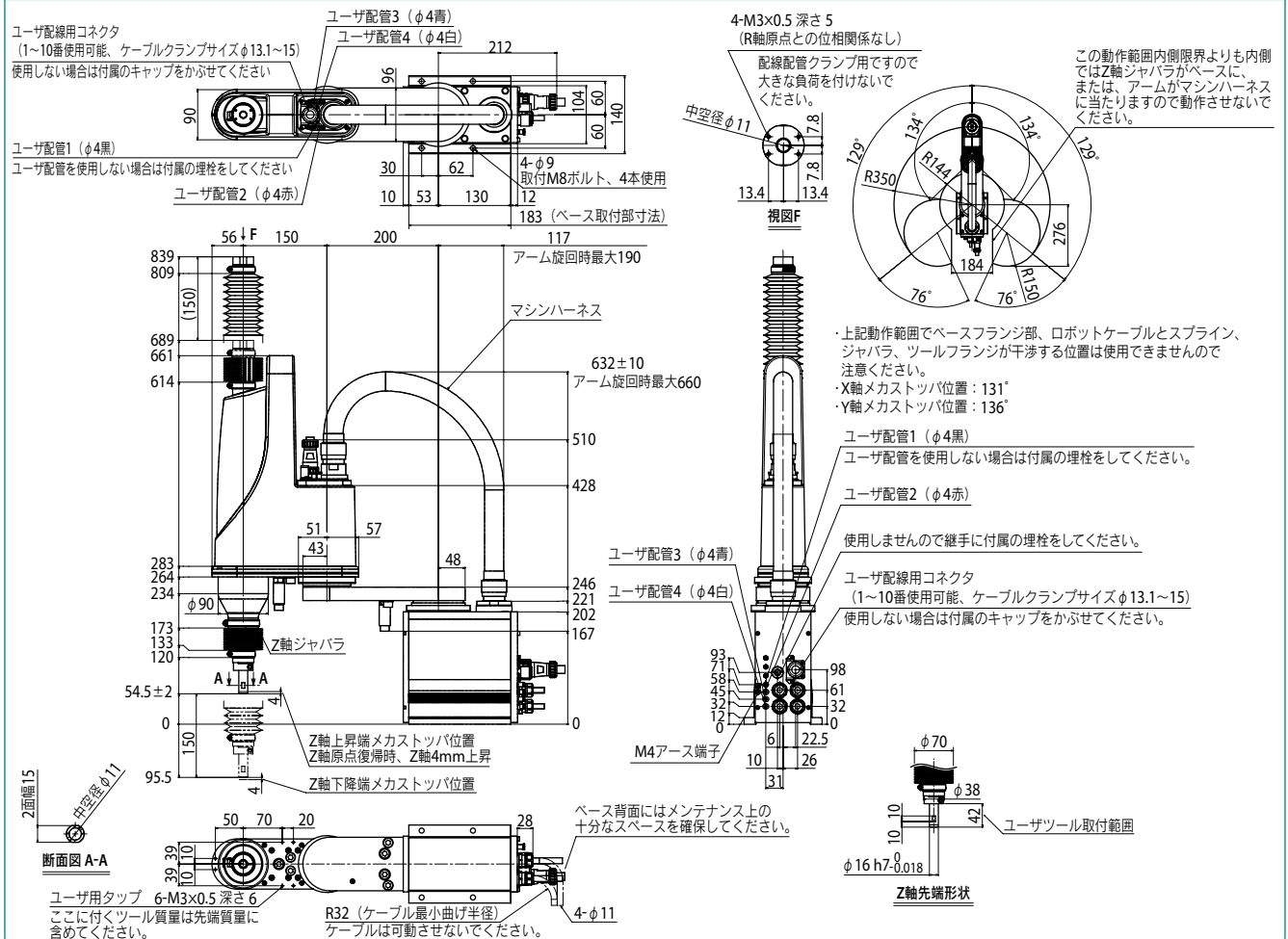
## 適用コントローラ

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、基準座標設定器具(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/>

## YK350XGP







# YK400XGP

防塵・防滴仕様



● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

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

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

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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、基準座標設定用具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

## YK400XGP

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

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

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。

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

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

ユーザ配管2 (φ4赤) 使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

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

M4アース端子

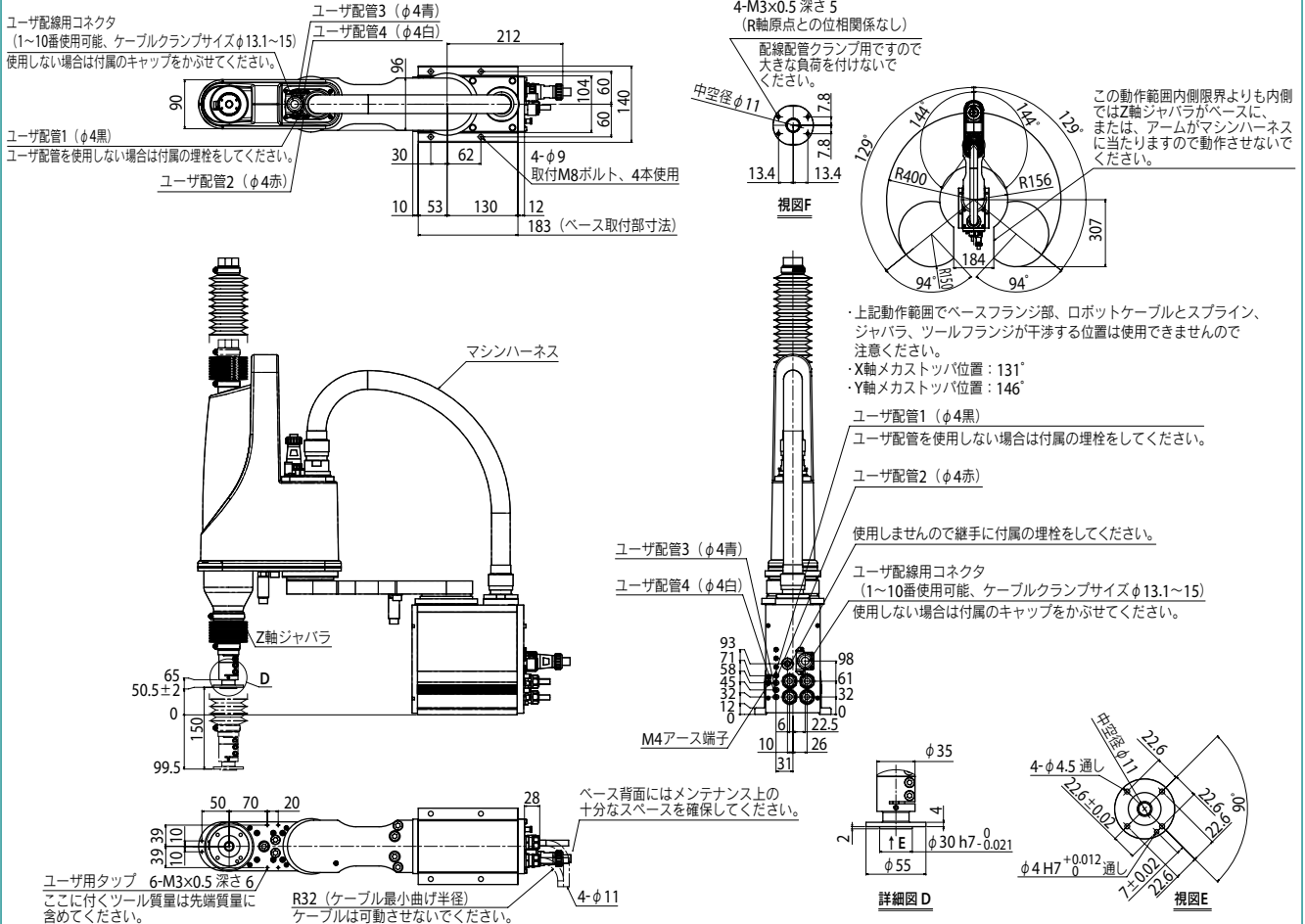
ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

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。

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。

Z軸先端形状

YK400XGP ツールフランジ取付仕様



# 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 (OP.A)** **オプションB (OP.B)** **オプションC (OP.C)** **オプションD (OP.D)** **オプションE (OP.E)** **アンプ (バッテリー)**

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

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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.メカストップ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		25 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 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。

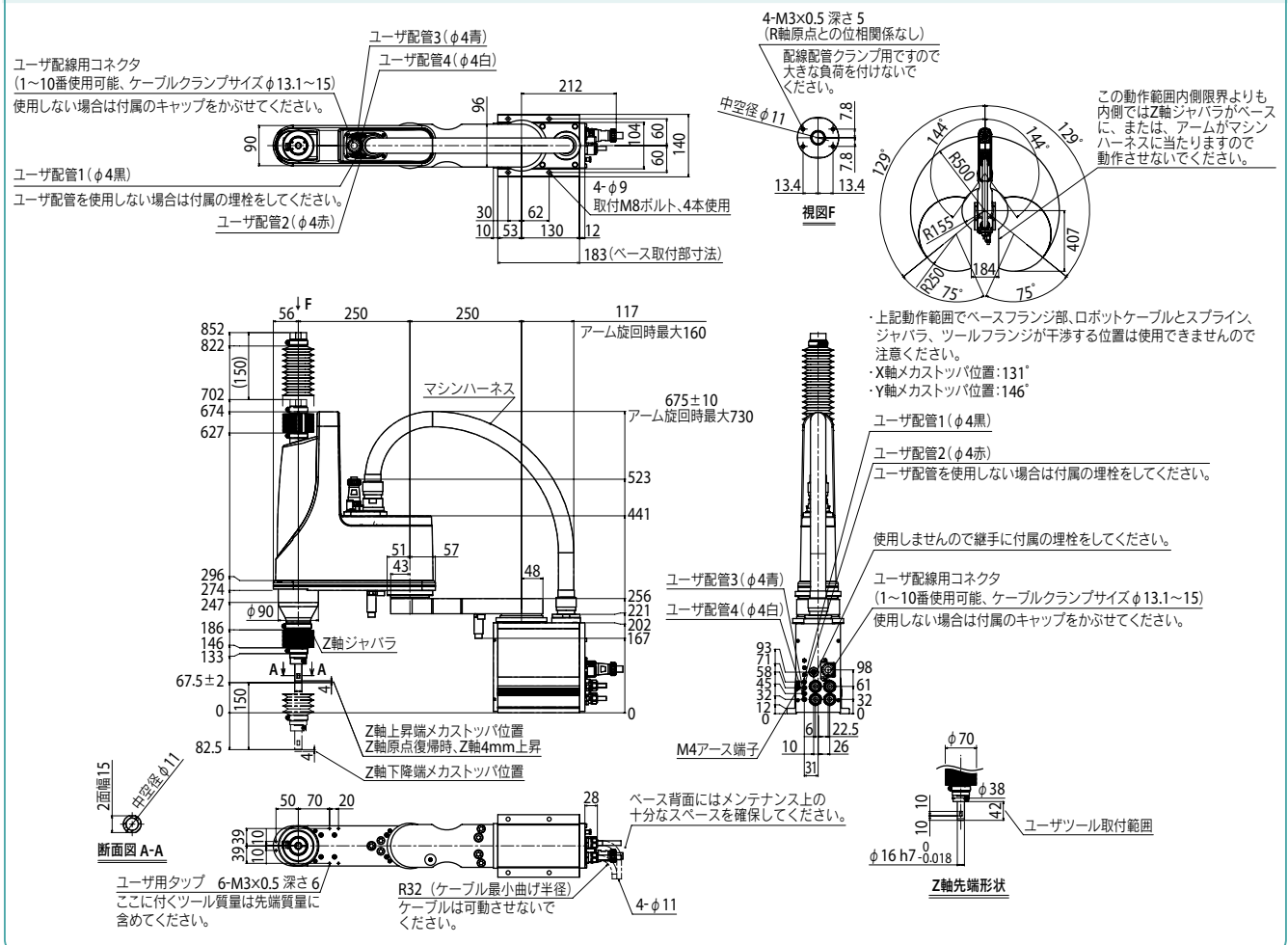
## 適用コントローラ

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。  
 \* 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。

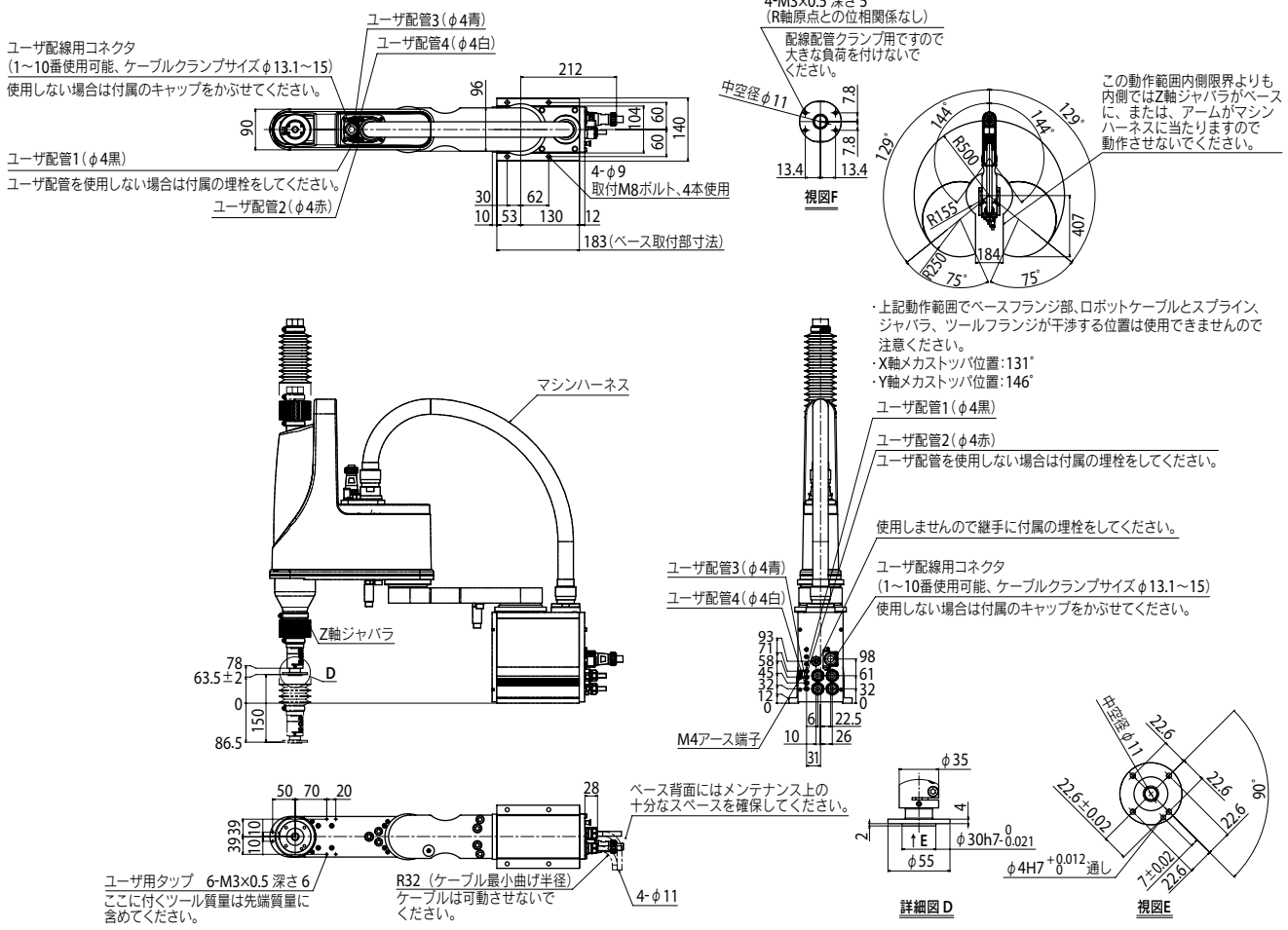
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGLP



垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス単軸
Robonty
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパネモーター
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
CONTROLER
各種情報
INFORMATION
全方位/
タインニー
小型/中型
大型
壁取付キ
アンバー
防塵防滴

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.678**

## 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 : 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。

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。

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。

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

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

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

X軸メカストップ位置:132°  
Y軸メカストップ位置: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 ハ ッ テ リ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	-----------------------------

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

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	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 <sup>*1</sup>	±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 <sup>*2</sup>	0.71 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	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。

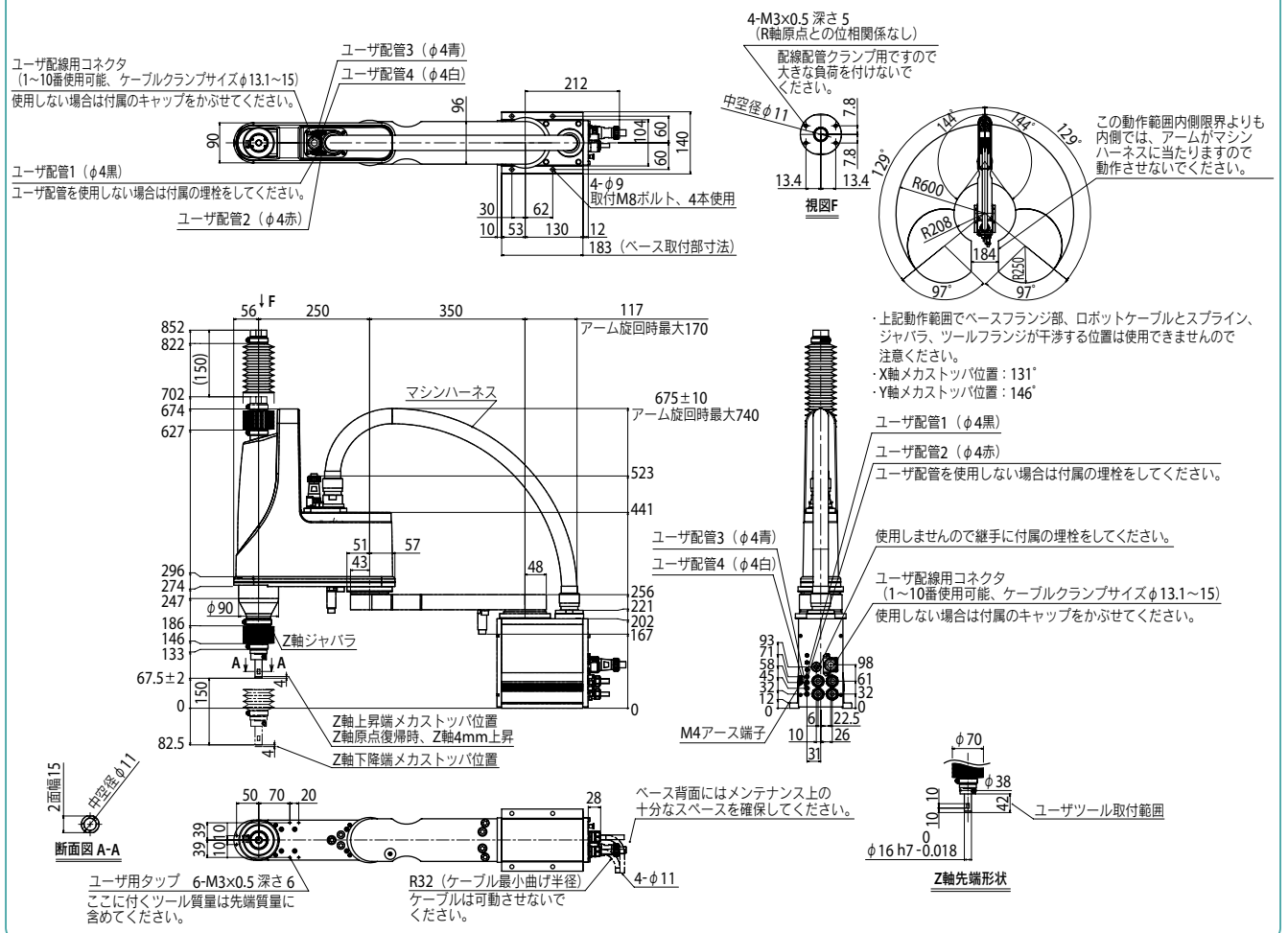
## 適用コントローラ

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。

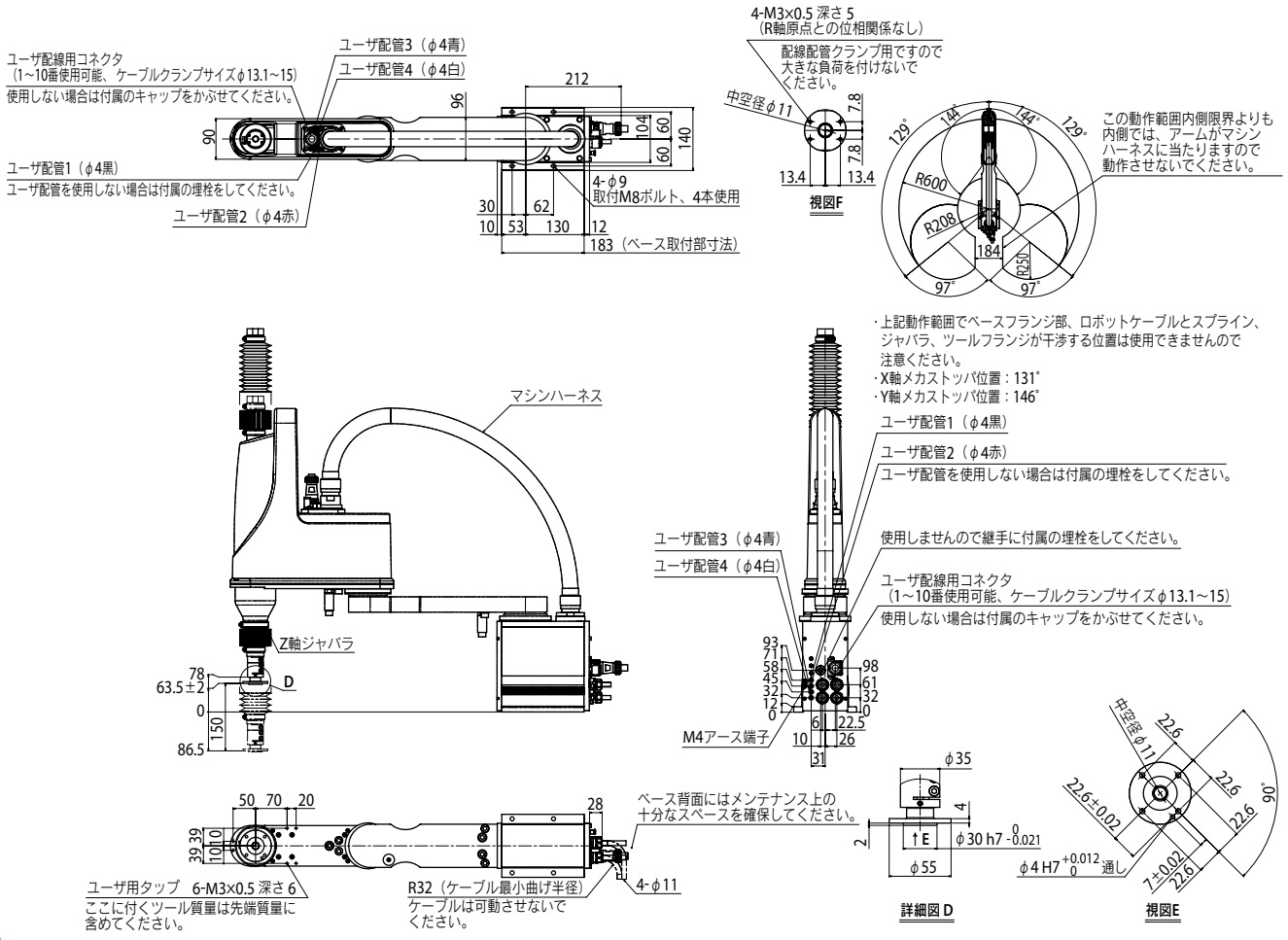
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLP



- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーター駆動
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーターレス駆動
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スクラロロボットの
- YK-X
- ヒック&スライズ
- YP-X
- クリーン
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- 全方位/
- タイナー
- 小型/中型
- 大型
- 駆取付ホ
- インバータ
- 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)	アンプバッテリー

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

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.3 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: 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。

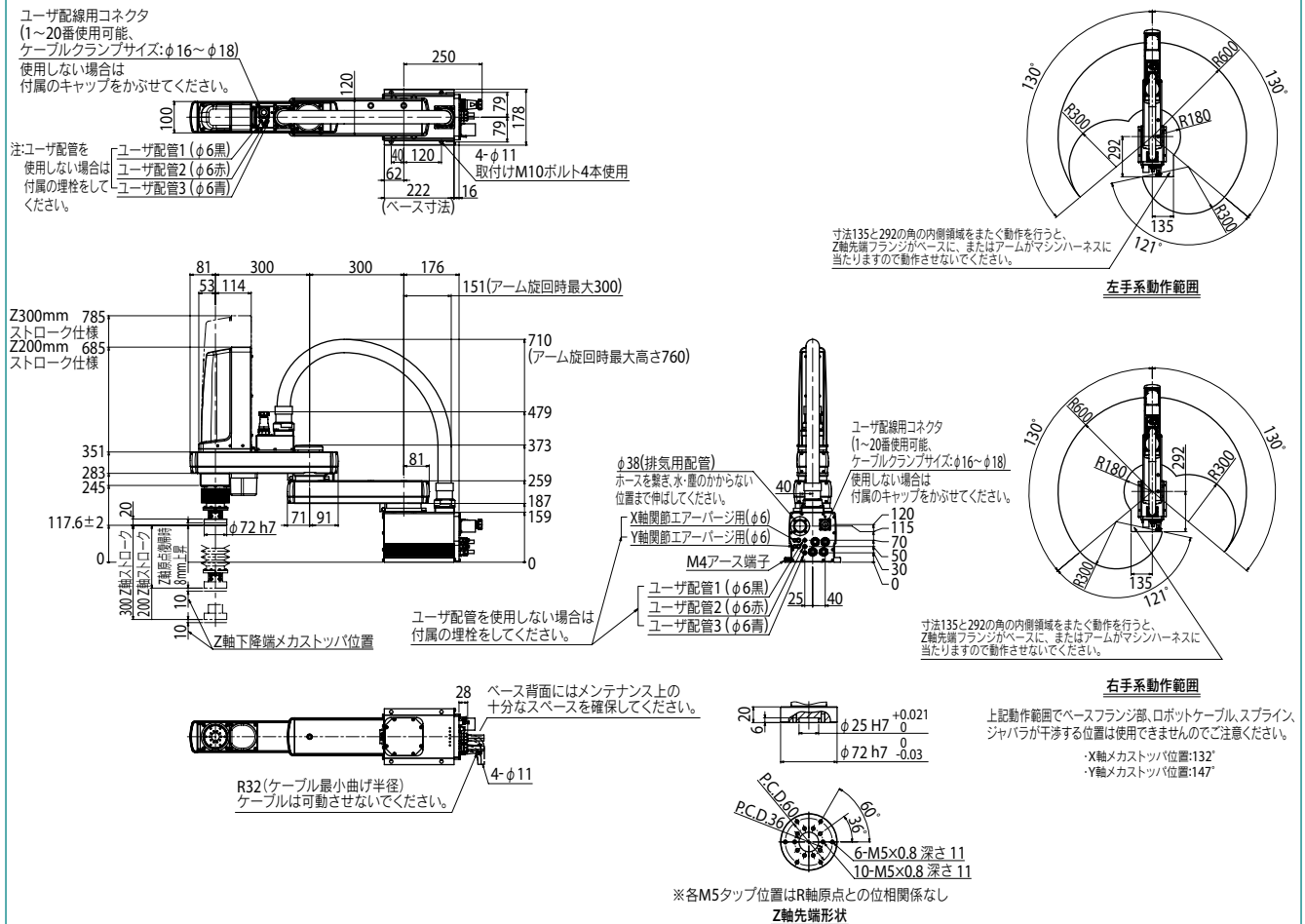
## ■適用コントローラ

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)	アンプ/バッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	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	±0.004°
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 × 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. 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/>

## 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プ位置

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

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。

φ25 H7 +0.021  
0  
φ90 h7 -0.035

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

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

※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**

6-M5×0.8 深さ 11  
10-M5×0.8 深さ 31

**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**

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。

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軸メカストップ位置: 132°  
・Y軸メカストップ位置: 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.678**

## ■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。

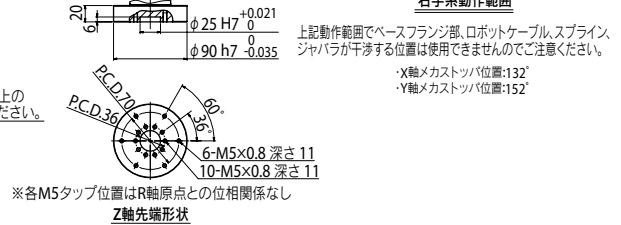
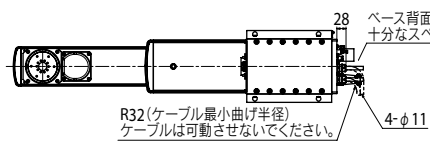
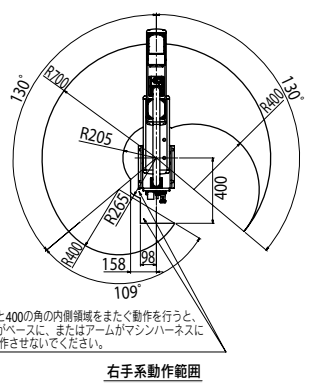
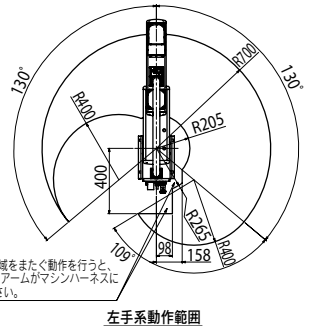
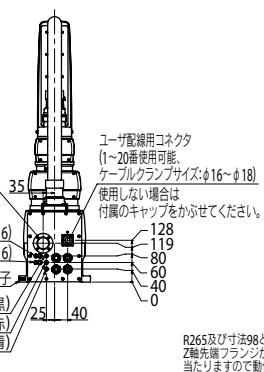
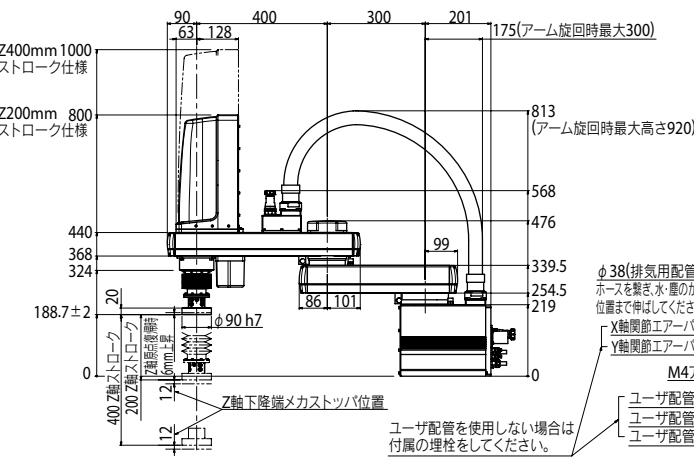
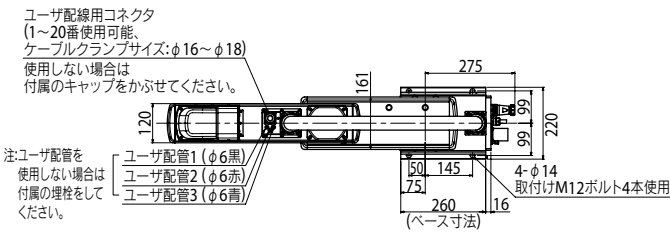
## ■適用コントローラ

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



適用コントローラ **RCX340 ▶ 678**

# YK800XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

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

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

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

## 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。
- \* 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°

# YK900XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK900XGP** - **F** - **RCX340-4**

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

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

## ■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	500 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
軸仕様	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 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 <sup>*1</sup>	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	9.9 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	920° /sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>	0.59 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: 58 kg		Z軸 400 mm: 60 kg	

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

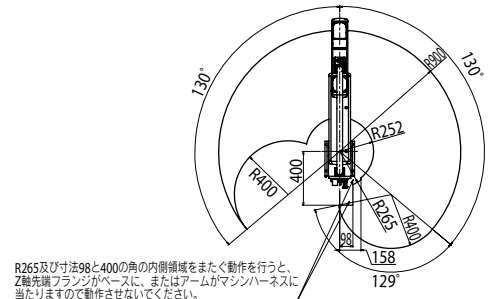
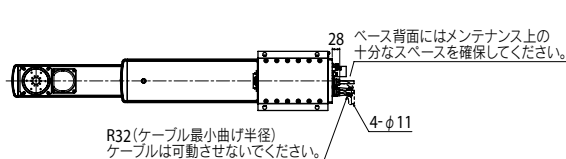
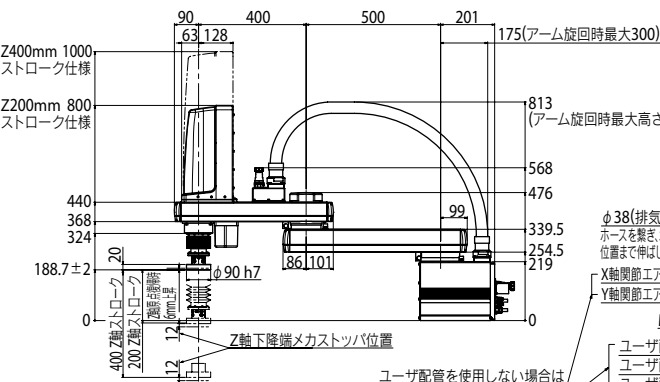
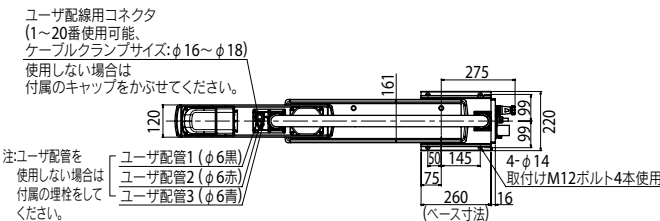
## ■適用コントローラ

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

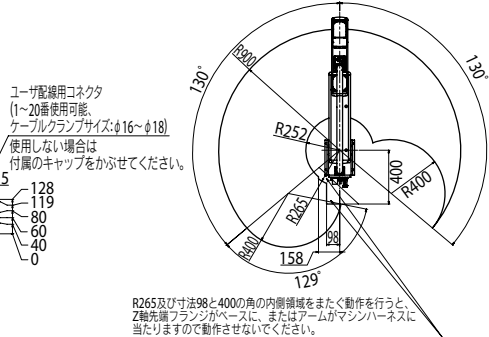
- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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/>

## YK900XGP



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、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
 ・X軸メカストップ位置: 132°  
 ・Y軸メカストップ位置: 152°

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし  
**Z軸先端形状**

