YK-X
Series

产品系列

YK-TW	全方位机型
YK-XG/YK-X	完全无皮带机型※
YK-XE	高性价比机型
YK-XGS	壁挂、翻转机型
YK-XGP	防尘、防滴机型

※YK1200X/XH除外

水平多关节机器人

机械臂长120mm～1200mm的行业高级别产品系列！

高性价比机型
YK400XE-4

超过 45 年的良好业绩

雅马哈机器人从水平多关节机器人的生产起步。自 1979 年生产了最初的水平多关节机器人“CAME”以来，45 年来坚持不懈地从事水平多关节机器人的开发。在市场中锻炼、反复改进而实现的长久业绩是雅马哈水平多关节机器人发展的基础。

1979 年
〈YK7000〉

以丰富的产品阵容为傲的 YAMAHA 水平多关节机器人

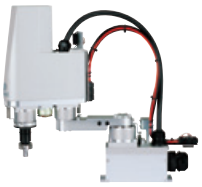
全方位机型

■ 机械臂长度　350mm / 500mm
■ 最大可搬运重量　5kg

YK500TW

微型机型 超小型水平多关节机器人

■ 机械臂长度　120mm ～220mm
■ 最大可搬运重量　1kg



YK120XG/YK150XG/YK180XG

YK180X/YK220X

小型机型

■ 机械臂长度　250mm ～ 400mm
■ 最大可搬运重量　5kg

YK250XG/YK350XG/YK400XG

中型机型

■ 机械臂长度　500mm ～ 600mm
■ 最大可搬运重量　5kg ～20kg

YK500XGL

YK500XG

YK600XGL

YK600XG/XGH

高性价比机型

■ 机械臂长度　400mm ～ 710mm
■ 最大可搬运重量　4kg ～ 10kg

YK400XE-4

YK510XE-10
YK610XE-10
YK710XE-10

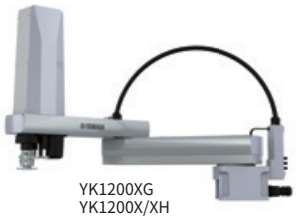
大型

■ 机械臂长度　700mm ～1200mm
■ 最大可搬运重量　10kg ～ 50kg

YK700XG

YK900XG

YK1000XG



YK1200XG
YK1200X/XH

壁挂、翻转机型

YK300XGS ～ YK1000XGS

壁挂型

翻转型

■ 壁挂型
机器人主机安装在墙面的机型

■ 翻转型
与壁挂型上下颠倒的机型

防尘、防滴机型

YK250XGP/YK350XGP/YK400XGP
YK500XGLP/YK600XGLP

YK500XGP ～ YK1000XGP

适合在水、粉尘较多的作业环境中使用的防尘、防滴型（相当于防护等级 IP65）

●有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

YK-TW 全方位机型

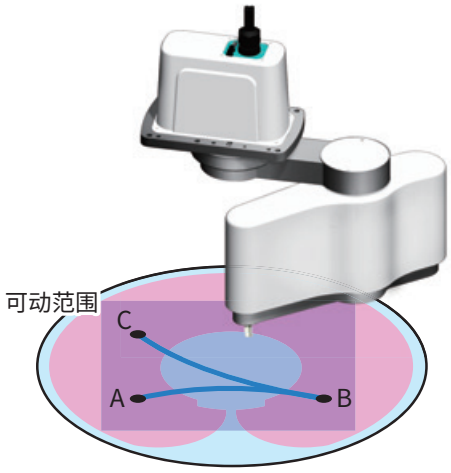
YK-TW POINT 1

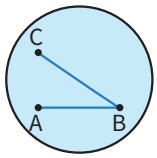
自由的布局设计

希望设备小型化！

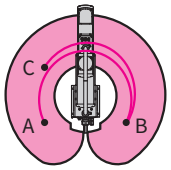
可在机器人下方 ϕ1000mm※1 范围内全区域动作

凭借悬挂结构和大范围的机械臂旋转角度，YK-TW 可在机器人下方 ϕ1000mm 范围内全区域动作。托盘及传送带在设置上没有限制，大大有利于设备的小型化。





全方位型 水平多关节机器人



标准型 水平多关节机器人

YK-TW POINT 2

提高生产效率

希望缩短节拍时间！

标准周期时间 0.29sec※1

凭借 Y 轴（第 2 臂）可在 X 轴（第 1 臂）下方通过的水平多关节结构，能够以理想路径实现点位间的高速移动。此外，通过内部重量平衡的优化，使周期时间比本公司以往机型缩短了 36%。

负载 1kg、执行水平 300mm、上下 25mm 的往返动作时，标准周期时间与本公司以往机型相比缩短约 36%。

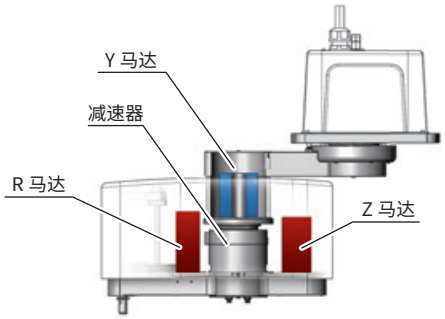
YK-TW POINT 3

实现更优异的品质

希望组装作业精度更高！

重复定位精度：XY 轴 ±0.01mm※2

比起并联机器人，重复定位精度大大提高。彻底改善了机器人内部结构，实现了重量平衡。同时，搭载了针对轻量和高刚性机械臂进行了合理调节的马达，实现了高精度定位。



中空结构

Y马达和减速器采用中空结构，可将线束收纳到机械臂内部。

可360度旋转！！

优化旋转重心力矩

左右配置R马达和Z马达，实现了重量的平衡。

降低了惯性，可实现高速动作！！

YK-TW POINT 4

希望在各种用途中

高速搬运重型工件！

可搬运重量：5kg

与同等机型比较，最大可搬运 5kg 重的工件。还可应对往往很重的前端工具，有利于装置的多功能化。

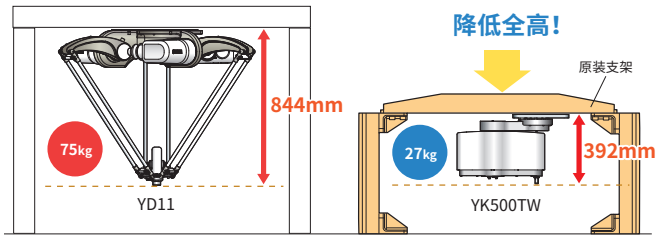
YK-TW POINT 5

设备更节省空间

希望降低设备高度！

总高低于并联机器人，更省空间

YK-TW 的总高为 392mm。可实现设备的紧凑化，提高装置的布局自由度。



※1. YK500TW 时　※2. YK350TW 时

YK-TW POINT 6

安装简便

并联机器人
需要大型台架，安装麻烦……

总高 392mm / 主机重量 27kg
惯性小，不需要坚固的框架

YK-TW POINT 7

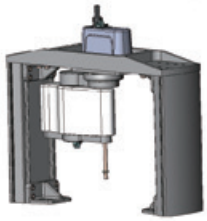
缩短工时

需要准备安装架，很麻烦……

备有 YK-TW 专用的安装架作为选件。

无须进行麻烦的强度计算，
可减少启动工时。

※ 外形尺寸、价格等的详情请咨询本公司。

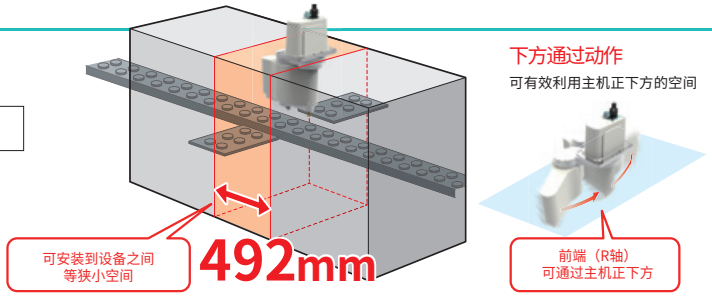


YK-TW POINT 8

适合狭小空间

希望安装到设备之间等狭小空间！

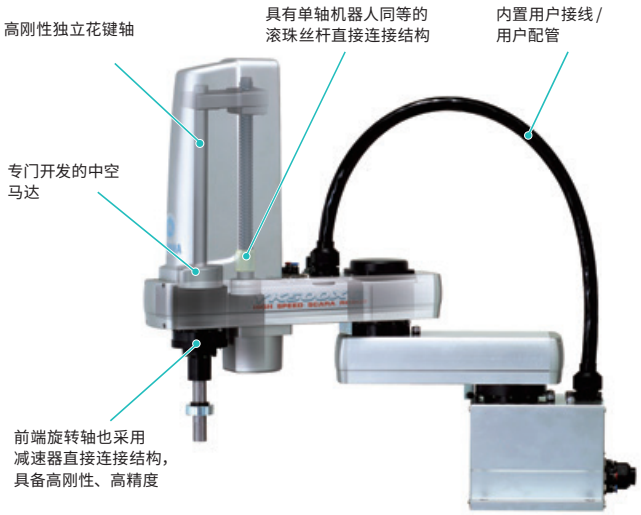
安装宽度 492mm※1



YK-XG 完全无皮带机型

优质的内部结构

※ 以 YK500XG 为例。

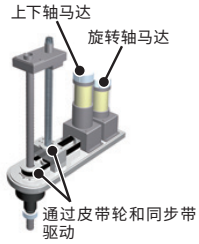


YK-XG POINT 1

完全无皮带结构

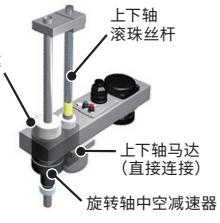
采用 ZR 轴直接联轴结构，实现完全无皮带结构。无皮带结构可大幅减少空转。可长期维持高精度。且无需担心皮带的破损、松弛和老化，可长期免维护使用（全方位机型、大型机型除外）。

以往机型



- 刚性和精度由传送带决定
- 传送带有松弛等老化现象

YK-XG 系列



- 高刚性、高精度
- 无需担心传送带的松弛和断裂
- 长期免维护

YK-XG POINT 2

位置检测器采用旋转变压器

采用无电子零部件和光学元件的简单结构，具有环境适应性强、故障率低的特点。结构上不会像光学编码器那样，会因为电子零部件故障、磁盘结露、黏附油污等因素而导致检测故障。而且，由于绝对式规格 / 增量式规格均为相同的机械规格，采用通用的控制器，因此只需设定参数即可变更规格。在绝对数据备份电池完全耗尽时，还能以增量式规格动作，即使万一发生情况，也无需停止生产线。

※ 旋转变压器具有不使用任何电子零部件的简单结构。对低温、高温、撞击、电子噪声、粉尘、油等恶劣环境的适应性强，可用于尤其对可靠性要求高的汽车、火车、航空设备等领域。

光学编码器

- 光学式
- 需要电子零部件，结构复杂
- 会因为电子零部件故障、磁盘结露、黏附油污等因素而导致不良

导致检测不良

旋转变压器

- 磁式
- 只有铁芯和线圈的简单结构，潜在故障因素较少
- 抗撞击、抗电子噪声能力强

高可靠性

YK-XG POINT 3

优异的维护性

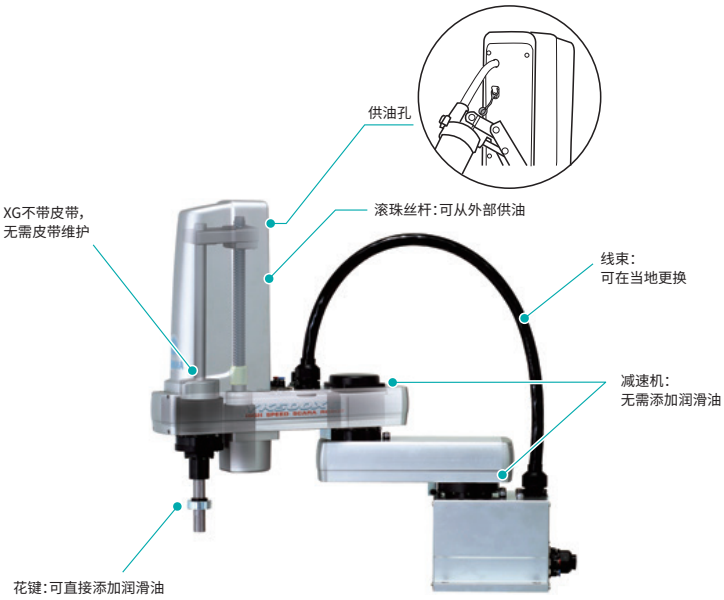
雅马哈水平多关节机器人 YK-XG 系列从前面和上面都可以打开外罩。外罩和电缆分别为独立结构，容易维护。普通的减速器更换润滑油时必须拆开齿轮，不但花费工时，还可能引起位置偏移，而雅马哈水平多关节机器人的减速器采用长寿命产品，无需更换润滑油。

以下对象产品的外盖背面已开设润滑油供油孔。需要供油时，无需拆下外盖，轻松保养。

对象产品	YK600XGH, YK700XG, YK800XG, YK900XG, YK1000XG, YK1200XG

※ 对象机型可能会因设计变更等原因而追加或减少。

※2020 年 3 月以前出厂的产品没有供油孔，但可更换为有供油孔的外盖。（有安装兼容性。可另购有供油孔的外盖）



YK-XG POINT 4

客户可自行更换马达和滚珠丝杆等

使用其他公司的水平多关节机器人时，更换马达或滚珠丝杆比较费时，客户更换起来可能比较困难。

如果是雅马哈的水平多关节机器人，更换这些零件比较轻松，客户可以自行完成。

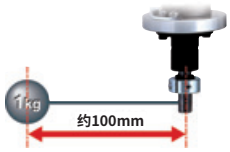
YK-XG POINT 5

即使较大偏移，也可高速搬运重型工件

水平多关节机器人的性能不能仅靠标准周期时间来说明。在实际使用环境中，有很多较重工件和偏移较大的工件。此时 R 轴容许惯性力矩较低的机器人需要降低动作时的速度，这导致周期时间大幅延长。雅马哈水平多关节机器人 YK-XG 型所有的前端旋转轴均直接连接减速机。与一般减速后使用皮带的传输结构比，由于具有较高的 R 轴容许惯性力矩，因此偏移的工件也可以高速动作。

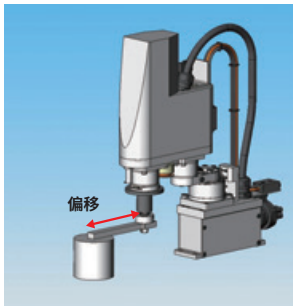
YK120～220XG
(R 轴容许惯性力矩：0.01kgm²)

前端负载重量 1kg 时，
通过约 100mm 的偏移即可动作。



自动设定合适的加减速

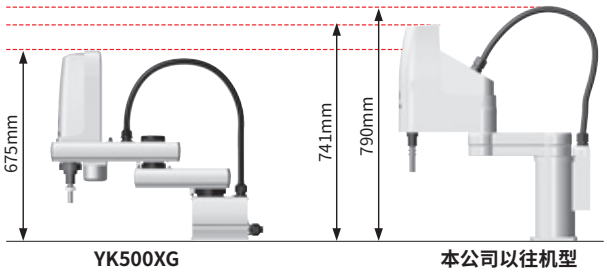
惯性力矩（惯性）因工件形状、从 R 轴前端到负载重心的偏移距离而异。
即使搬运重量相同，偏移较大时该数值也会增大，必须降低动作时的加速度。
对于 RCX340，只需设定惯性力矩的值即可自动设定为合适的加速度，无需其他繁琐的设定。



YK-XG POINT 6

小巧

通过改变电缆布局，使电缆高度低于主机外罩。而且，通过使用型材底座和低总高马达，实现了同级别产品中的较低总高。



YK-XG POINT 7

可选配空心中通轴＆工具法兰

可选配易于前端工具配线的空心中通轴和安装工具所用的工具法兰。

便于处理气路和配线的空心中通轴选件

※YK250XG~YK400XG
YK500XGL/YK600XGL

便于前端工具安装的工具法兰选件

※YK250XG~YK1000XG

YK-XG POINT 8

区域控制（＝自动设定合适的加减速）功能

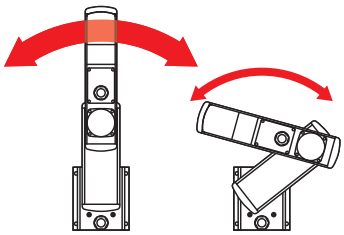
水平多关节机器人在机械臂收起和伸出的状态下，对马达、减速器施加的负荷大不相同。雅马哈水平多关节机器人可以根据动作开始时机械臂的姿态和动作结束时机械臂的姿态，自动匹配加速度、减速度。因此，只需最初输入搬运重量，马达最大转矩和减速器允许最大转矩就不会超出允许值。充分发挥马达的上限功率，保持高加减速。

YK500XG 的 X 轴时

机械臂收起和伸出状态的扭矩相差 5 倍。

▼

对寿命、动作时的震动和控制性有较大影响



马达扭矩如果超过峰值 →对控制性造成不良影响、产生机械震动等
超出减速器的允许最大扭矩 →提前损坏、大幅减少使用寿命

迅速停止，确保长寿命

YK-XE 高性价比机型

YK-XE POINT 1

高性价比

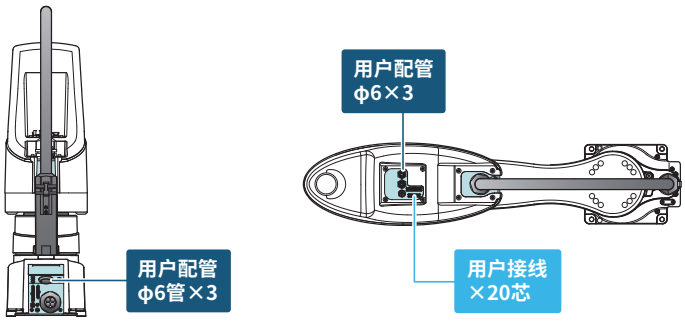
Cost performance（性价比）高。
能够以合适的价格实现生产现场的高效率、省人力、稳定品质。

YK400XE-4　YK510XE-10　YK610XE-10　YK710XE-10

YK-XE POINT 2

适用性提高

可用于工具用途的接线和配管的数量、粗细为同等级别产品中的较高水平。
简化布线和布管，降低断线的风险。
（YK510XE-10、YK610XE-10、YK710XE-10）



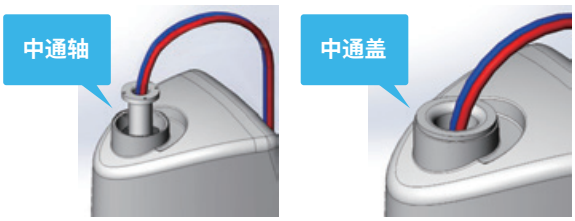
※YK400XE-4 为用户接线 ×10 芯，用户配管 φ4×3 根。

YK-XE POINT 3

选配规格

可选择中通轴、中通盖

可选择便于处理气路和配线的配线及配管用“中通轴”、“中通盖”。
无需设计、制作配线及配管安装用锁紧片等，还可轻松探讨配线及配管的路径。
另外，通过穿过本体内部，减轻了对动作时断线的担心。

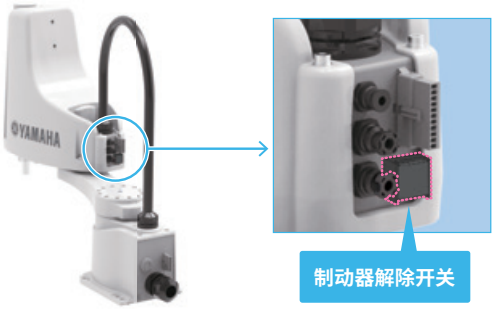


YK-XE POINT 4

选配规格

可选择制动器解除开关

在紧急停止状态下按下“制动器解除开关”期间，可解除 Z 轴制动器，使 Z 轴上下移动（放开开关时，对 Z 轴施加制动）。
调整设置时更加方便。



YK-XGS　壁挂、翻转机型

悬挂型全新升级 完全无皮带式结构兼具高刚性

将以往的悬挂型改装为壁面安装型，提高了系统设计的自由度。可以缩小生产设备的整体尺寸。产品系列中还增加了操作面可以向上的翻转机型，扩大了作业方向的自由度。此外，实现了完全无皮带式结构，最大搬运重量 20kg，R 轴允许惯性力矩可达 1kgm^2※。可以安装大型机械手，以适合高载荷作业。

※YK700XGS ～ YK1000XGS

翻转型

YK-XGP　防尘、防滴机型

采用上下波纹管结构，提高了防尘、防滴性能

即使在水和粉尘飞散的作业环境中也可以使用的防尘、防滴型机器人，现在全新升级为完全无皮带式结构。无皮带老化现象，对恶劣环境的适应性强，且采用上下波纹管结构，提高了防尘、防滴性能。

※YK250XGP ～ YK600XGLP

相当于防护等级 IP65（IEC60529）

对关节部位加以密封，无需吹洗也可确保防尘、防滴性能。相当于防护等级 IP65(IEC60529)。

IP 6 5

- **防水程度：5**
  任意角度喷射出的水无不良影响。规定的喷射水压力为30KPa (30KN/m^2,0.3kgf/cm)、喷射速度为12.5升/分、时间为3分钟。
  ※压力超出该值时，可能会进水。
- **防固态异物的程度：6**
  无粉尘进入现象。

标配用户接线用防尘防滴连接器

YK250XGP ～ 600XGLP（臂部）

YK250XGP ～ 600XGLP（底座部）

水平多关节机器人 / 单轴机器人 / 直交机器人 / 拾放型机器人　各种对象

支持食品用润滑油

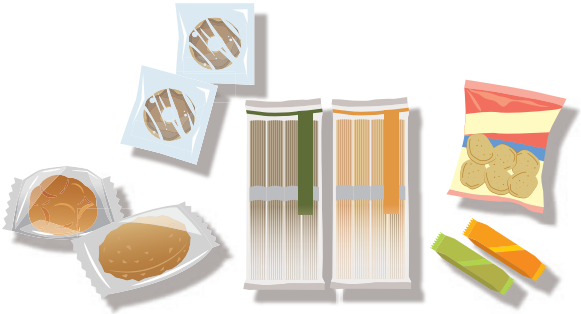
本公司机器人正在使用的润滑油可变更为食品用润滑油。

■ 若无特别指定，则为本公司指定润滑油。
■ 也可变更为非本公司指定润滑油（客户支付）。

详情请咨询雅马哈营业人员。

支持以特别订购方式添加波纹管！

※ 在日本国外使用时，请咨询本公司。



类型／机型		型号	机械臂长度 (mm)	Z 轴行程 (mm)	最大可搬运重量 (kg)	标准周期时间 (sec)※1
全方位机型		YK350TW	350	130	5.0	0.32
		YK500TW	500	130	5.0 (4.0)※3	0.29
标准	超小型（微型）	YK120XG	120	50	1.0	0.33
		YK150XG	150	50	1.0	0.33
		YK180XG	180	50	1.0	0.33
		YK180X	180	100	1.0	0.39
		YK220X	220	100	1.0	0.42
	小型	YK250XG	250	150	5.0 (4.0)※3	0.43
		YK350XG	350	150	5.0 (4.0)※3	0.44
		YK400XE-4	400	150	4.0 (3.0)※3	0.41
		YK400XG	400	150	5.0 (4.0)※3	0.45
	中型	YK500XGL	500	150	5.0 (4.0)※3	0.48
		YK500XG	500	200/300	10.0	0.42
		YK510XE-10	510	200	10.0 (9.0)※3	0.38
		YK600XGL	600	150	5.0 (4.0)※3	0.54
		YK600XG	600	200/300	10.0	0.43
		YK610XE-10	610	200	10.0 (9.0)※3	0.39
		YK600XGH	600	200/400	20.0 (19.0)※3	0.47
	大型	YK700XGL	700	200/300	10.0 (9.0)※3	0.50
		YK710XE-10	710	200	10.0 (9.0)※3	0.42
		YK700XG	700	200/400	20.0 (19.0)※3	0.42
		YK800XG	800	200/400	20.0 (19.0)※3	0.48
		SP-YK1200XG-SA08	800	400	50.0 (48.0)※3	-
		YK900XG	900	200/400	20.0 (19.0)※3	0.49
		YK1000XG	1000	200/400	20.0 (19.0)※3	0.49
		SP-YK1200XG-SA10	1000	400	50.0 (48.0)※3	0.74
		YK1200XG	1200	400	50.0	0.61
		YK1200X	1200	400	50.0	0.91
		YK1200XH	1200	400	50.0	0.66
壁挂、翻转机型		YK300XGS※2	300	150	5.0 (4.0)※3	0.49
		YK400XGS※2	400	150	5.0 (4.0)※3	0.49
		YK500XGS	500	200/300	10.0	0.45
		YK600XGS	600	200/300	10.0	0.46
		YK700XGS	700	200/400	20.0	0.42
		YK800XGS	800	200/400	20.0	0.48
		YK900XGS	900	200/400	20.0	0.49
		YK1000XGS	1000	200/400	20.0	0.49
防尘、防滴机型		YK250XGP	250	150	4.0	0.50
		YK350XGP	350	150	4.0	0.52
		YK400XGP	400	150	4.0	0.50
		YK500XGLP	500	150	4.0	0.66
		YK500XGP	500	200/300	10.0	0.55
		YK600XGLP	600	150	4.0	0.71
		YK600XGP	600	200/300	10.0	0.56
		YK600XGHP	600	200/400	18.0	0.57
		YK700XGP	700	200/400	20.0	0.52
		YK800XGP	800	200/400	20.0	0.58
		YK900XGP	900	200/400	20.0	0.59
		YK1000XGP	1000	200/400	20.0	0.59
洁净型机型		请参阅 P.104				

※1. 按下述条件测量的标准周期时间。
·垂直方向 25mm、水平方向 100mm 的往返动作时（微型）
·垂直方向 25mm，水平方向 300mm 的往返动作时（小型、中型、大型）
※2. YK300XGS、YK400XGS 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。
※3. 选配件规格（工具法兰安装规格、用户接线配管花键中通规格等）时，最大搬运重量如（ ）内所示。

水平多关节机器人

YK-X SERIES

CONTENTS

■ YK-X 规格一览表 ····· 70
■ 订购型号说明 ····· 71
■ 订购型号用语说明 ····· 71

全方位

YK350TW ····· 72
YK500TW ····· 74

微型

YK120XG ····· 76
YK150XG ····· 77
YK180XG ····· 78
YK180X ····· 79
YK220X ····· 80

小型

YK250XG ····· 81
YK350XG ····· 83
YK400XE-4 ····· 86
YK400XG ····· 88

中型

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

大型

YK700XGL ····· 99
YK710XE-10 ····· 100
YK700XG ····· 101
YK800XG ····· 102
SP-YK1200XG-SA08 ····· 103
YK900XG ····· 104
YK1000XG ····· 105
SP-YK1200XG-SA10 ····· 106
YK1200XG ····· 107
YK1200X ····· 108
YK1200XH ····· 109

壁挂、悬挂、翻转型

YK300XGS ····· 110
YK400XGS ····· 112
YK500XGS ····· 114
YK600XGS ····· 115
YK700XGS ····· 116
YK800XGS ····· 117
YK900XGS ····· 118
YK1000XGS ····· 119

防尘、防滴型

YK250XGP ····· 120
YK350XGP ····· 122
YK400XGP ····· 124
YK500XGLP ····· 126
YK500XGP ····· 128
YK600XGLP ····· 129
YK600XGP ····· 131
YK600XGHP ····· 132
YK700XGP ····· 133
YK800XGP ····· 134
YK900XGP ····· 135
YK1000XGP ····· 136

YK-X 规格一览表

机型		机型名称	臂长(mm)和XY轴合成最高速度(m/s)	标准周期时间(sec)※1	最大搬运重量(kg)	R轴容许惯性力矩(kgm²)	完全无皮带结构※2	刊载页
			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（额定） 0.05（最大）		P.72
全方位		YK500TW	6.8	0.29	5.0	0.005（额定） 0.05（最大）		P.74
标准	微型	YK120XG	3.3	0.33	1.0	0.01	●	P.76
标准	微型	YK150XG	3.4	0.33	1.0	0.01	●	P.77
标准	微型	YK180XG	3.3	0.33	1.0	0.01	●	P.78
标准	微型	YK180X	3.3	0.39	1.0	0.01	●	P.79
标准	微型	YK220X	3.4	0.42	1.0	0.01	●	P.80
标准	小型	YK250XG	4.5	0.43	5.0	0.05	●	P.81
标准	小型	YK350XG	5.6	0.44	5.0	0.05	●	P.83
标准	小型	YK400XE-4	6.0	0.41	4.0	0.05		P.86
标准	小型	YK400XG	6.1	0.45	5.0	0.05	●	P.88
标准	中型	YK500XGL	5.1	0.48	5.0	0.05	●	P.90
标准	中型	YK500XG	7.6	0.42	10.0	0.30	●	P.92
标准	中型	YK510XE-10	7.8	0.38	10.0	0.30		P.93
标准	中型	YK600XGL	4.9	0.54	5.0	0.05	●	P.94
标准	中型	YK600XG	8.4	0.43	10.0	0.30	●	P.96
标准	中型	YK610XE-10	8.6	0.39	10.0	0.30		P.97
标准	中型	YK600XGH	7.7	0.47	20.0	1.0	●	P.98
标准	大型	YK700XGL	9.2	0.50	10.0	0.30	●	P.99
标准	大型	YK710XE-10	9.5	0.42	10.0	0.30		P.100
标准	大型	YK700XG	8.4	0.42	20.0	1.0	●	P.101
标准	大型	YK800XG	9.2	0.48	20.0	1.0	●	P.102
标准	大型	SP-YK1200XG-SA08		-	50.0 (48.0)	2.45	●	P.103
标准	大型	YK900XG	9.9	0.49	20.0	1.0	●	P.104
标准	大型	YK1000XG	10.6	0.49	20.0	1.0	●	P.105
标准	大型	SP-YK1200XG-SA10		0.74	50.0 (48.0)	2.45	●	P.106
标准	大型	YK1200XG	7.7	0.61	50.0	2.45	●	P.107
标准	大型	YK1200X	7.4	0.91	50.0	2.45		P.108
标准	大型	YK1200XH	7.4	0.66	50.0	2.45		P.109
壁挂、悬挂、翻转型		YK300XGS	4.4	0.49	5.0	0.05	●	P.110
壁挂、悬挂、翻转型		YK400XGS	6.1	0.49	5.0	0.05	●	P.112
壁挂、悬挂、翻转型		YK500XGS	7.6	0.45	10.0	0.3	●	P.114
壁挂、悬挂、翻转型		YK600XGS	8.4	0.46	10.0	0.3	●	P.115
壁挂、悬挂、翻转型		YK700XGS	8.4	0.42	20.0	1.0	●	P.116
壁挂、悬挂、翻转型		YK800XGS	9.2	0.48	20.0	1.0	●	P.117
壁挂、悬挂、翻转型		YK900XGS	9.9	0.49	20.0	1.0	●	P.118
壁挂、悬挂、翻转型		YK1000XGS	10.6	0.49	20.0	1.0	●	P.119
防尘、防滴型		YK250XGP	4.5	0.50	4.0	0.05	●	P.120
防尘、防滴型		YK350XGP	5.6	0.52	4.0	0.05	●	P.122
防尘、防滴型		YK400XGP	6.1	0.50	4.0	0.05	●	P.124
防尘、防滴型		YK500XGLP	5.1	0.66	4.0	0.05	●	P.126
防尘、防滴型		YK500XGP	7.6	0.55	10.0	0.3	●	P.128
防尘、防滴型		YK600XGLP	4.9	0.71	4.0	0.05	●	P.129
防尘、防滴型		YK600XGP	8.4	0.56	10.0	0.3	●	P.131
防尘、防滴型		YK600XGHP	7.7	0.57	20.0	1.0	●	P.132
防尘、防滴型		YK700XGP	8.4	0.52	20.0	1.0	●	P.133
防尘、防滴型		YK800XGP	9.2	0.58	20.0	1.0	●	P.134
防尘、防滴型		YK900XGP	9.9	0.59	20.0	1.0	●	P.135
防尘、防滴型		YK1000XGP	10.6	0.59	20.0	1.0	●	P.136

※1. 按下述条件测量的标准周期时间。
・垂直方向25mm、水平方向100mm的往返动作时（微型）
・垂直方向25mm、水平方向300mm的往返动作时（小型、中型、大型）
※2. 无皮带结构可大幅减少空转，因此可以长期维持高精度。
且无需担心皮带的断裂、松弛和老化，可长期免维护使用。

订购型号说明

雅马哈水平多关节机器人 YK-X 系列的订购型号以机械部分和控制器部分连在一起的形式来表示。

〈例〉

● **机械部分 ▶ YK250XG**

- Z 轴行程 ▷ 150mm
- 法兰工具 ▷ 有
- 中通轴 ▷ 有
- 电缆长度 ▷ 3.5m

● **控制器 ▶ RCX340**

● **订购型号**

YK250XG -150 -F -S -3L -RCX340

机械部分　　控制器部分

控制器的详情请参阅控制器说明页。 **RCX340 ▶** P.638

①机器人主机	②Z 轴行程	③法兰工具	④中通轴	⑤电缆长度	⑥适用控制器
YK★★★	50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 300 300mm 400 400mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	2L 2m 3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX340

※1. 仅适用于主轴。

订购型号用语说明 ※根据机型不同，订购型号的选择项目可能有所不同

①机器人主机	请填写机器人主机的型号。
②原点复归方法（仅YK400XE-4）	请选择原点复归方法。 S：传感器规格　　T：撞块规格
③Z轴行程	请选择Z轴的行程。 机型不同可选择的行程也不同，请在各机型页面予以确认。
④法兰工具	便于前端工具安装的法兰工具选件。 空白：无　　F：有
⑤中通轴/盖	便于处理气路和配线的空心中通轴选件。 空白：无　　S：带中通轴　　C：带中通盖
⑥制动器解除开关	请选择制动器解除开关的有无。 空白：无　　BS：有
⑦电缆长度	可以选择连接机器人和控制器的机器人电缆的长度。 2L：2m (※1)　3L：3.5m　5L：5m　10L：10m ※1. 仅YK120XG、YK150XG、YK180XG可选择。
⑧适用控制器	请选择RCX340。

YK350TW

全方位型

●臂长 350mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK350TW - 130	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-	
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	配管中通	电缆长度		适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	130：130mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m									

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		175 mm	175 mm	130 mm	—
	旋转范围		±225°	±225°	—	±720°
马达输出 AC			750 W	400 W	200 W	105 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	同步带	直接连接	同步带	同步带
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			5.6 m/sec		1.5 m/sec	3000°/sec
最大可搬运重量※2			5 kg			
标准周期时间：1kg 可搬运时※3			0.32 sec			
R轴容许惯性力矩※4		额定	0.005 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
用户配线			0.15 sq × 8 根			
用户配管（外径）			φ6 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			26 kg			

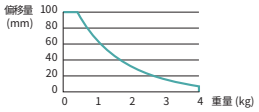
※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 法兰工具规格（选配件）为4kg。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、1kg搬运重量、粗定位拱形移动时。
※4. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

R轴容许惯性力矩（负载惯性）

负载重量与到R轴中心的偏移量（重心位置）的推荐位置关系如下图所示。

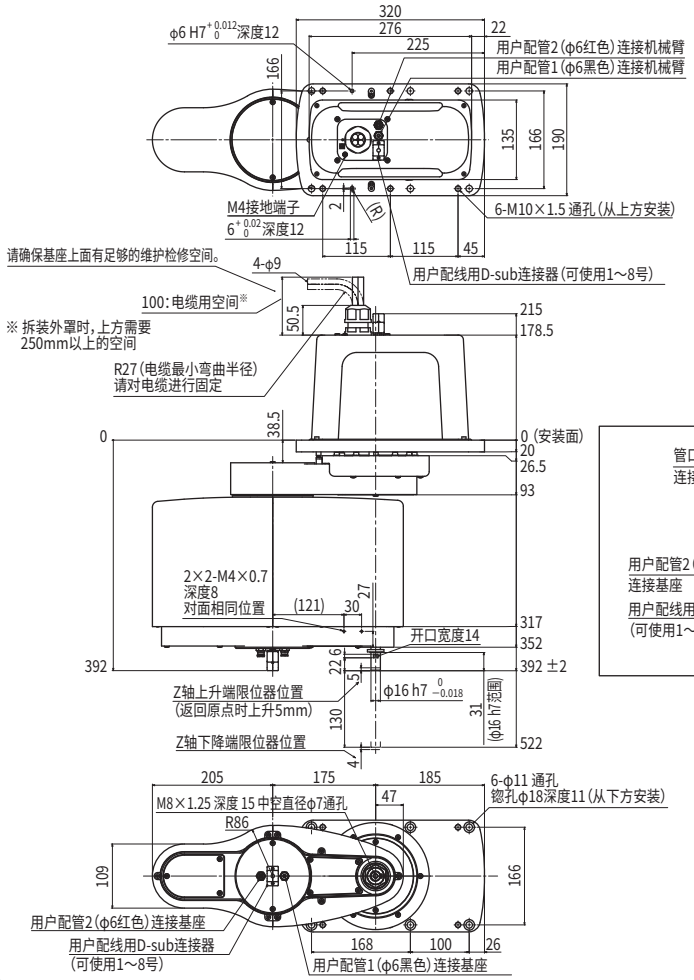


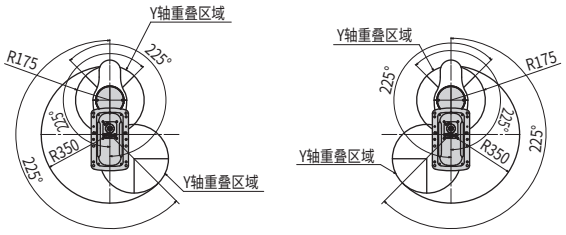
※ 搬运重量超过4kg时，R轴惯性力矩可能会超过额定值，请设定适合的参数。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

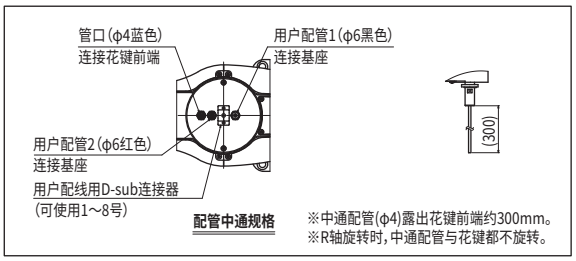
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK350TW





动作范围

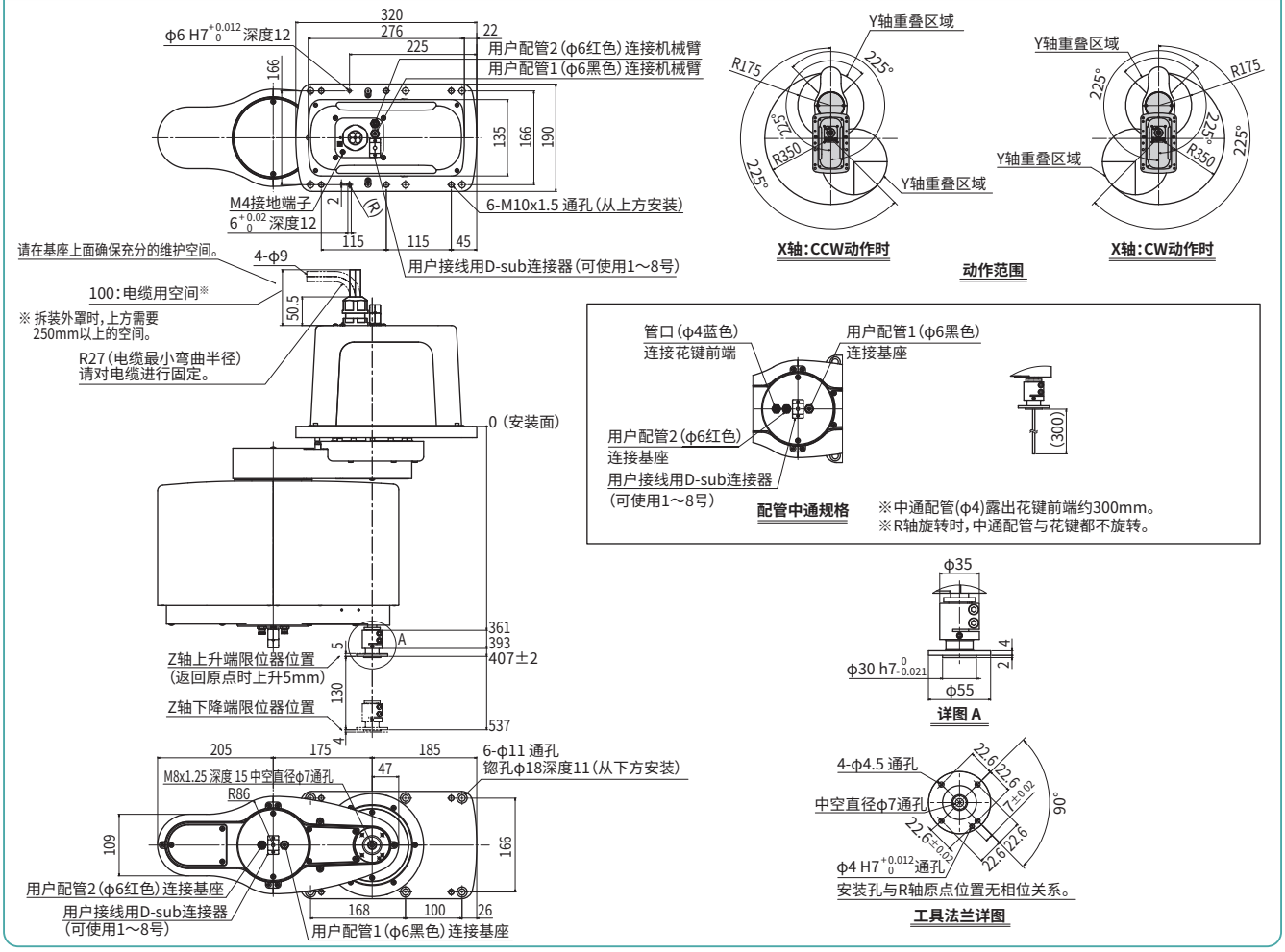


配管中通规格

※中通配管（φ4）露出花键前端约300mm。
※R轴旋转时，中通配管与花键都不旋转。

适用控制器 RCX340 ▶ 638

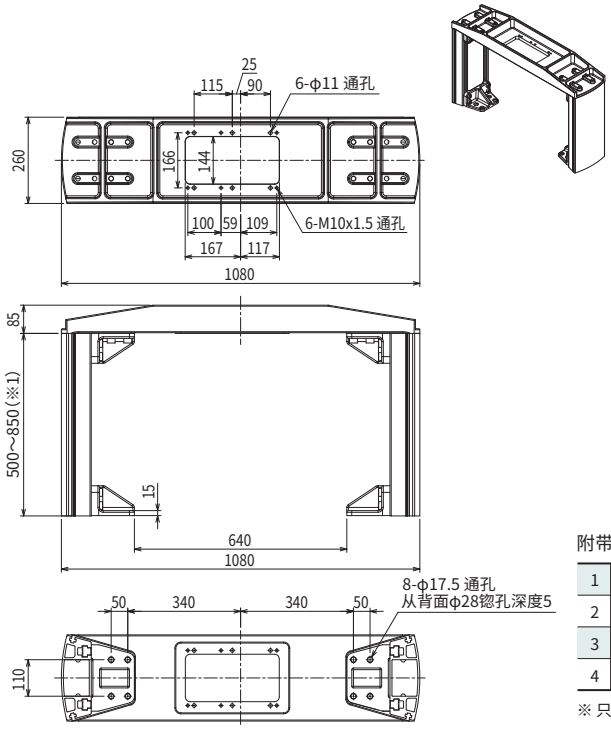
YK350TW　工具法兰安装规格



■YK-TW专用安装支架《BASE POST ASSY.》

安装到客户准备的台架上即可轻松安装YK-TW。

●外观图(组装YK350TW时)



安装支架是由客户组装的产品。
请务必先确认附带的说明书，然后再进行组装。

※1. 与机器人安装面的高度相同。
台架高度以50mm为间距选择。

高度(mm)	型号	主机重量(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和YK500TW是通用部件。
※顶板单独的重量为19kg。

附带螺栓

1	M16×间距2.0×L尺寸45 [内六角螺栓]	8根(台架固定用)
2	M16×螺栓用垫圈 [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×间距1.5×L尺寸30	6根(从底面固定水平多关节主机时使用的螺栓)
4	M10×间距1.5×L尺寸40	6根(从顶面固定水平多关节主机时使用的螺栓)

※ 只使用3、4任意一方

适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK500TW

全方位型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK500TW - 130	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	配管中通	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	130：130mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	250 mm	130 mm	—
	旋转范围		±225°	±225°	—	±720°
马达输出 AC			750 W	400 W	200 W	105 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	同步带	直接连接	同步带	同步带
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.015 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			6.8 m/sec		1.5 m/sec	3000°/sec
最大可搬运重量※2			5 kg			
标准周期时间：1kg 可搬运时※3			0.29 sec			
R轴容许惯性力矩※4		额定	0.005 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
用户配线			0.15 sq × 8 根			
用户配管（外径）			φ6 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			27 kg			

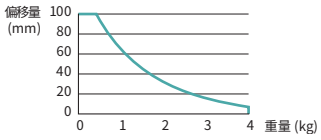
※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 法兰工具规格为4kg。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、1kg搬运重量、粗定位拱形移动时。
※4. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

R轴容许惯性力矩（负载惯性）

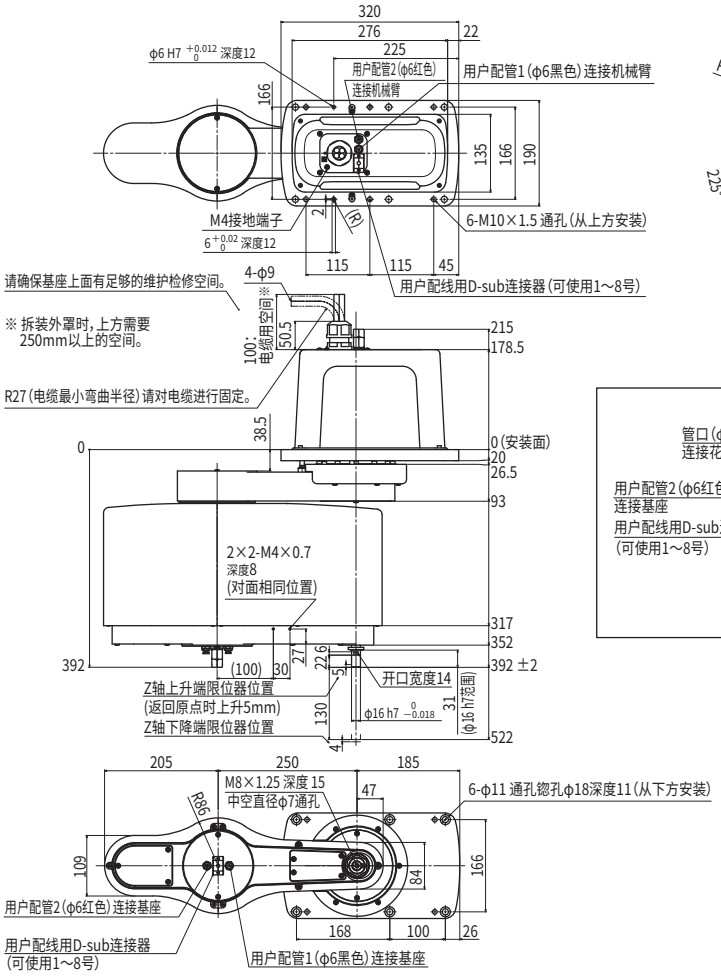
负载重量与到R轴中心的偏移量（重心位置）的推荐位置关系如下图所示。

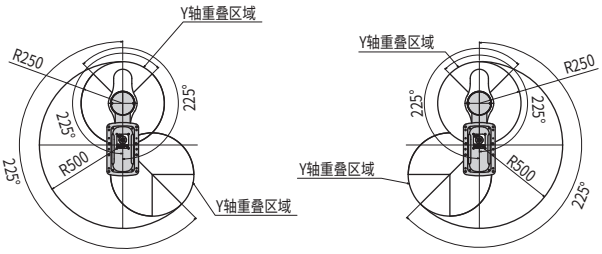


※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

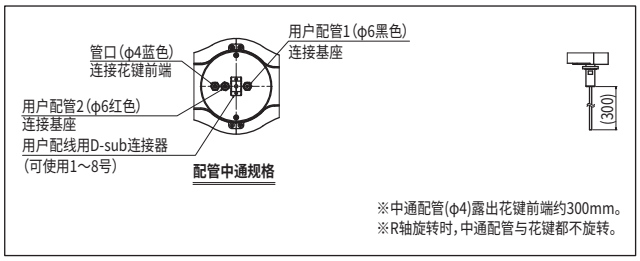
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500TW





X轴：CCW动作时　　X轴：CW动作时

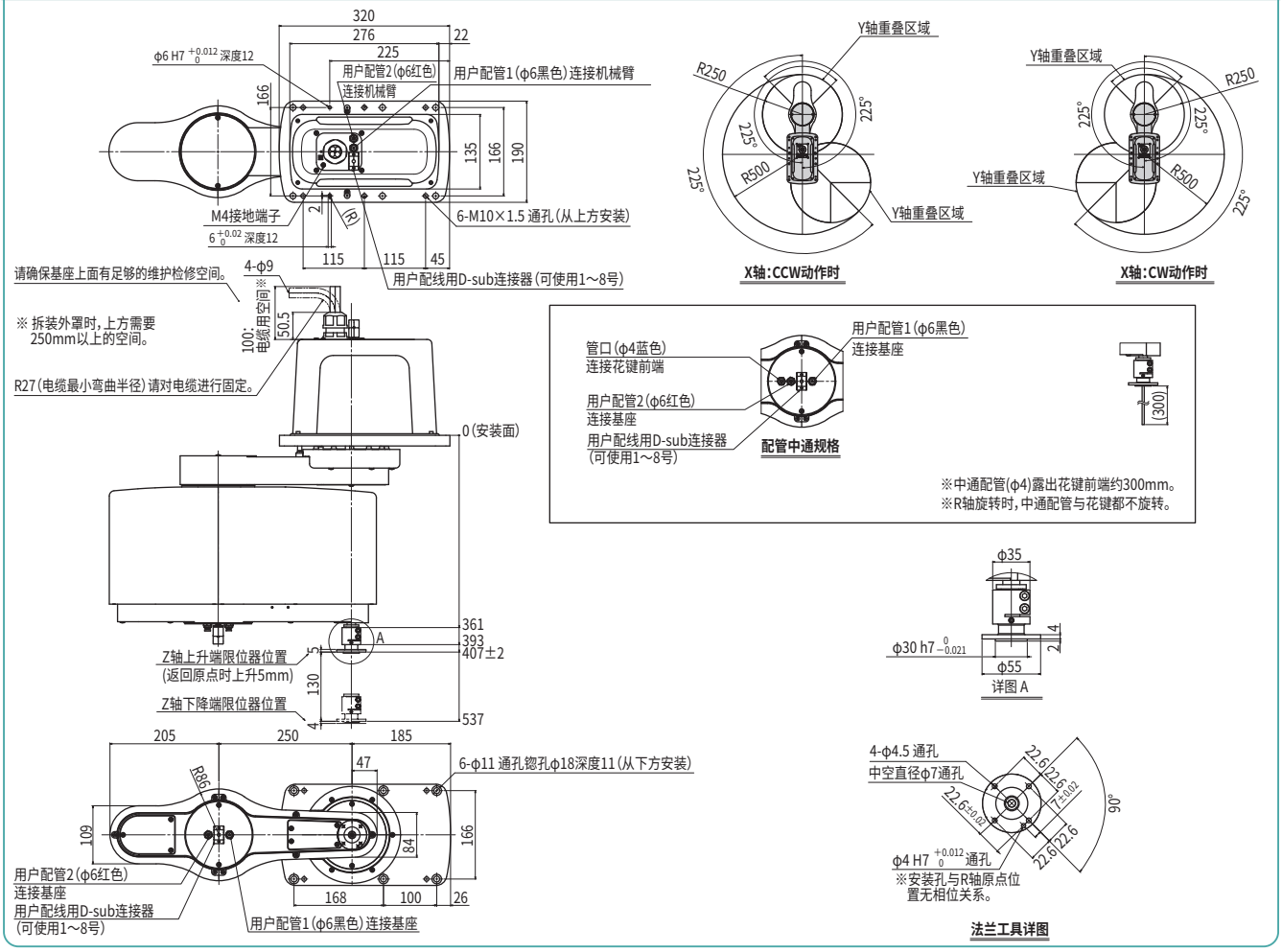


配管中通规格

※中通配管（φ4）露出花键前端约300mm。
※R轴旋转时，中通配管与花键都不旋转。

适用控制器 RCX340 ▶ 638

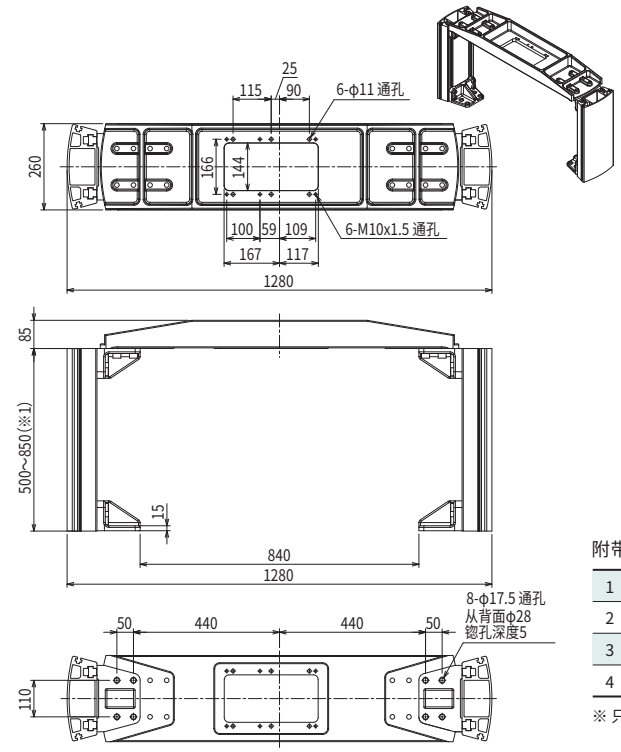
YK500TW　法兰工具安装规格



■YK-TW专用安装支架《BASE POST ASSY.》

安装到客户准备的台架上即可轻松安装YK-TW。

●外观图（组装YK500TW时）



安装支架是由客户组装的产品。
请务必先确认附带的说明书，然后再进行组装。

※1. 与机器人安装面的高度相同。
台架高度以50mm为间距选择。

高度 (mm)	型号	主机重量 (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和YK500TW是通用部件。
※顶板单独的重量为19kg。

附带螺栓

1	M16×间距2.0×L尺寸45 [内六角螺栓]	8根（台架固定用）
2	M16×螺栓用垫圈 [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×间距1.5×L尺寸30	6根（从底面固定水平多关节主机时使用的螺栓）
4	M10×间距1.5×L尺寸40	6根（从顶面固定水平多关节主机时使用的螺栓）

※ 只使用3、4任意一方

YK120XG

标准规格：微型

●臂长 120mm ●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK120XG	-	50	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：50：50mm

电缆长度：2L：2m / 3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		45 mm	75 mm	50 mm	—
	旋转范围		±125°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2			0.33 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.01 kgm²			
用户配线			0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）			φ4 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：2 m　选配：3.5 m, 5 m, 10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4			3.9 kg			
机器人电缆重量			0.9 kg (2 m)　1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动100mm的往返动作时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

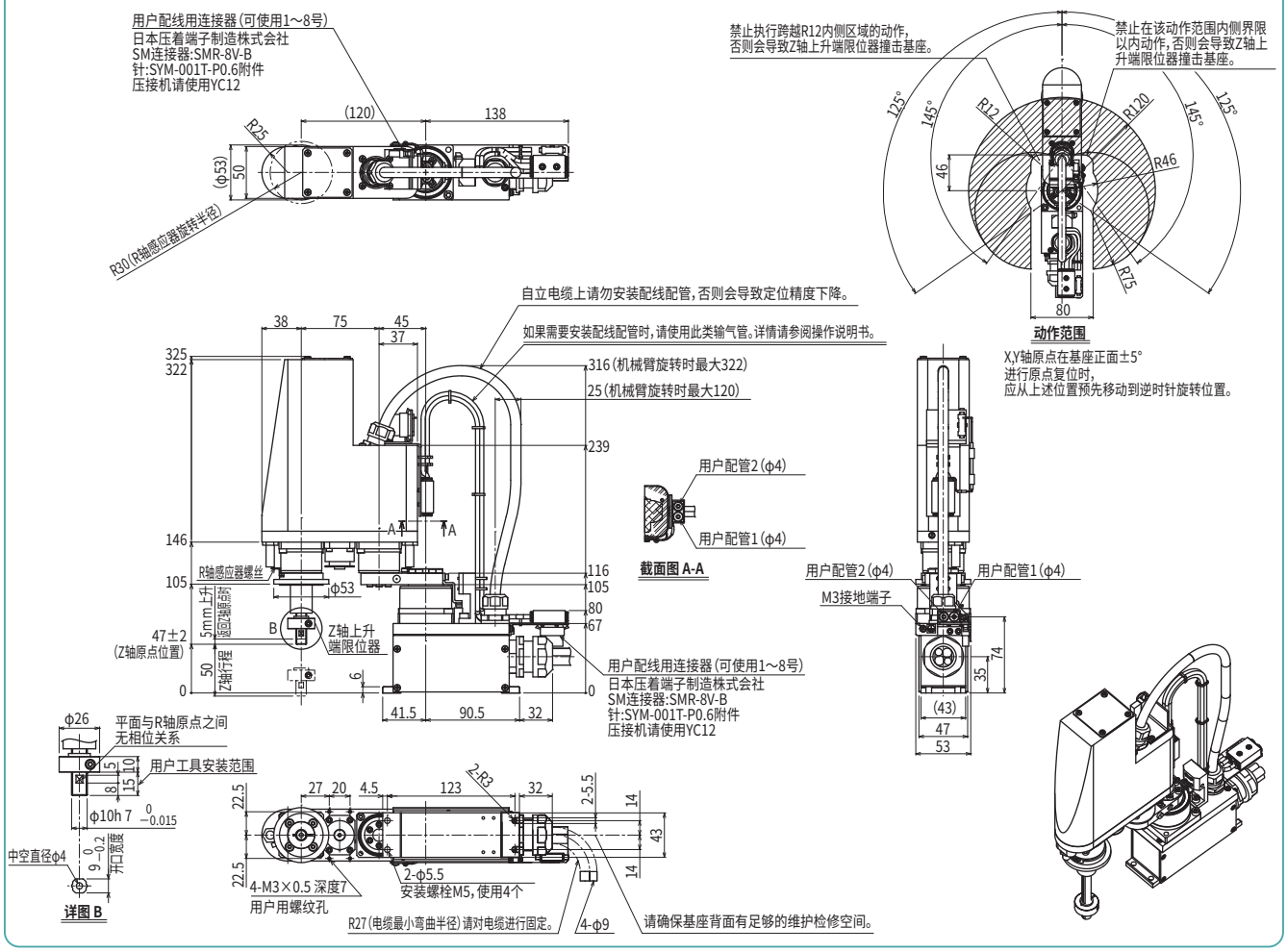
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	300	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK120XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK150XG

标准规格：微型

●臂长 150mm　●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK150XG	-	50	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：50：50mm

电缆长度：2L：2m / 3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		75 mm	75 mm	50 mm	—
	旋转范围		±125°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2			0.33 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.01 kgm²			
用户配线			0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）			φ4 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：2 m　选配：3.5 m, 5 m, 10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4			4.0 kg			
机器人电缆重量			0.9 kg（2 m）　1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动100mm的往返动作时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

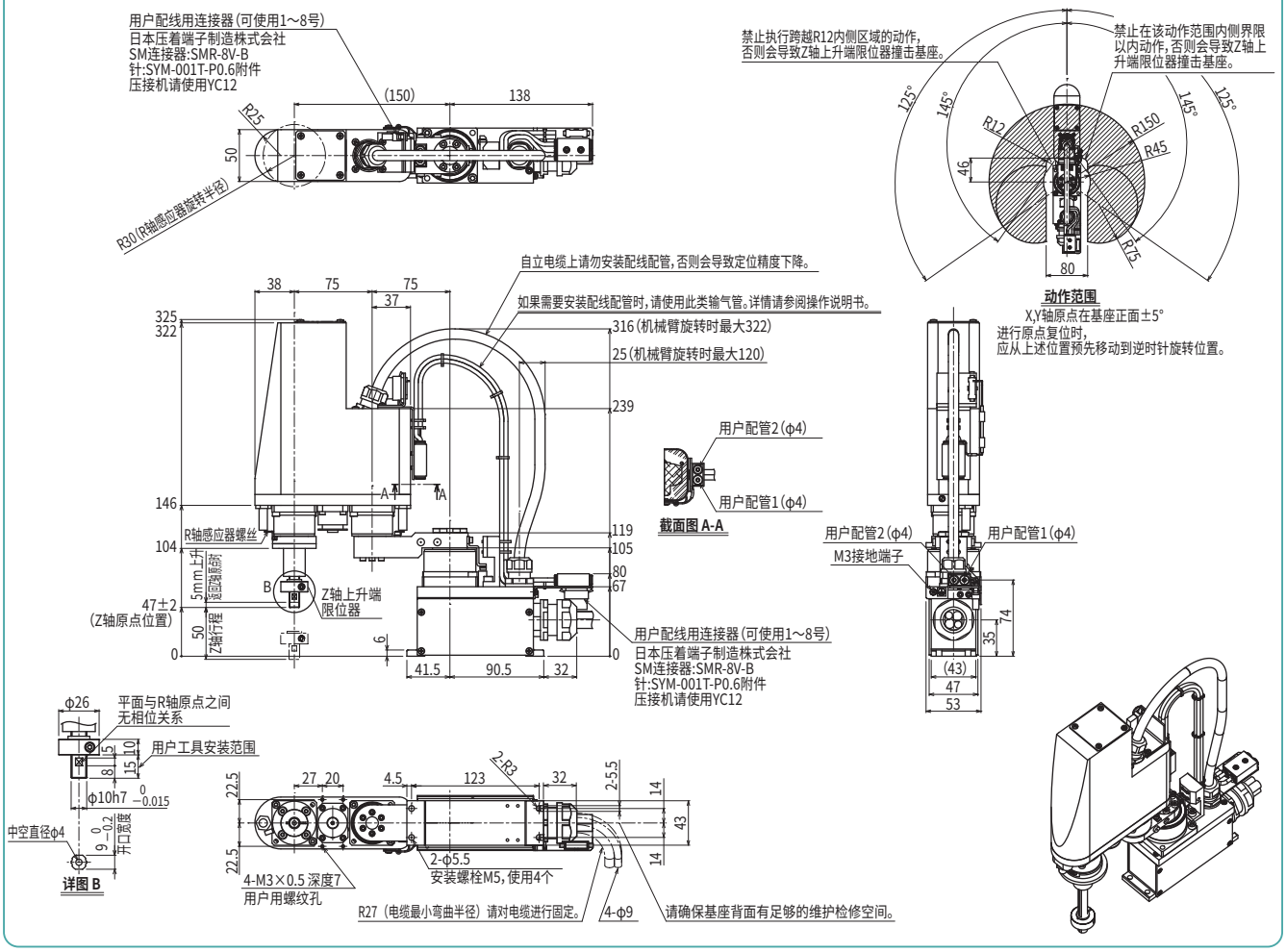
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	300	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK150XG

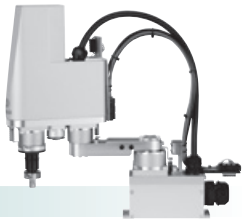


适用控制器　RCX340 ▶ 638

YK180XG

标准规格：微型

●臂长 180mm ●最大可搬运重量 1kg



订购型号

YK180XG	-	50	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：50：50mm

电缆长度：2L：2m / 3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		105 mm	75 mm	50 mm	—
	旋转范围		±125°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2			0.33 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.01 kgm²			
用户配线			0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）			φ4 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：2 m　选配：3.5 m, 5 m, 10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4			4.1 kg			
机器人电缆重量			0.9 kg (2 m)　1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动100mm的往返动作时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

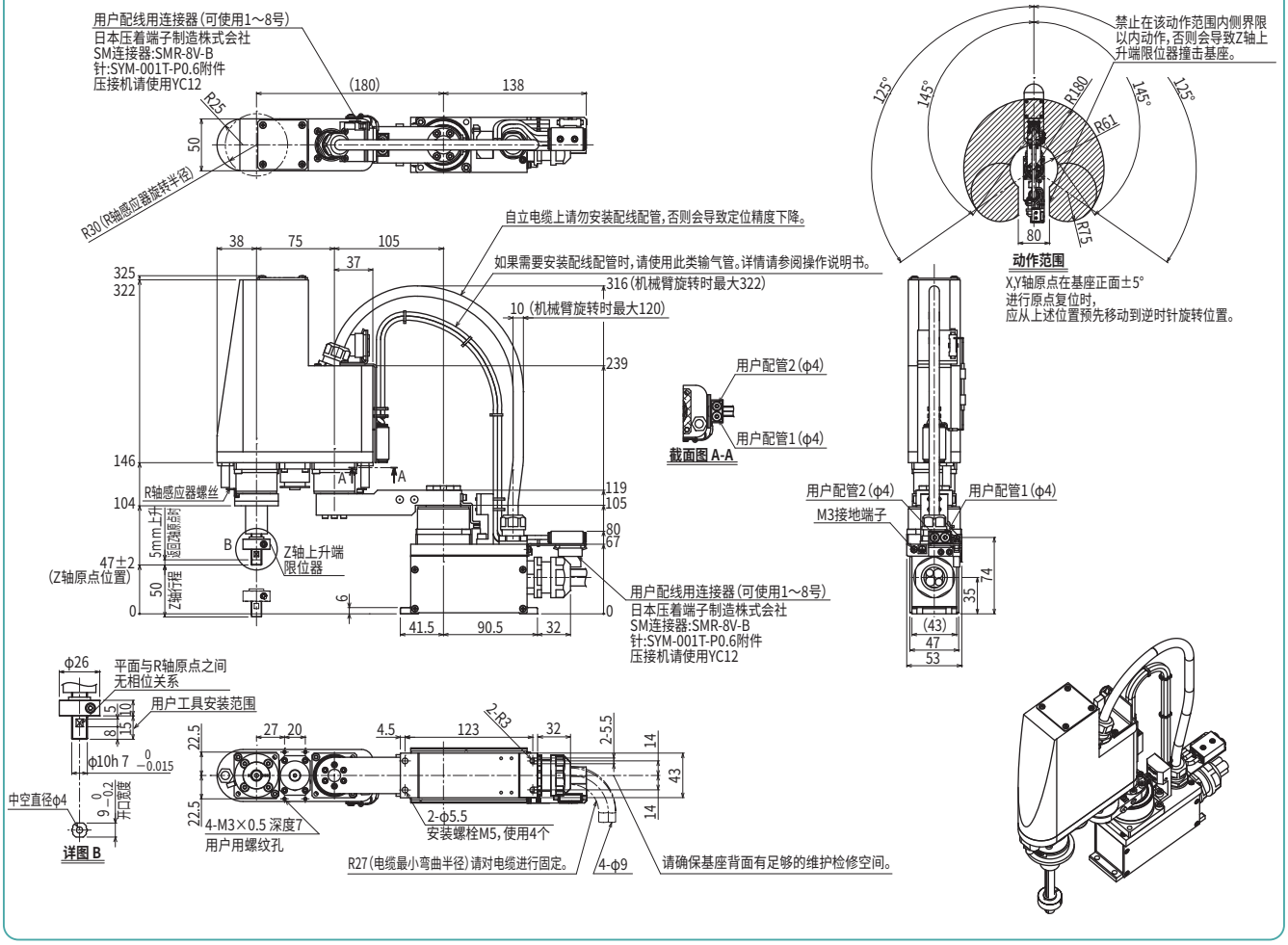
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK180XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK180X

标准规格：微型

●臂长 180mm　●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK180X	-	100	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机		Z轴行程		电缆长度		适用控制器 / 控制轴数		安全标准		选配件A (OP.A)		选配件B (OP.B)		选配件C (OP.C)		选配件D (OP.D)		选配件E (OP.E)		绝对数据备份用电池
		100：100mm		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		71 mm	109 mm	100 mm	—
	旋转范围		±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC			50 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2			0.39 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.01 kgm²			
用户配线			0.1 sq × 6 根			
用户配管（外径）			φ3 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4			5.5 kg			
机器人电缆重量			1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

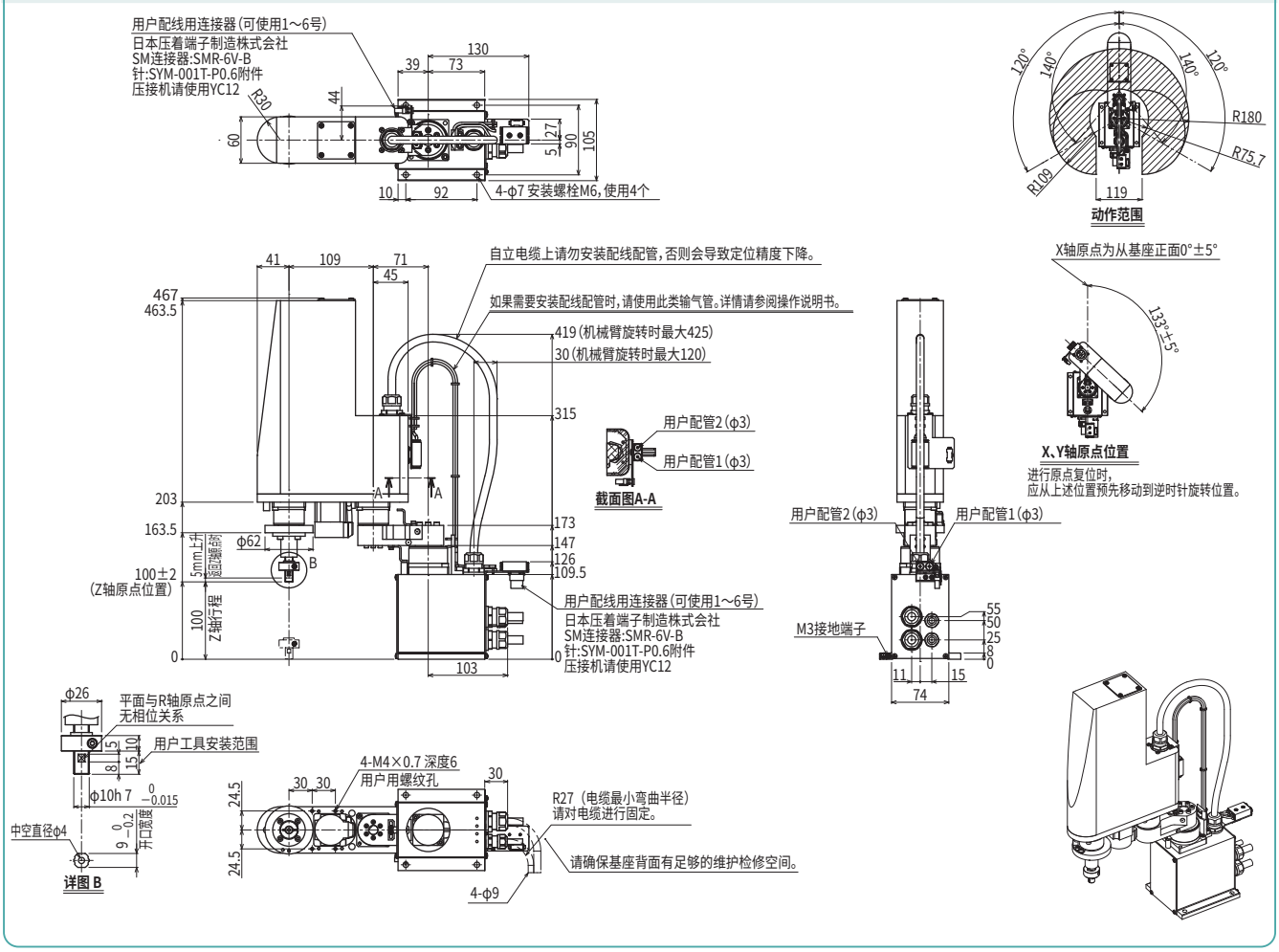
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK180X



适用控制器　RCX340 ▶ 638

YK220X

标准规格：微型

●臂长 220mm ●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK220X	-	100	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 100：100mm	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		111 mm	109 mm	100 mm	—
	旋转范围		±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC			50 W	30 W	30 W	30 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2			0.42 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.01 kgm²			
用户配线			0.1 sq × 6 根			
用户配管（外径）			φ3 × 2			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4			5.5 kg			
机器人电缆重量			1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

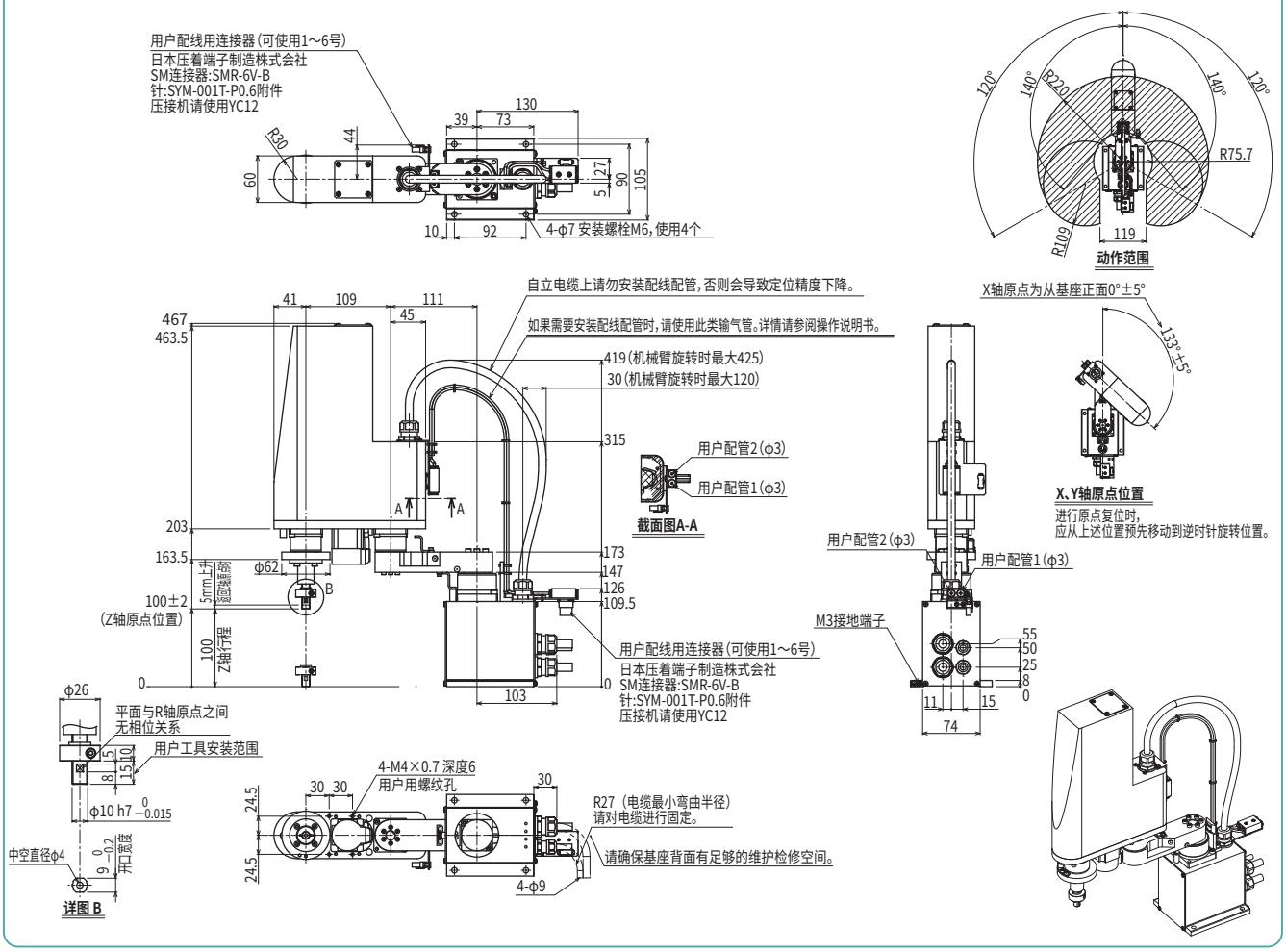
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK220X



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK250XG

标准规格：小型

●臂长 250mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK250XG	- 150	-	-	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
机器人主机	Z轴行程 150：150mm	法兰工具 空白：无 F：有	中通轴 空白：无 S：有	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		100 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.43 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			18.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

适用控制器

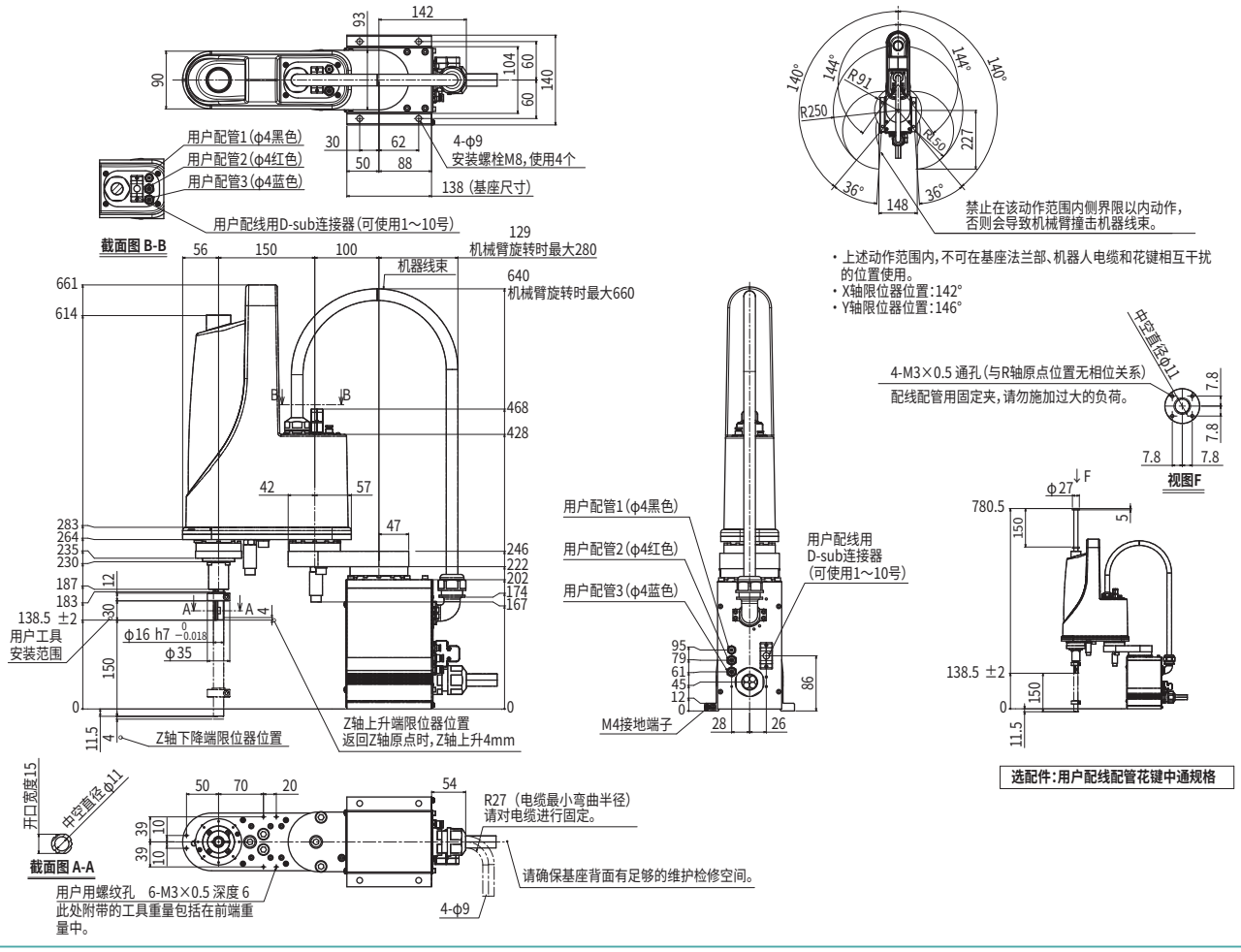
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

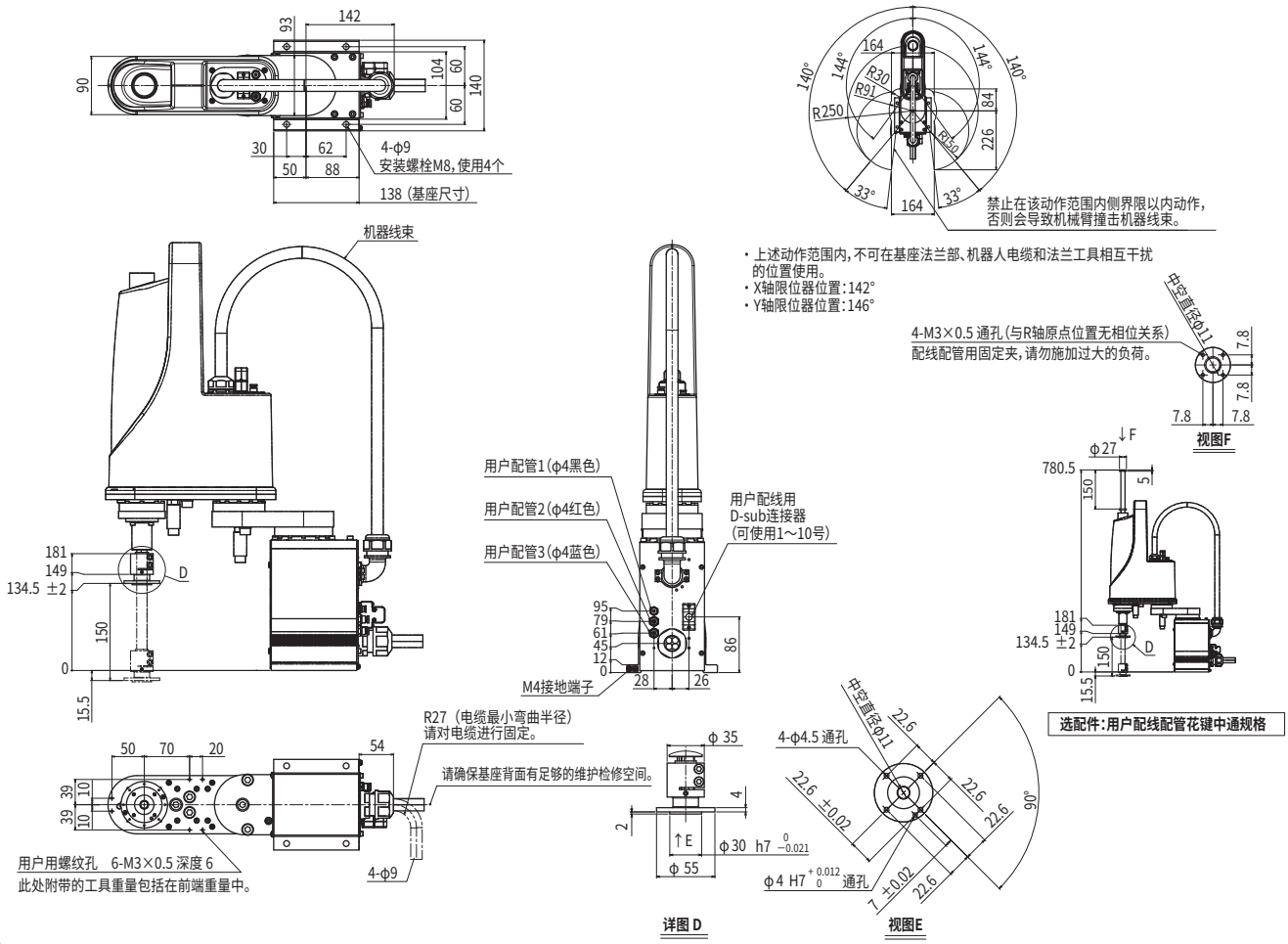
YK250XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK250XG

YK250XG　法兰工具安装规格



适用控制器　RCX340 ▶ 638

YK350XG

标准规格：小型

●臂长 350mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK350XG - 150 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.44 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			19 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

适用控制器

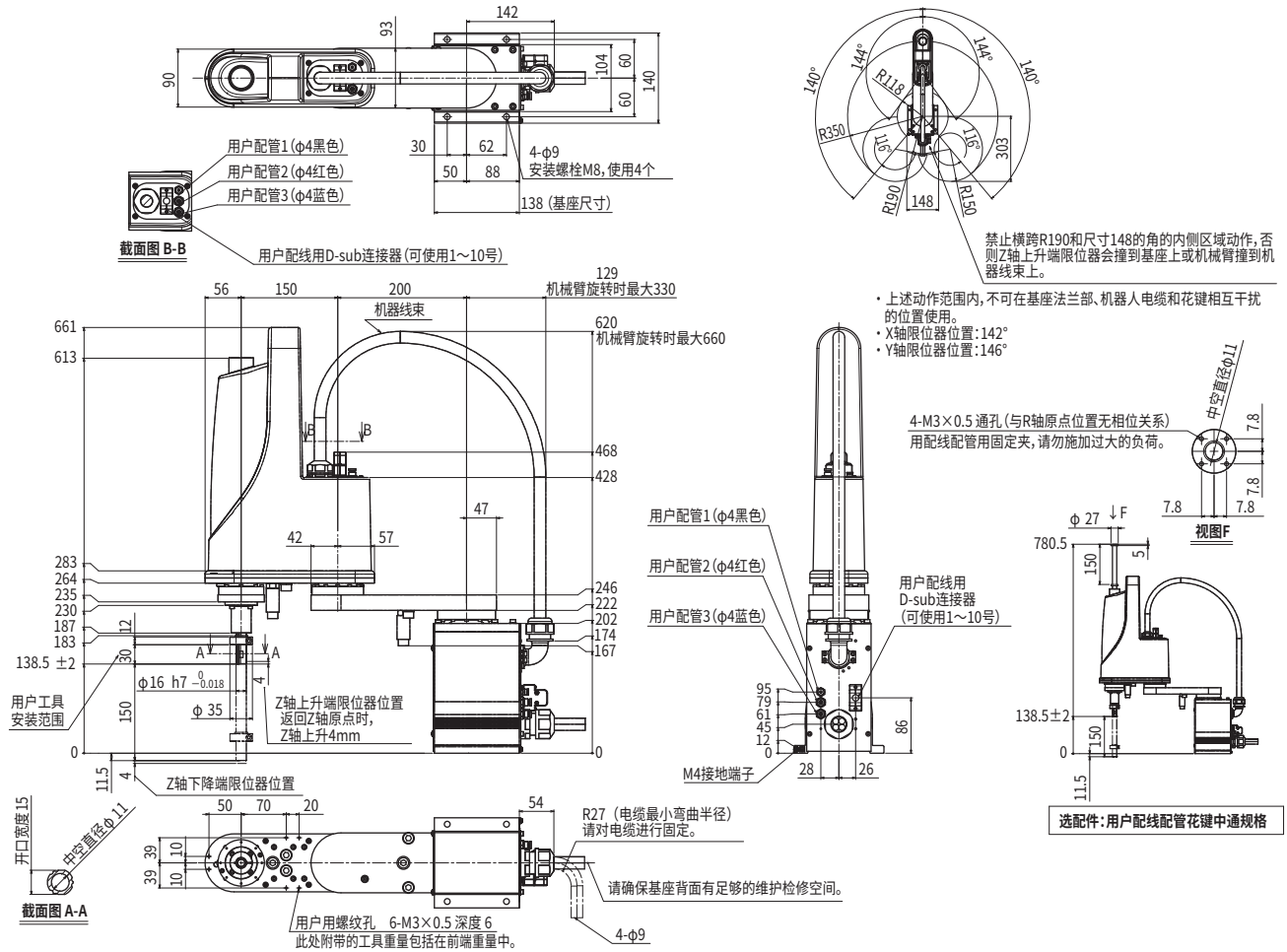
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

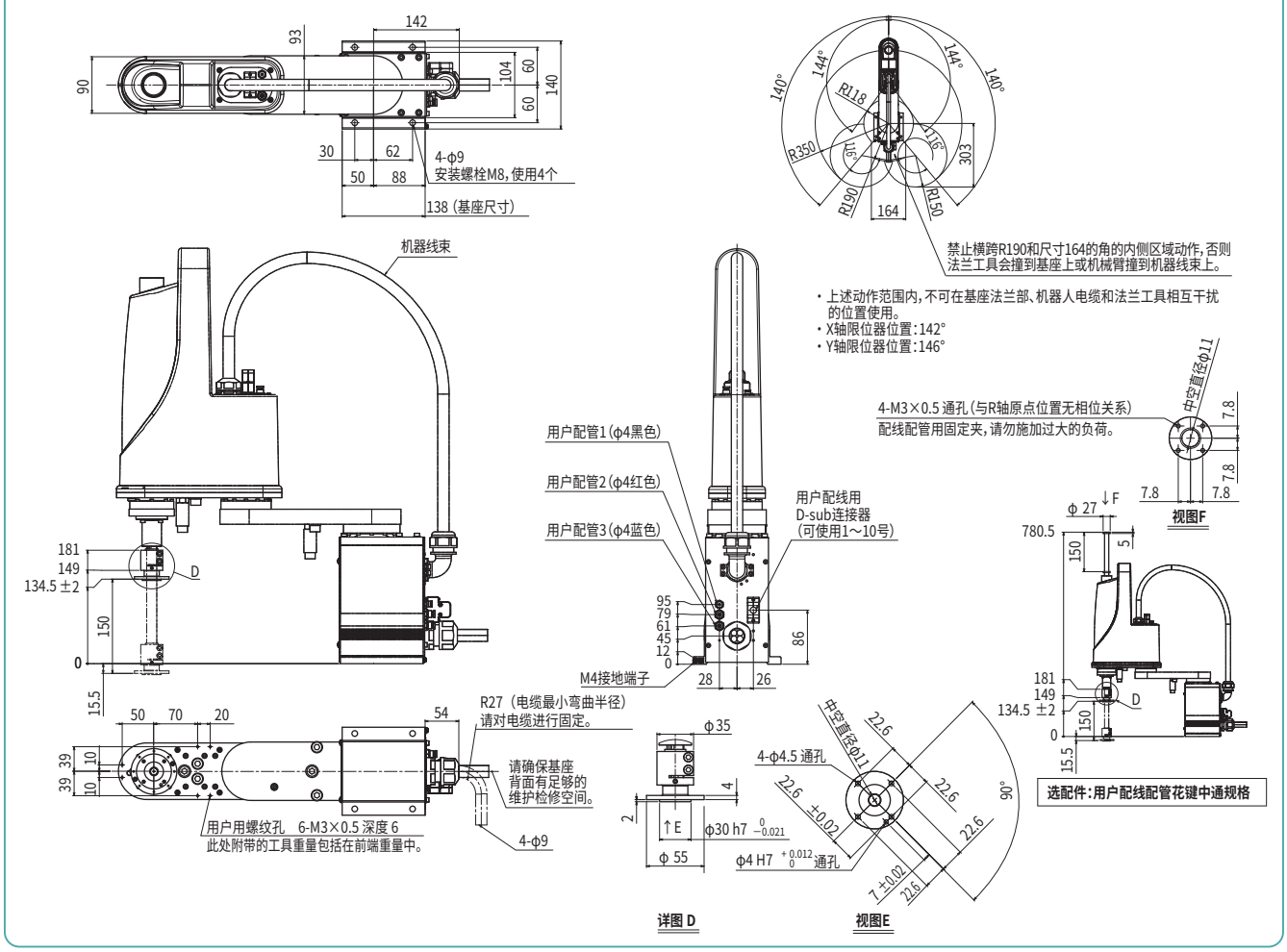
YK350XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK350XG

YK350XG　法兰工具安装规格



适用控制器　RCX340 ▶ 638

MEMO

YK400XE-4

标准规格：小型

● 高性价比机型

●臂长 400mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK400XE	-	4	-	□	-	150	-	□	-	□	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	最大搬运重量	-	原点复归方法	-	Z轴行程	-	中通轴	-	制动器解除开关	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A～E (OP.A～E)	-	绝对数据备份用电池

原点复归方法：S：传感器规格；T：模块规格

中通轴：空白：无；S：带中通轴；C：带中通盖

制动器解除开关：空白：无；BS：有

电缆长度：3L：3.5m；5L：5m；10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。

RCX340▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		225 mm	175 mm	150 mm	—
	旋转范围		±132°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接		同步带	
		减速器～输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大搬运重量			4 kg(标准规格、选配规格※4)、3 kg(选配规格※5)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.41 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			17 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格)时，最大可搬运重量为4kg。
※5. 选配件规格(用户配线配管中通轴规格)时，最大可搬运重量为3kg。

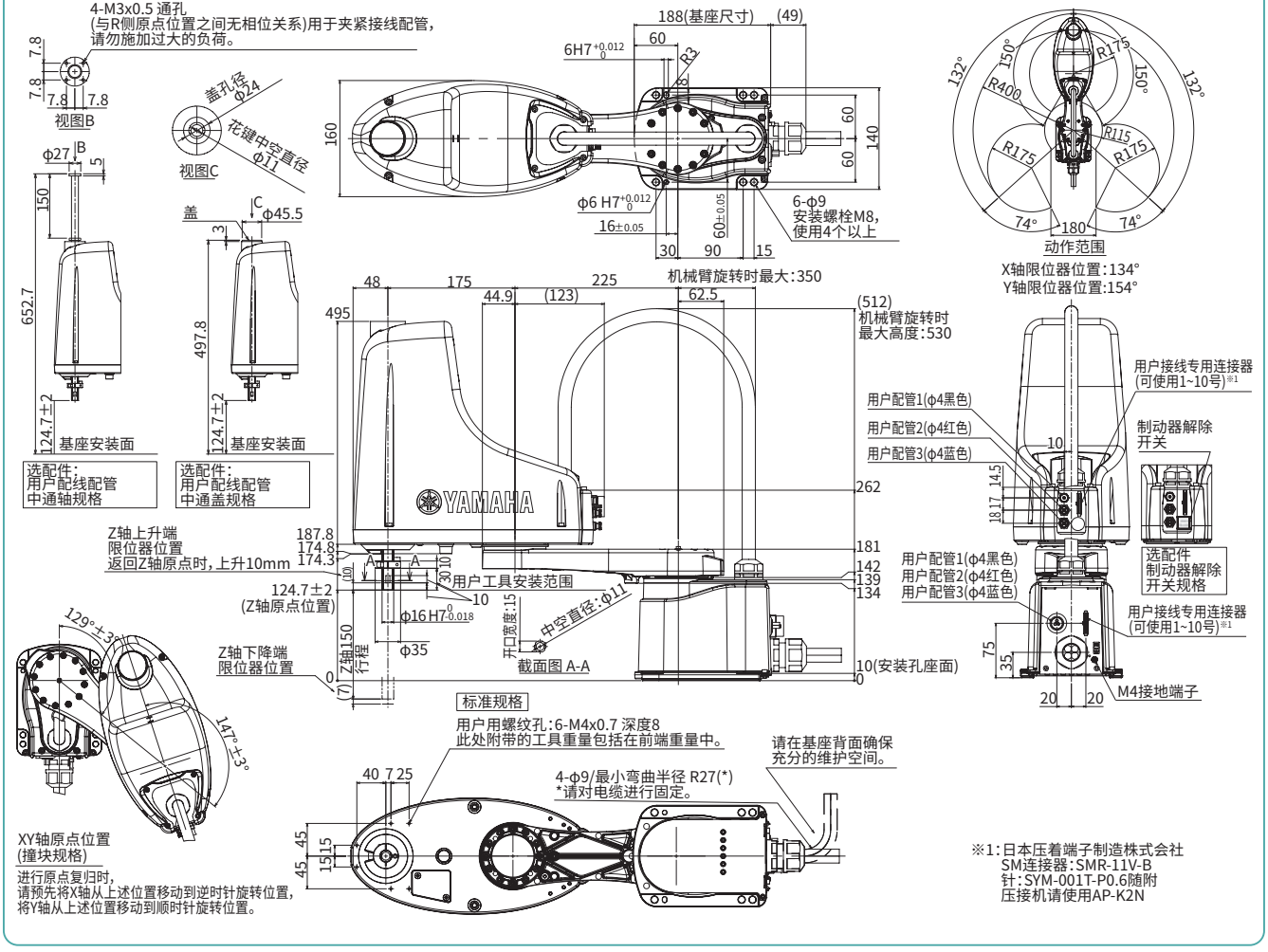
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(安装手册)。

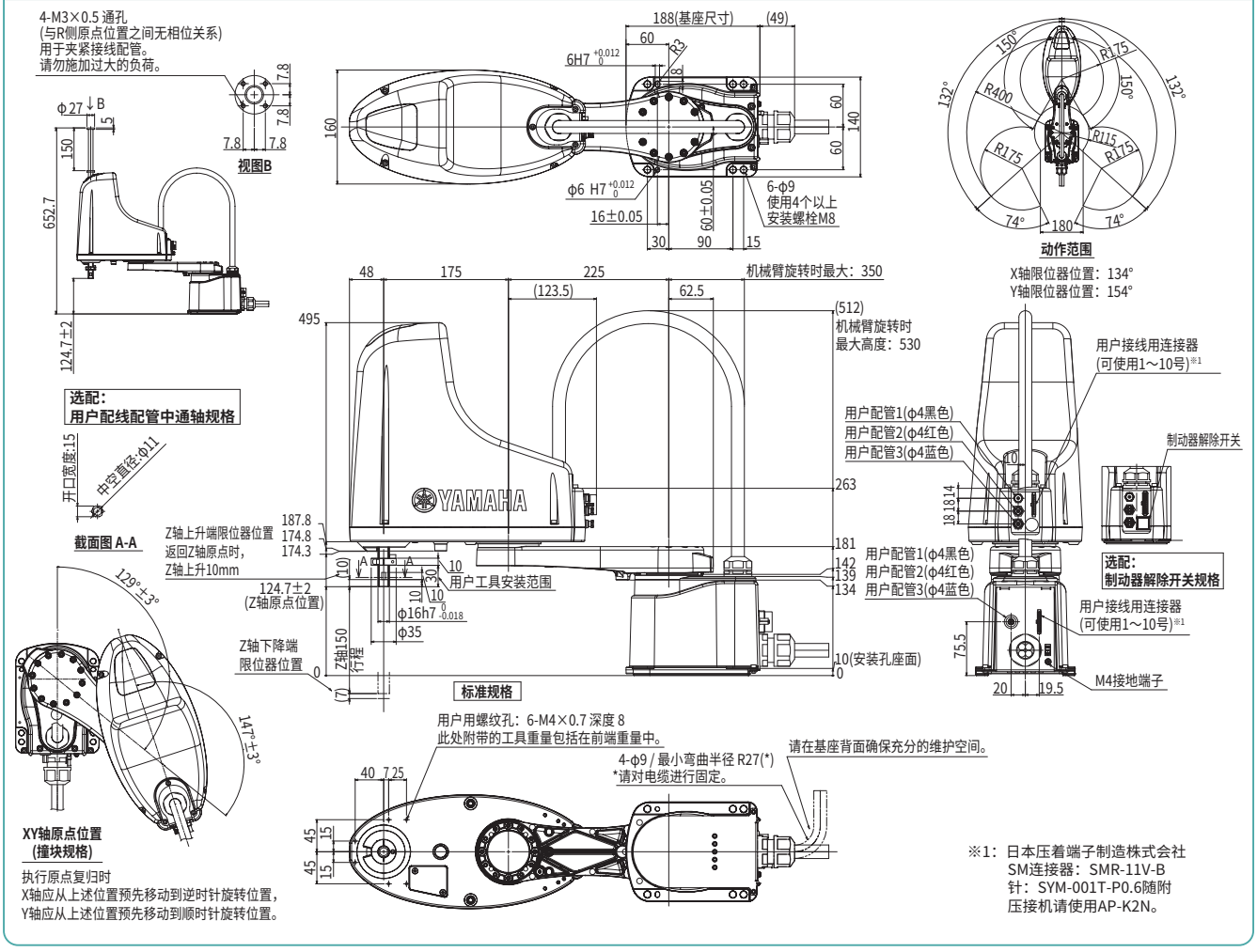
产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK400XE-4 2025年2月以后出厂规格



适用控制器 RCX340▶638

YK400XE-4 2025年1月以前出厂规格



YK400XG

标准规格：小型

●臂长 400mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK400XG - 150 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
YK400XG	150：150mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.45 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			19.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

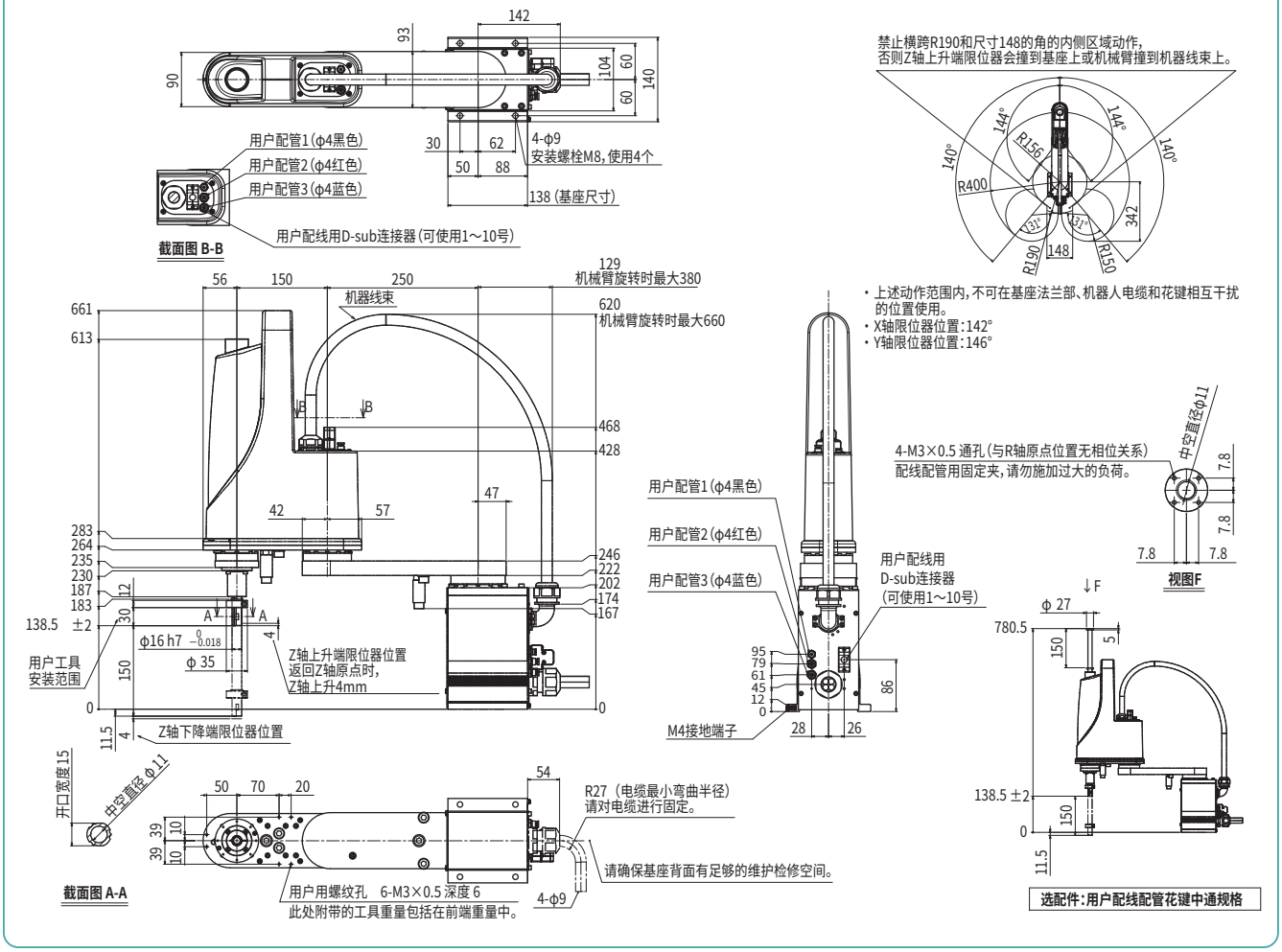
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

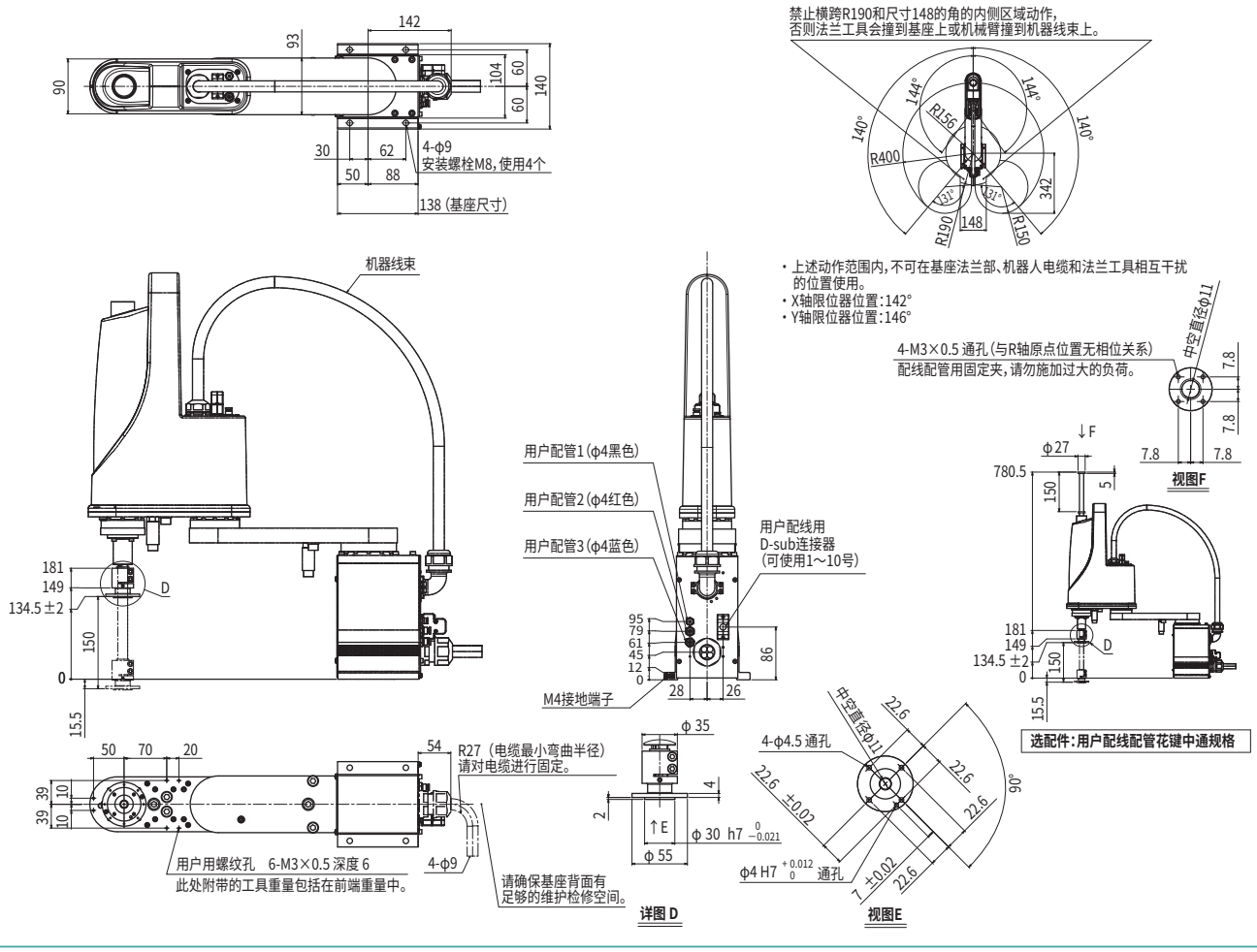
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK400XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK400XG　法兰工具安装规格



YK500XGL

标准规格：中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK500XGL	-	150	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	中通轴	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：150：150mm
法兰工具：空白：无 / F：有
中通轴：空白：无 / S：有
电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.48 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			21 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

适用控制器

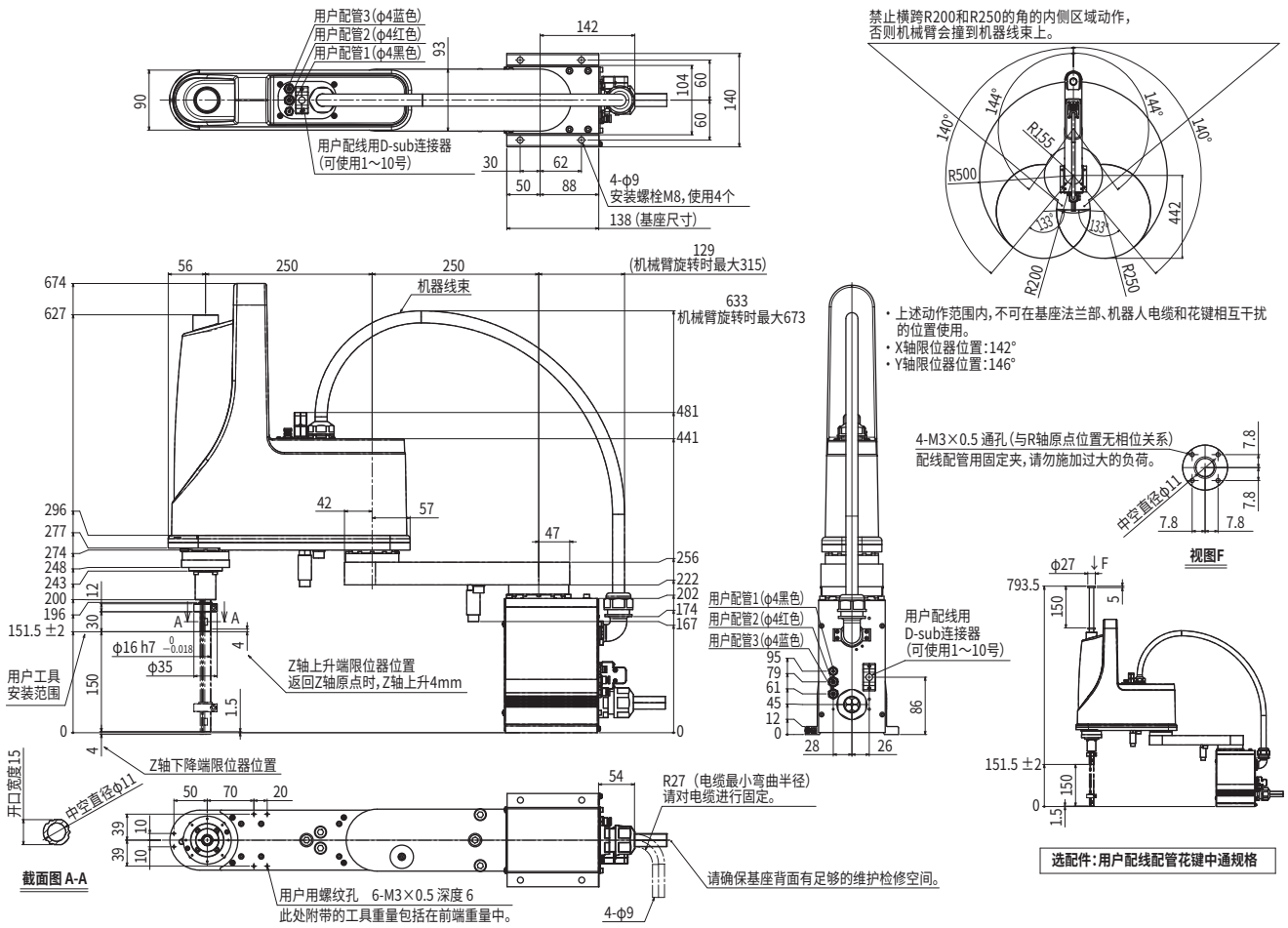
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

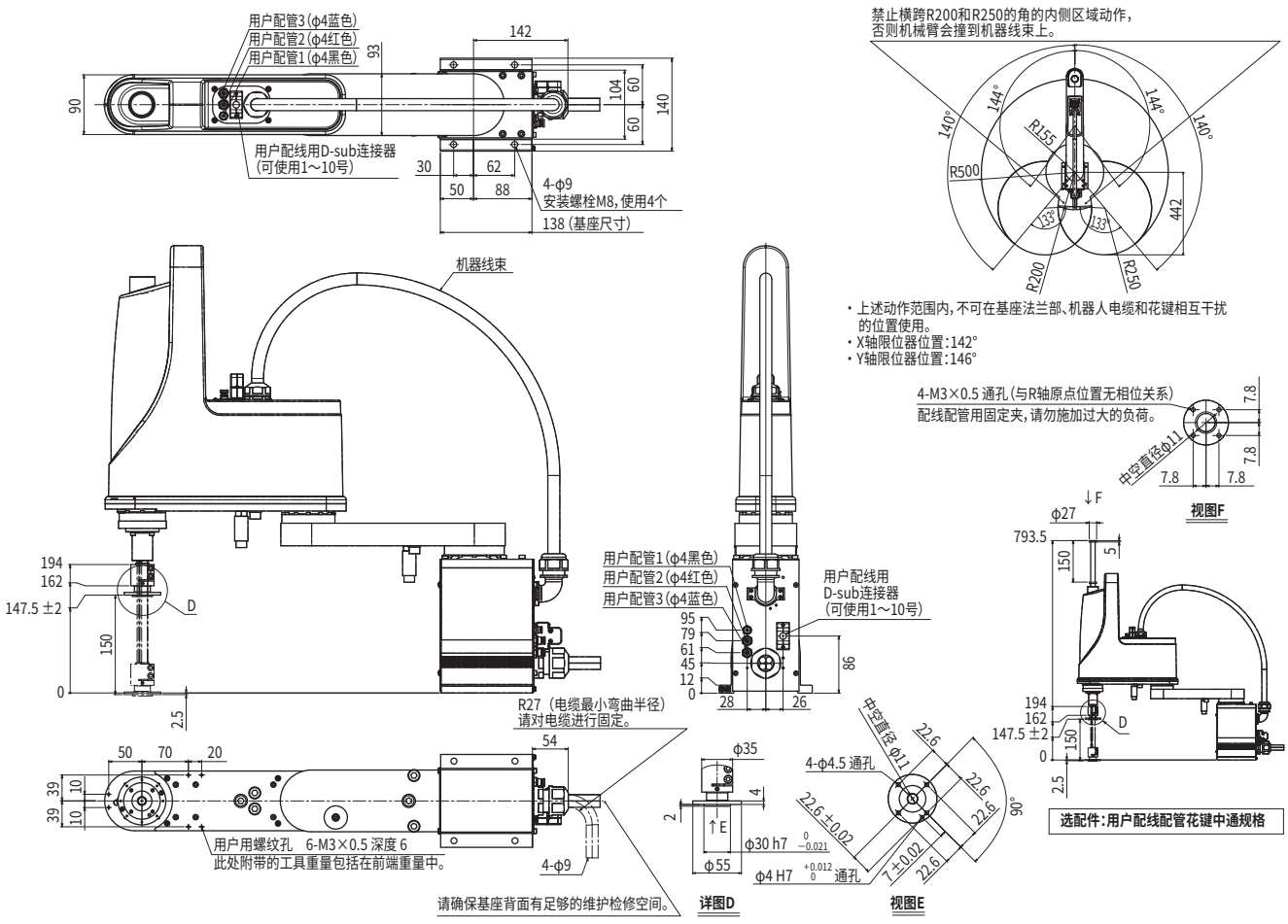
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGL



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK500XGL　法兰工具安装规格



YK500XG

标准规格：中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XG -		-		-	RCX340-							
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	200：200mm 300：300mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	300 mm	200 mm　300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※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
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.42 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			30 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

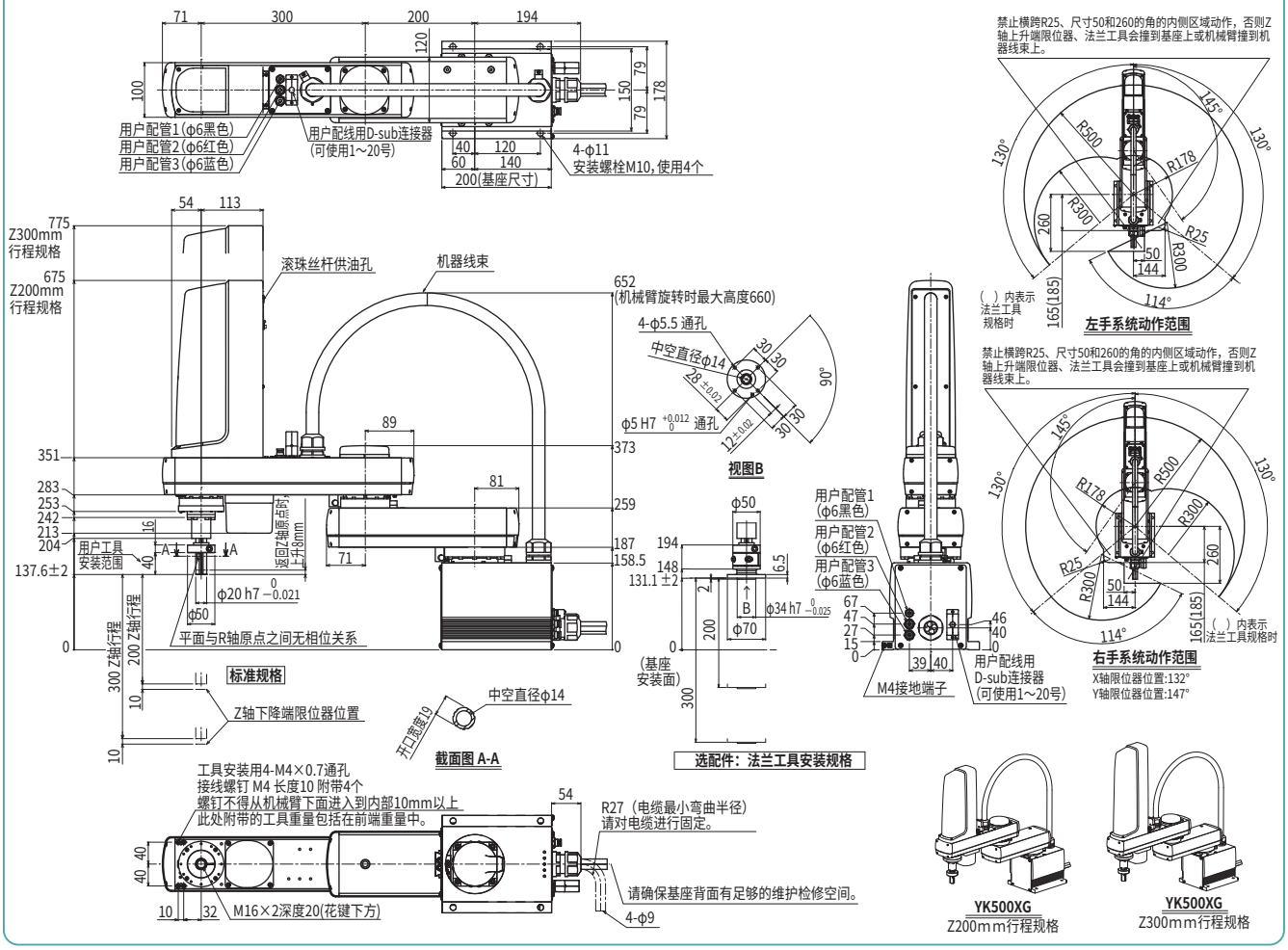
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK510XE-10

标准规格：中型

高性价比机型

臂长 510mm **最大可搬运重量 10kg**

订购型号

YK510XE	-	10	-	200	-		-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-	
机器人主机	-	最大搬运重量	-	Z轴行程	-	工具法兰	-	中通轴/盖	-	制动器解除开关	-	电缆长度	-	适用控制器/控制轴数	-	安全标准	-	选配件A～E (OP.A～E)	-	绝对数据备份用电池

工具法兰
空白：无
F：有

中通轴/盖
空白：无
S：带中通轴
C：带中通盖

制动器解除开关
空白：无
BS：有

电缆长度
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。

RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		235 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围		±134°	±152°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接		同步带	
		减速器 ～ 输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			7.8 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大搬运重量			10 kg(标准规格、选配规格※4)、9 kg(选配规格※5)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.38 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			25 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格、用户配线配管中通盖规格)时，最大可搬运重量为10kg。
※5. 选配件规格(工具法兰安装规格、用户配线配管中通轴规格)时，最大可搬运重量为9kg。

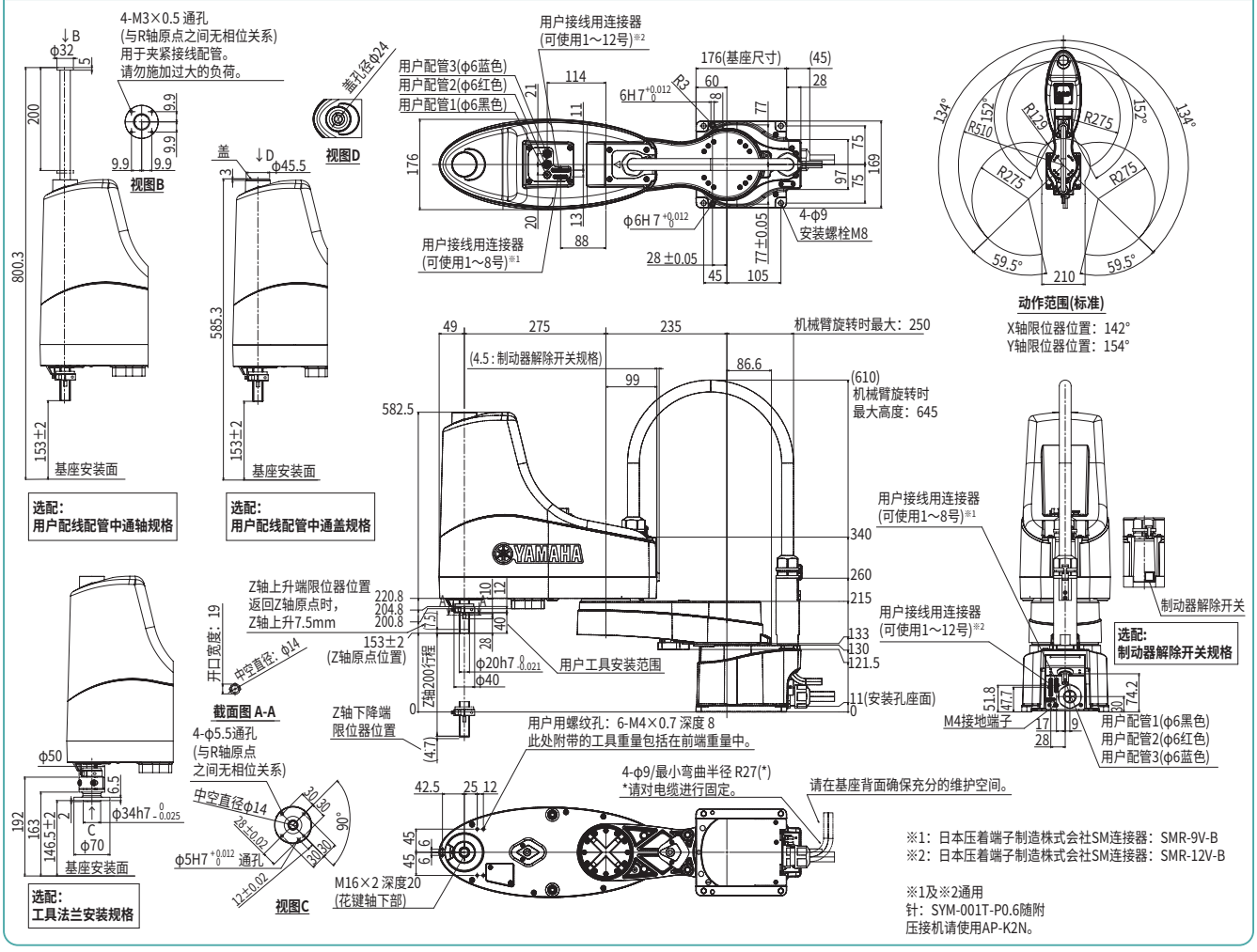
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK510XE-10



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGL

标准规格：中型

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 5kg

订购型号

YK600XGL	-	150	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	中通轴	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		150：150mm		空白：无 F：有		空白：无 S：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		350 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围		±140°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.54 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			22 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

适用控制器

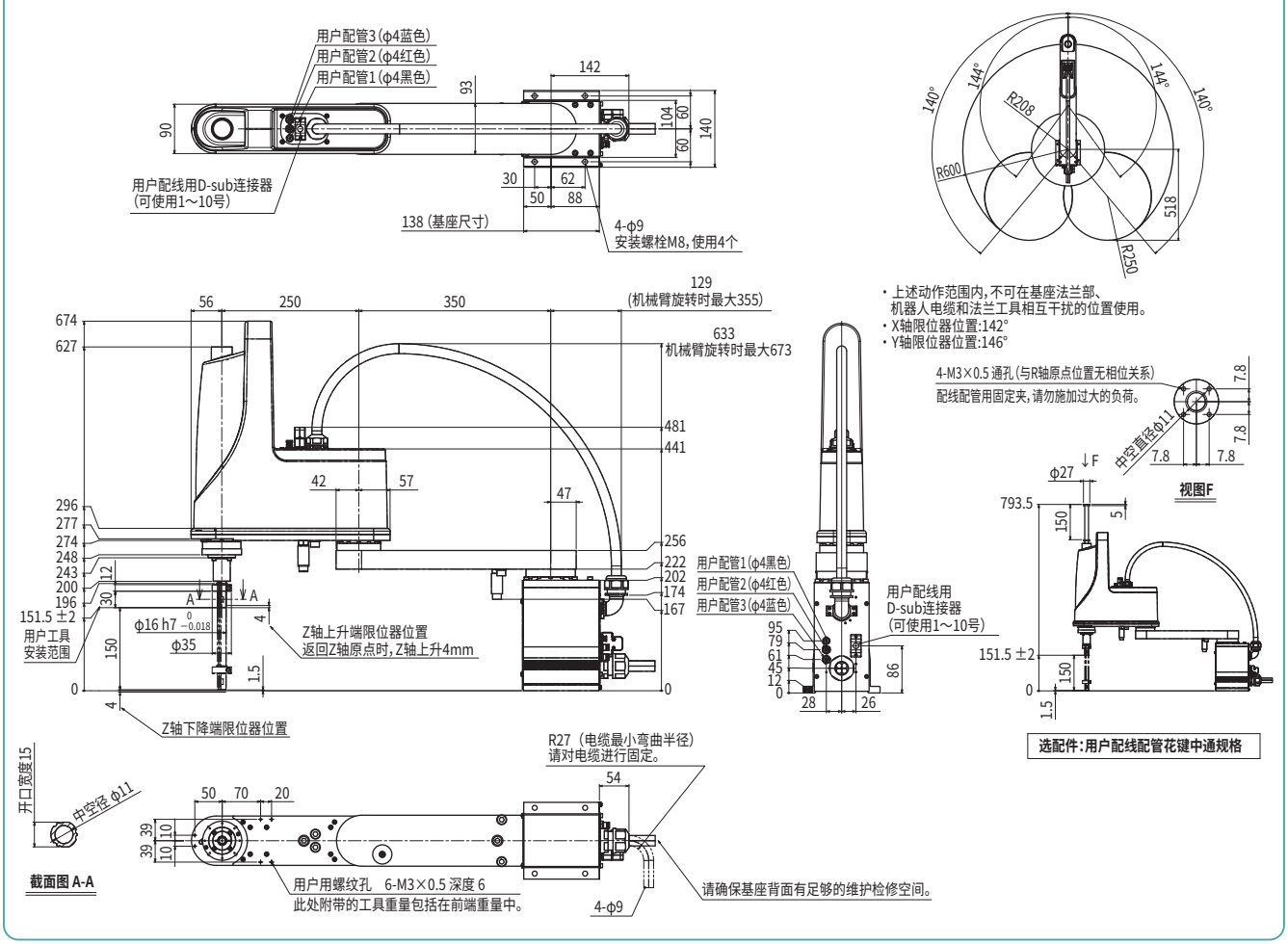
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

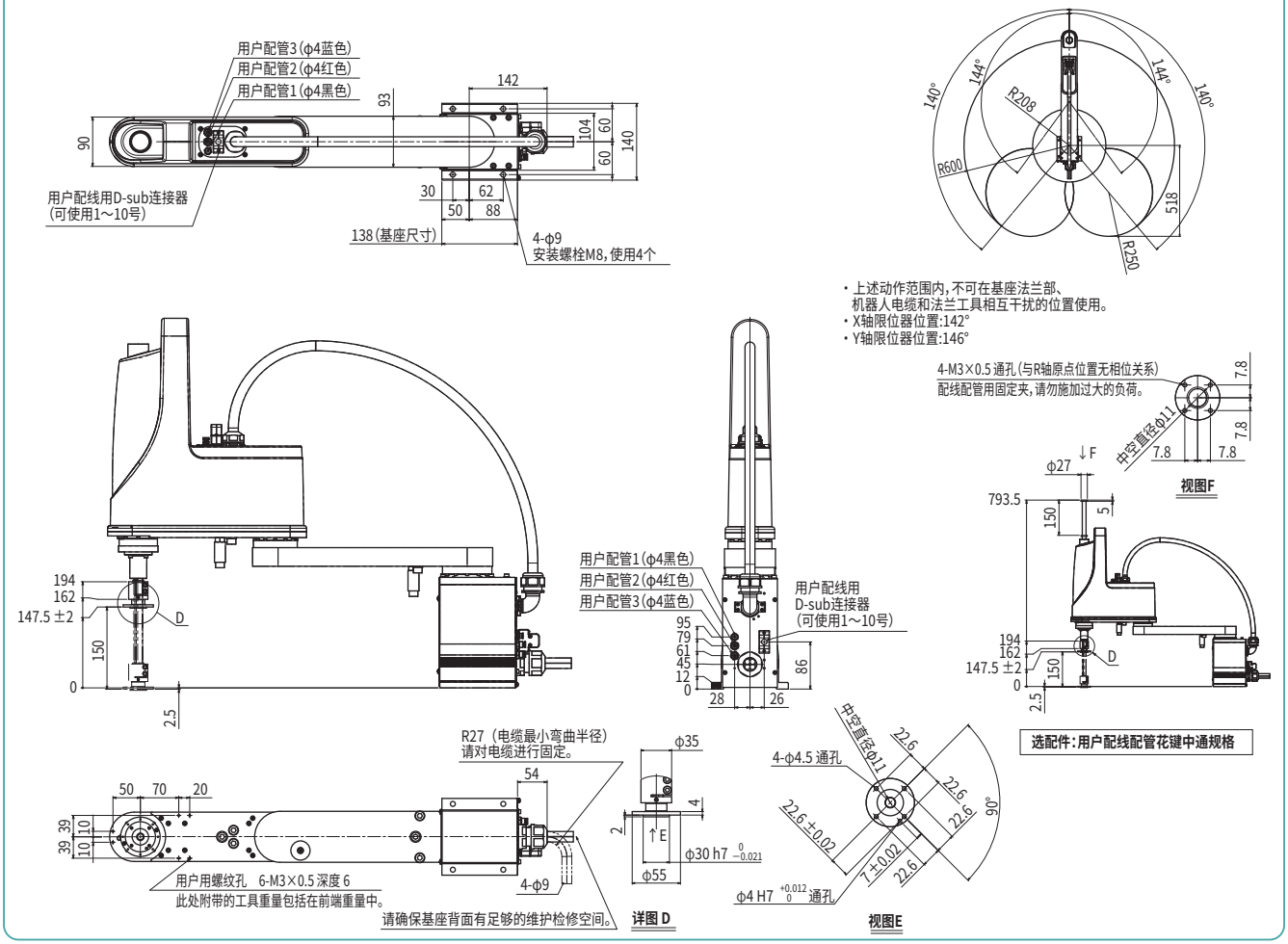
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XGL



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGL　法兰工具安装规格



适用控制器	RCX340 ▶ 638

YK600XG

标准规格：中型

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XG -		-		-	RCX340-4 -							
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	200：200mm 300：300mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	300 mm	200 mm　300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※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
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.43 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			31 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

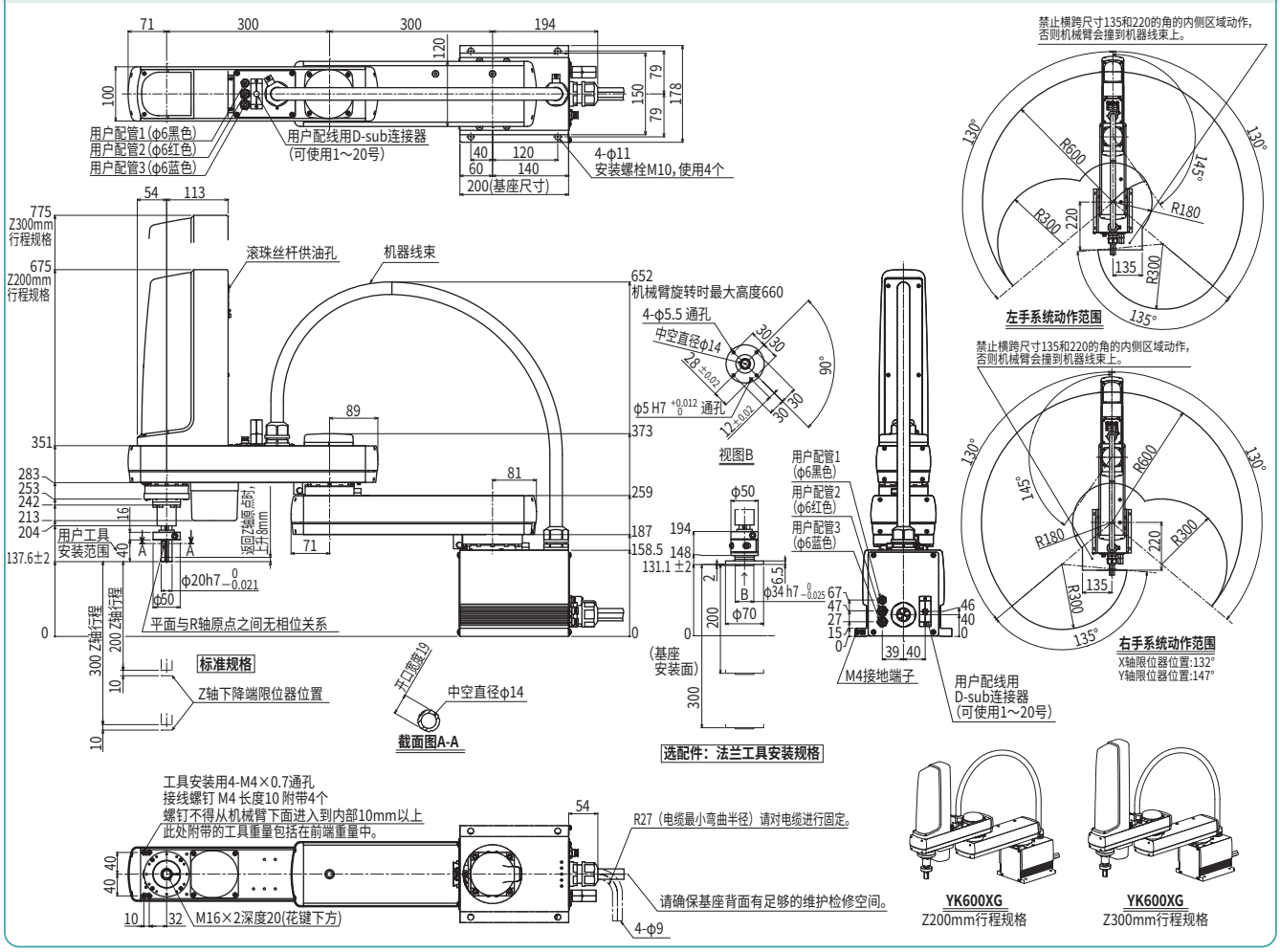
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK610XE-10

标准规格：中型

高性价比机型

●臂长 610mm　●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK610XE	-	10	-	200	-		-		-		-	RCX340-4	-		-	
机器人主机	-	最大搬运重量	-	Z轴行程	-	工具法兰	-	中通轴/盖	-	制动器解除开关	-	电缆长度	-	适用控制器/控制轴数	-	安全标准	-	选配件A～E (OP.A～E)	-	绝对数据备份用电池

工具法兰	中通轴/盖	制动器解除开关	电缆长度
空白：无	空白：无	空白：无	3L：3.5m
F：有	S：带中通轴	BS：有	5L：5m
	C：带中通盖		10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。

RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		335 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围		±134°	±152°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接		同步带	
		减速器 ～ 输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大搬运重量			10 kg(标准规格、选配规格※4)、9 kg(选配规格※5)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.39 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			25 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格、用户配线配管中通盖规格)时，最大可搬运重量为10kg。
※5. 选配件规格(工具法兰安装规格、用户配线配管中通轴规格)时，最大可搬运重量为9kg。

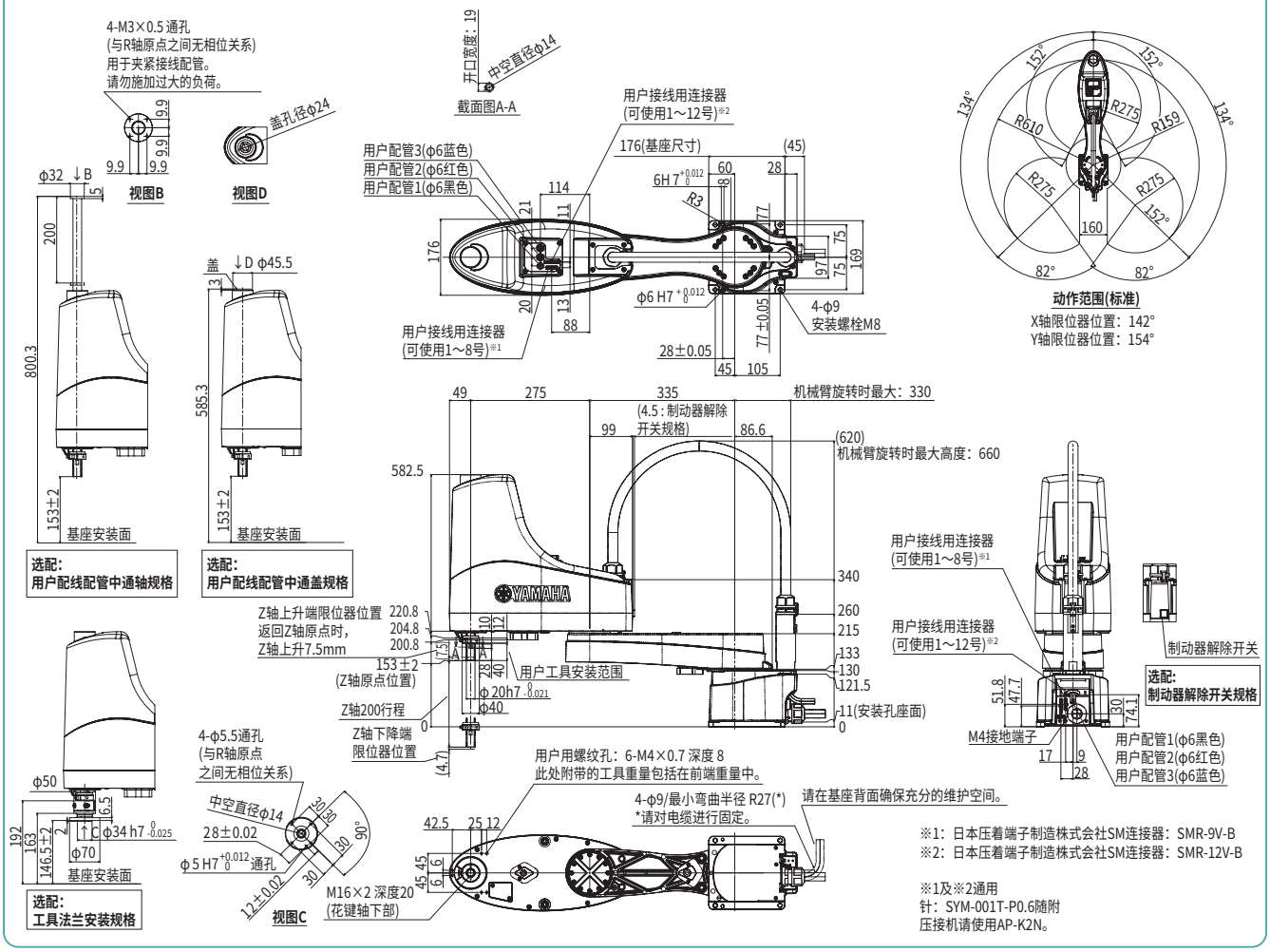
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。
(出厂时为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。
详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK610XE-10



YK600XGH

标准规格：中型

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK600XGH	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	法兰工具 空白：无 F：有	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	400 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.47 sec			
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			Z轴 200 mm：48 kg　Z轴 400 mm：50 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

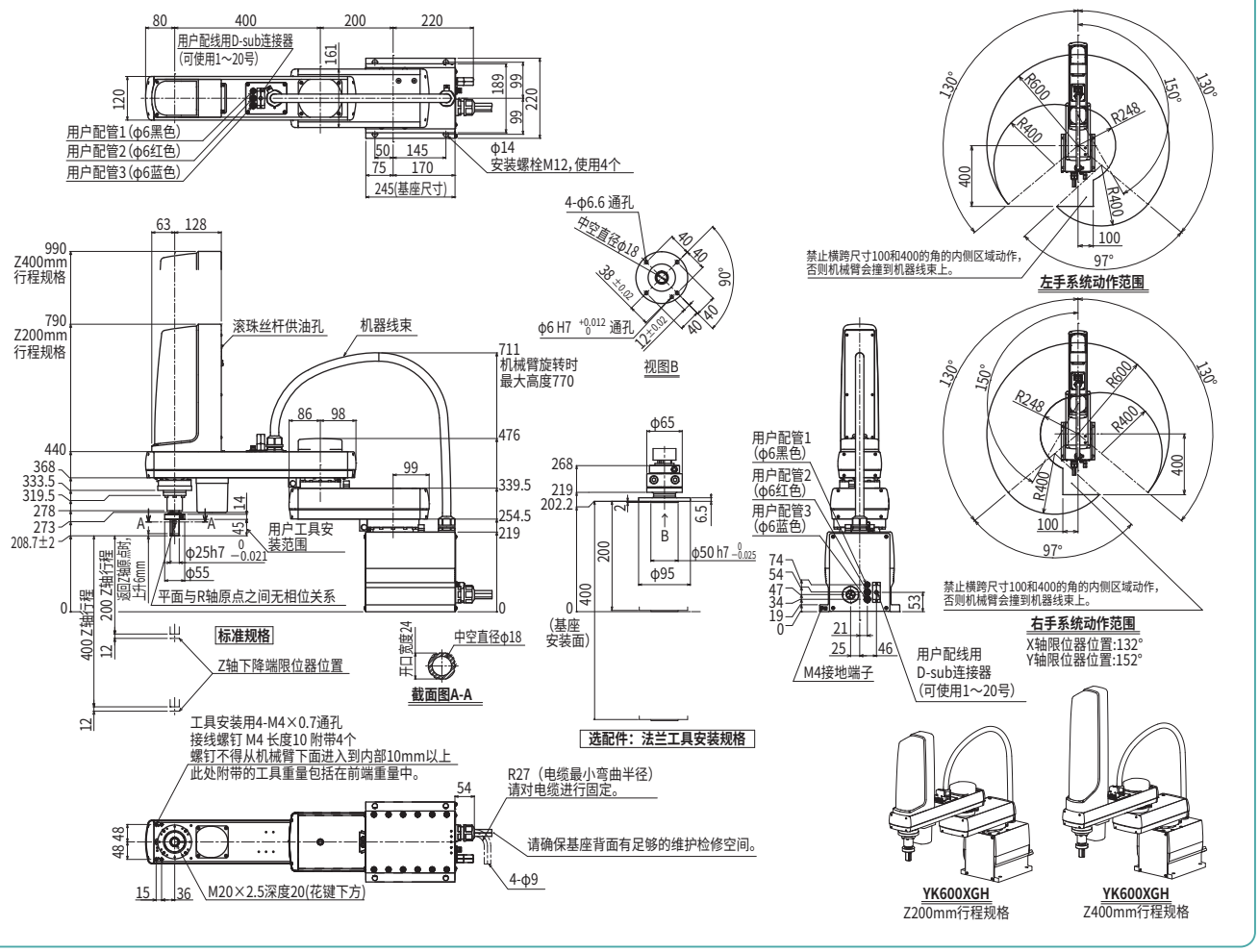
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XGH



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK700XGL

标准规格：大型

●臂长 700mm　●最大可搬运重量 10kg

※ 特别订购产品，交货期请另行咨询。

订购型号

YK700XGL -	□	-	□	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	Z轴行程		法兰工具		电缆长度		适用控制器 / 控制轴数		安全标准		选配件A (OP.A)		选配件B (OP.B)		选配件C (OP.C)		选配件D (OP.D)		选配件E (OP.E)		绝对数据备份用电池
	200：200mm 300：300mm		空白：无 F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		400 mm	300 mm	200 mm　300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec　1.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.50 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3 根			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			32 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

适用控制器

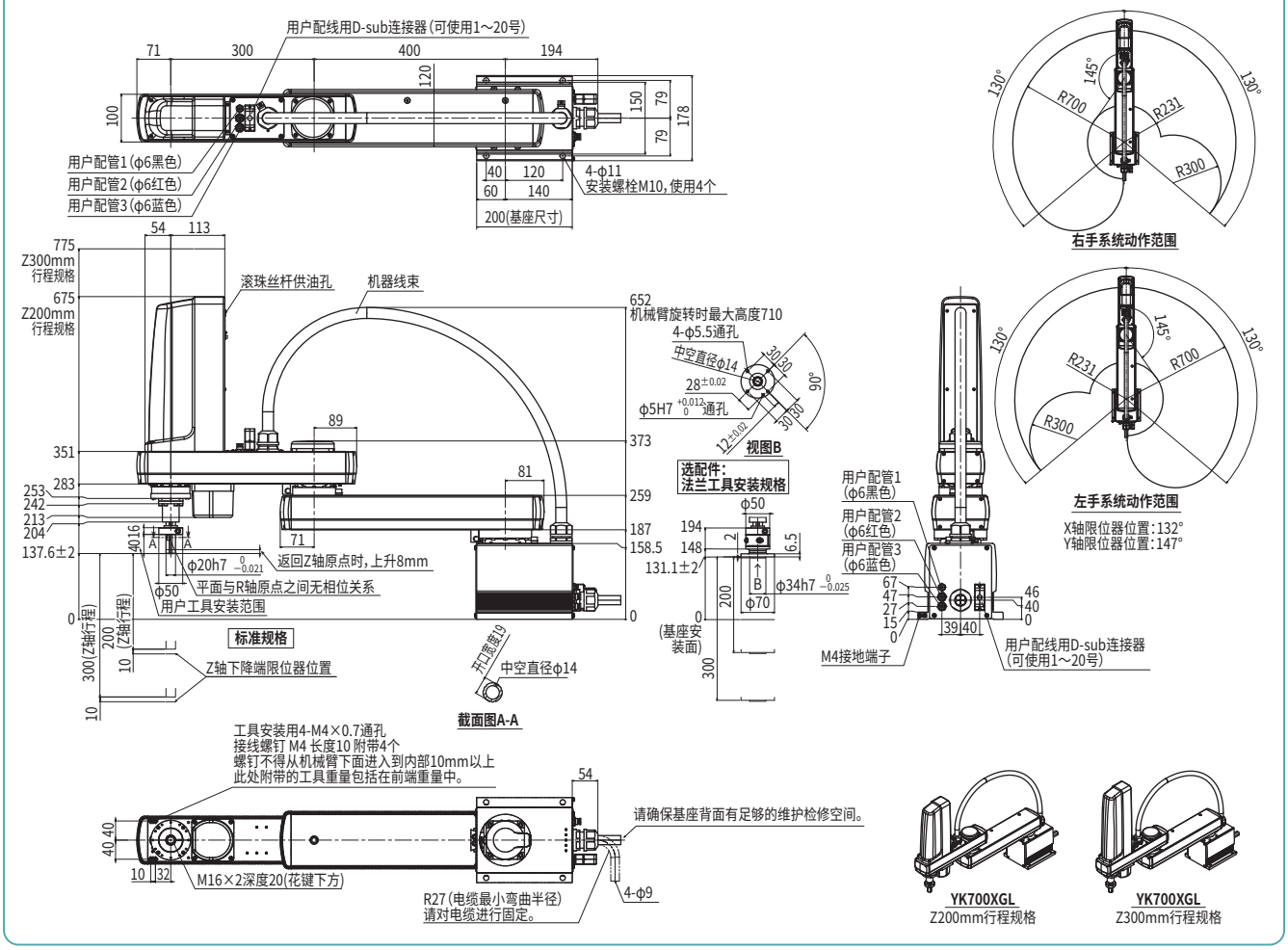
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK700XGL



适用控制器　RCX340 ▶ 638

YK710XE-10

标准规格：大型

● 高性价比机型

●臂长 710mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK710XE	-	10	-	200	-		-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-	
机器人主机	-	最大搬运重量	-	Z轴行程	-	工具法兰	-	中通轴/盖	-	制动器解除开关	-	电缆长度	-	适用控制器/控制轴数	-	安全标准	-	选配件A～E（OP.A～E）	-	绝对数据备份用电池

工具法兰：空白：无 / F：有

中通轴/盖：空白：无 / S：带中通轴 / C：带中通盖

制动器解除开关：空白：无 / BS：有

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。

RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		435 mm	275 mm	200 mm	—
	旋转范围		±134°	±152°	—	±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接		同步带	
		减速器～输出	直接连接			同步带
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			9.5 m/sec		2 m/sec	2600° /sec
最大搬运重量			10 kg(标准规格、选配规格※4)、9 kg(选配规格※5)			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.42 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			26 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返，粗定位拱形动作时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。
※4. 标准规格、选配规格(制动器解除开关规格、用户配线配管中通盖规格)时，最大可搬运重量为10kg。
※5. 选配件规格(工具法兰安装规格、用户配线配管中通轴规格)时，最大可搬运重量为9kg。

适用控制器

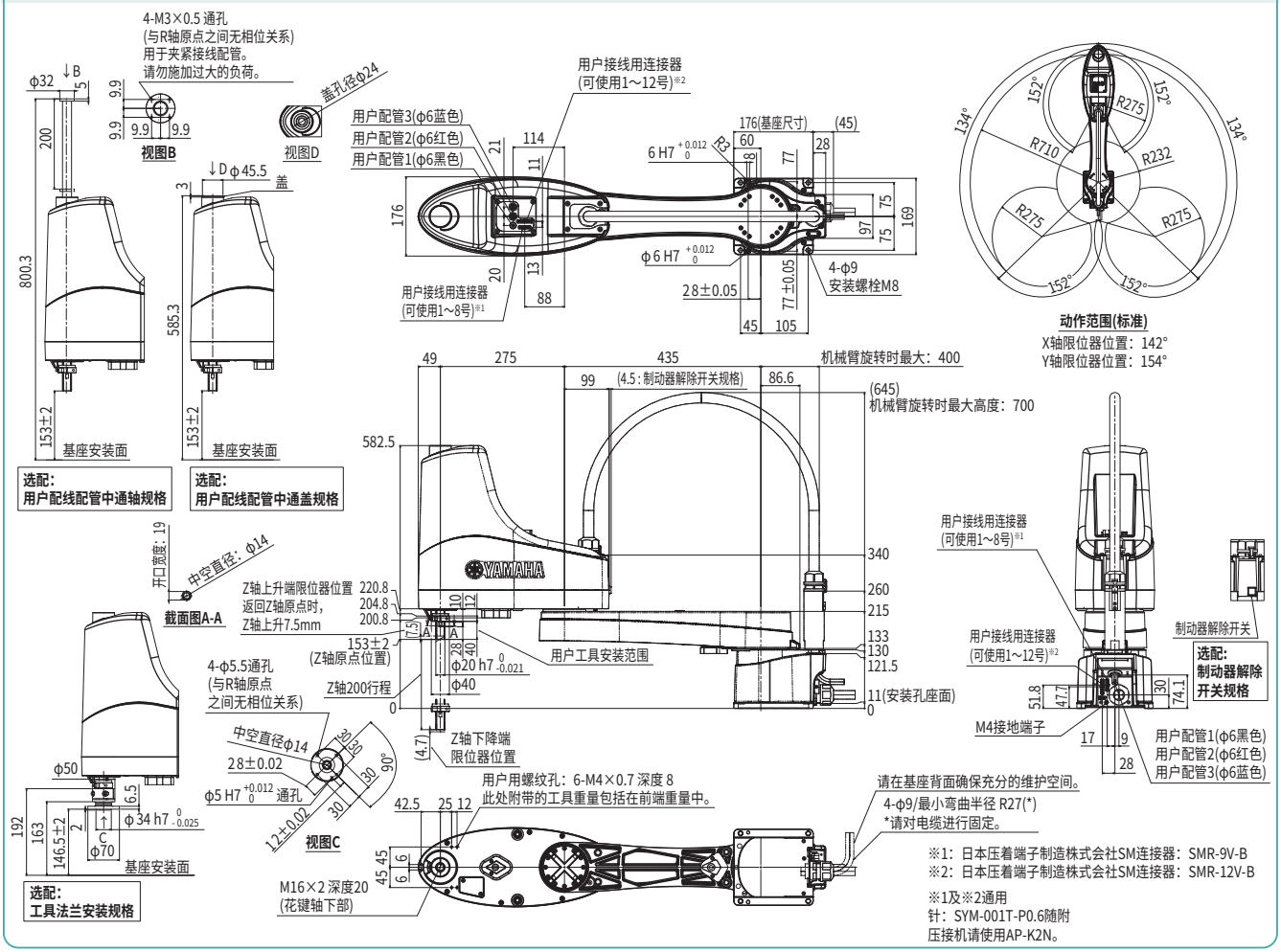
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过追加X、Y轴的限位器，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK710XE-10



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK700XG

标准规格：大型

●臂长 700mm　●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK700XG	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		200：200mm 400：400mm		空白：无 F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.42 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：50 kg　Z轴 400 mm：52 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

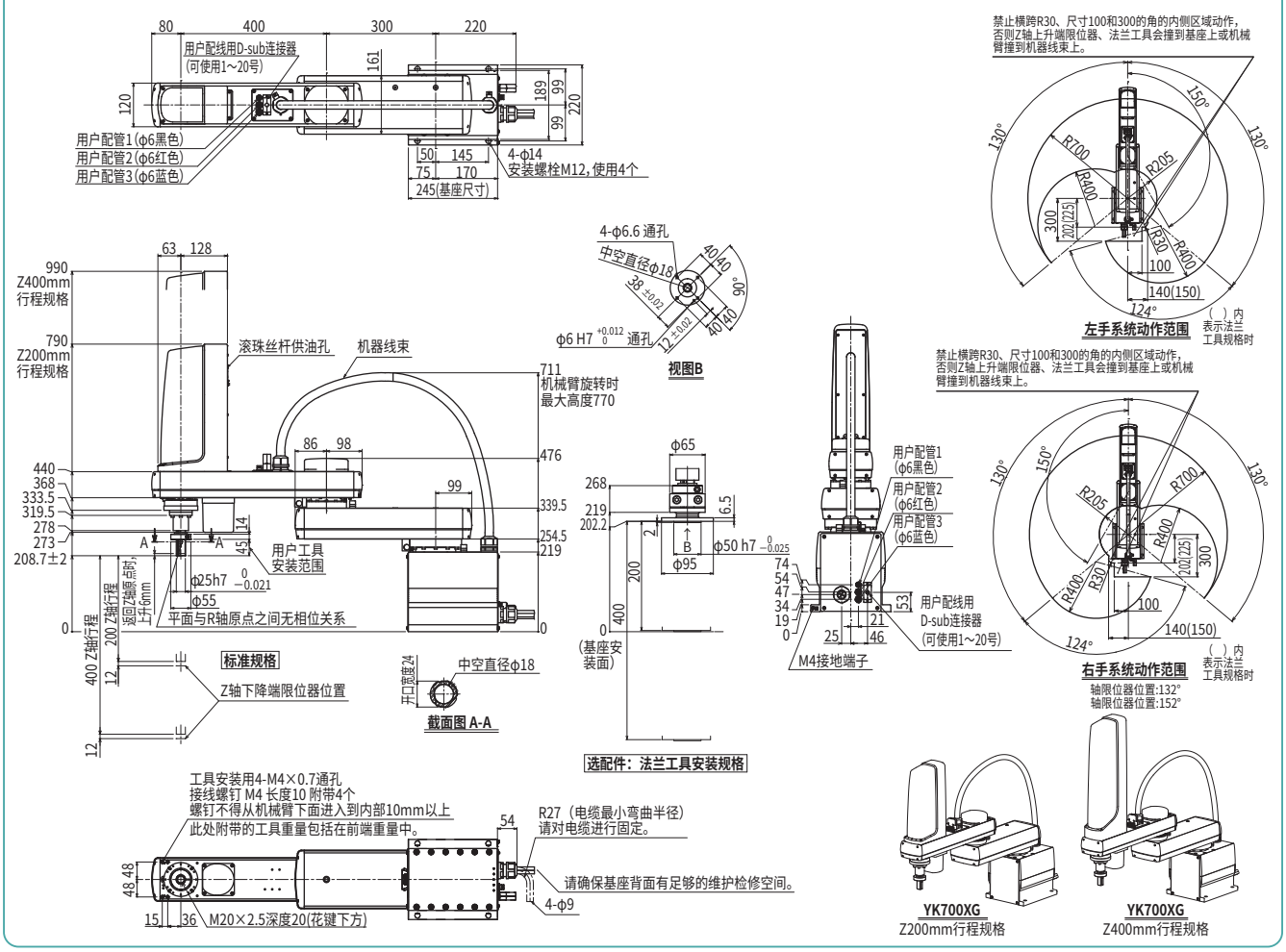
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK700XG



YK700XG Z200mm行程规格　YK700XG Z400mm行程规格

适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK800XG

标准规格：大型

●臂长 800mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK800XG	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	200：200mm 400：400mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		400 mm	400 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.48 sec			
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			Z轴 200 mm：52 kg　Z轴 400 mm：54 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

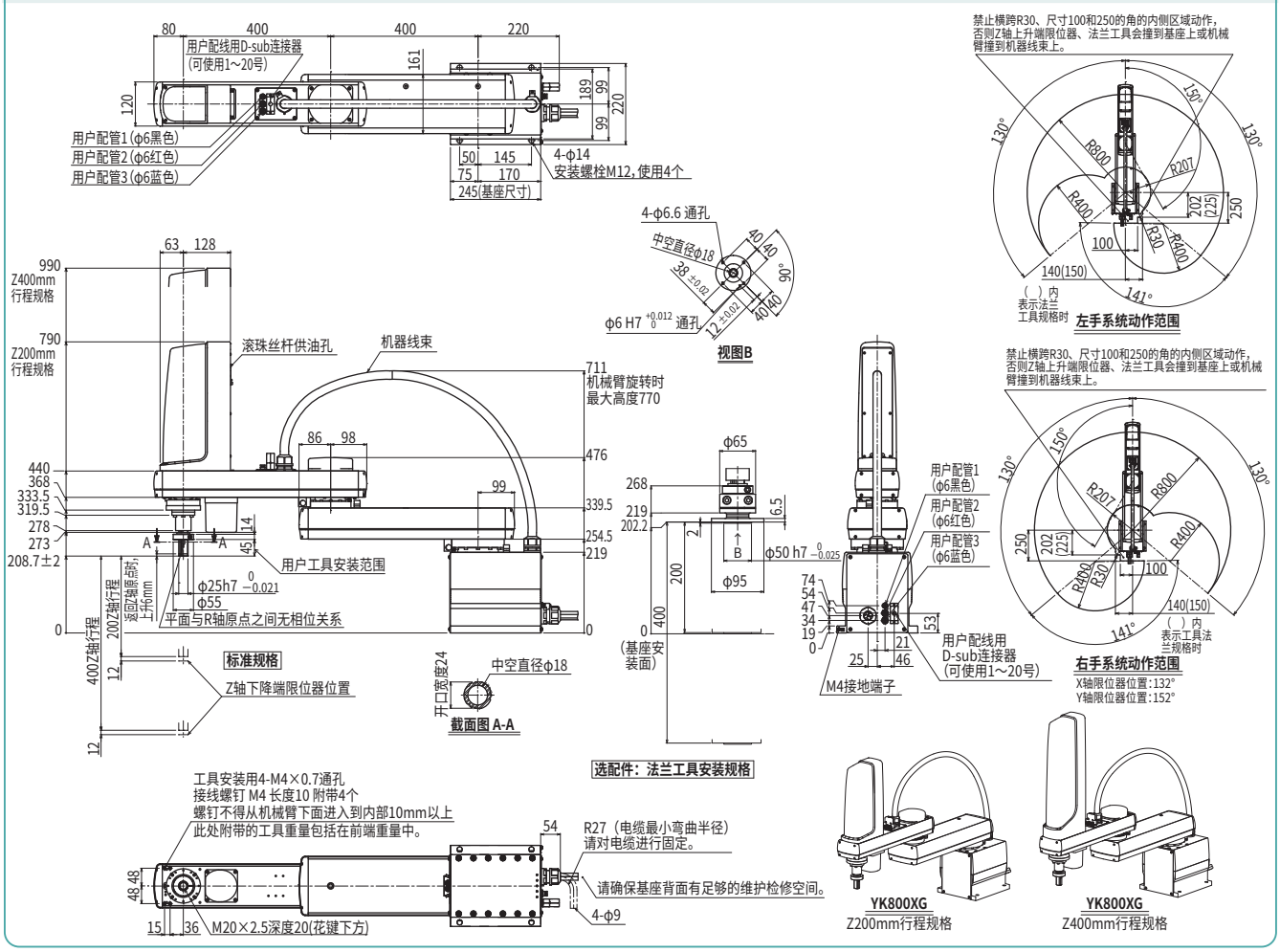
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK800XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

SP-YK1200XG-SA08

标准规格：大型

●臂长 800mm　●最大可搬运重量 50kg

订购型号

SP-YK1200XG-SA08 - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX341-4 - [ ] - R - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 4

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	配管配线支架	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
		空白：无 F：有	空白：无 UW：有※4	空白：无电缆 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m									

请指定控制器的各种设定项目。RCX341 ▶ P.648

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		400 mm	400 mm	400 mm	—
	旋转范围		±125°	±130°	—	±360°
马达输出 AC			950 W	400 W	750 W	400 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005°
最高速度			—		1.6 m/sec	660°/sec
最大搬运重量			50 kg（标准规格）、48 kg（法兰工具安装规格）			
R轴容许惯性力矩※3			2.45 kgm²			
用户配线			0.2sq x 12根 + RJ45 Cat5e PoE支持			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			3.5 m、选配：5 m、10 m			
主体重量			96 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 配管配线支架（选配）是为用户追加安装配管配线所需的零件套装。请客户自行将其安装到机器人上。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

适用控制器

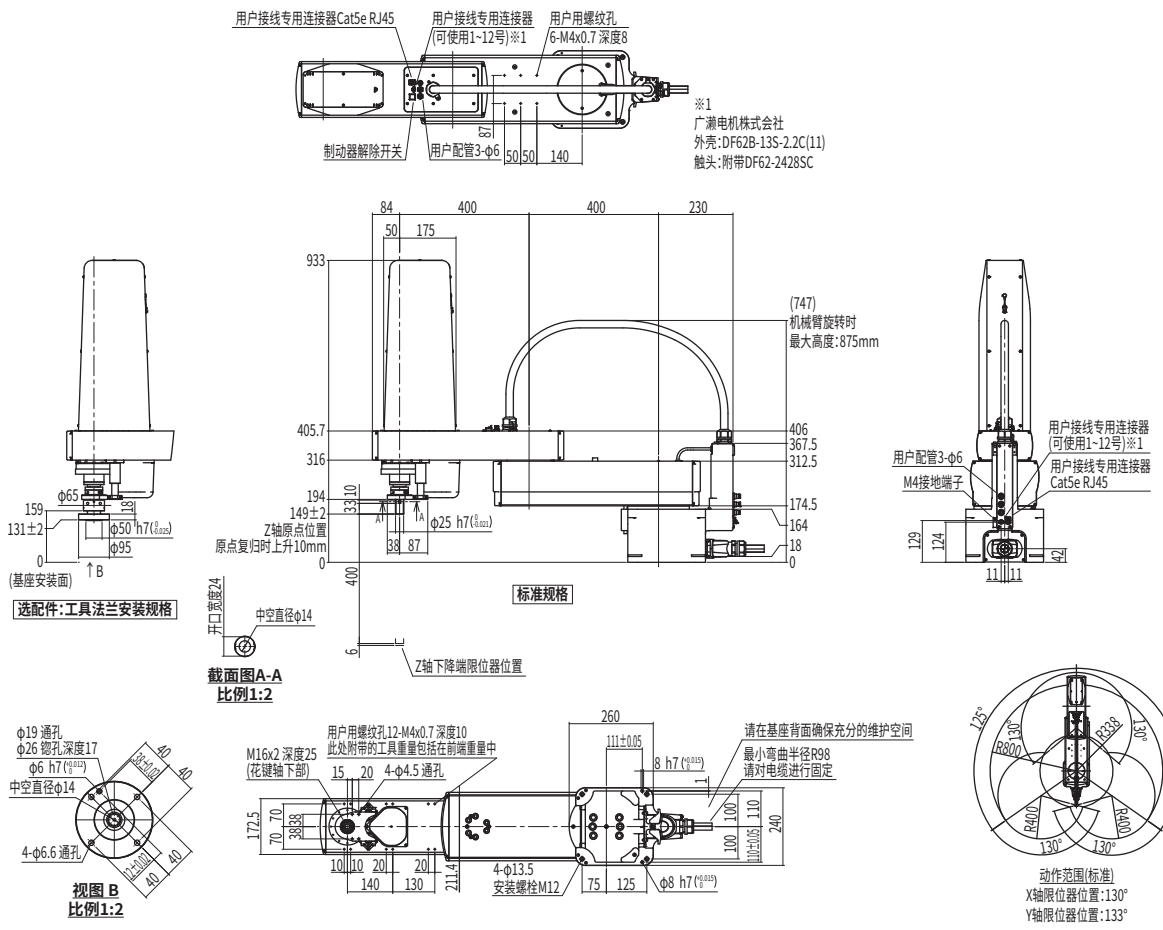
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX341	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

SP-YK1200XG-SA08



YK900XG

标准规格：大型

●臂长 900mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK900XG	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	法兰工具 空白：无 F：有	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		500 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec			
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			Z轴 200 mm：54 kg　Z轴 400 mm：56 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

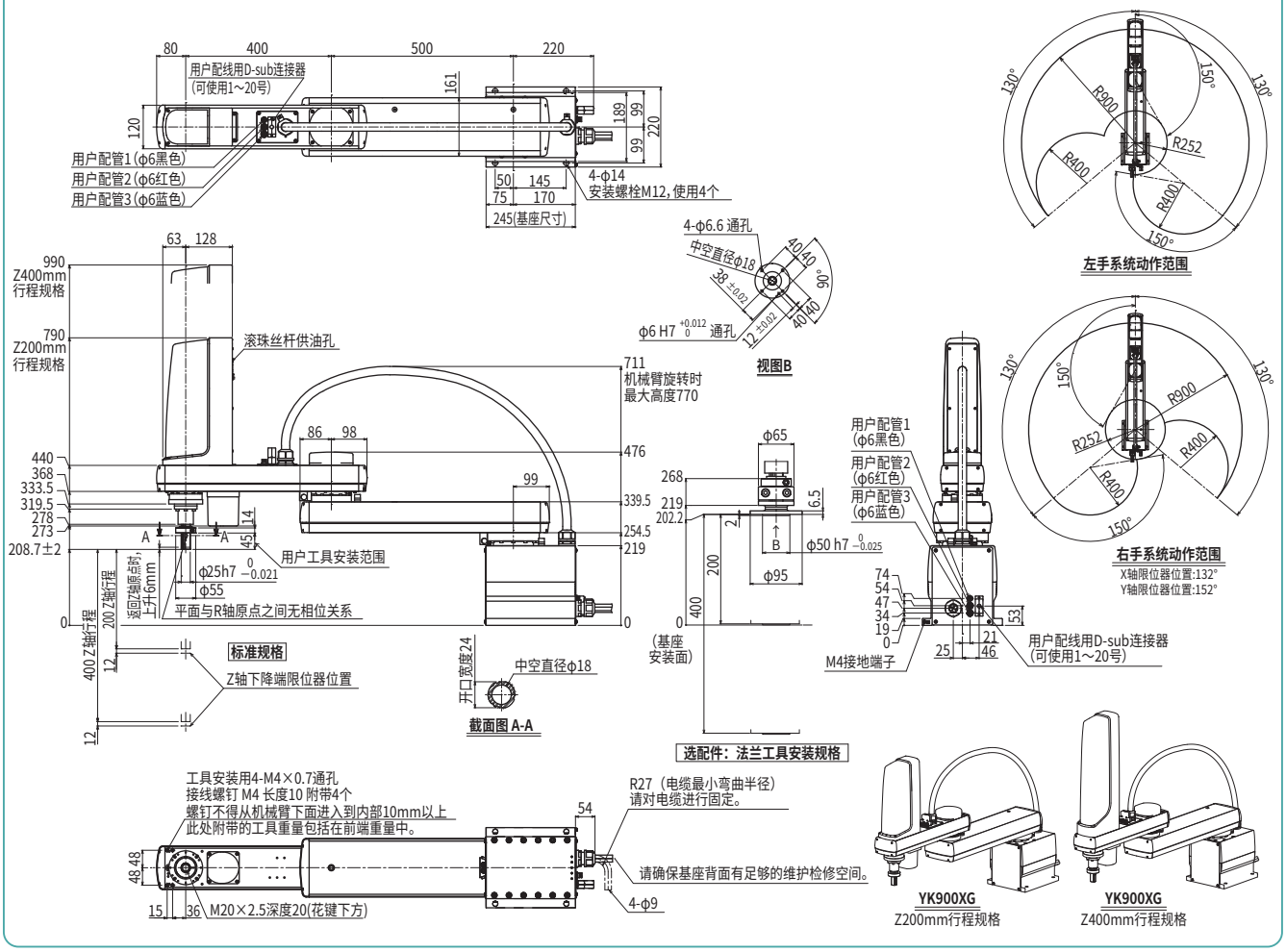
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK900XG



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK1000XG

标准规格：大型

●臂长 1000mm　●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XG	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	法兰工具 空白：无 F：有	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	400 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W	200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec			
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			Z轴 200 mm：56 kg　Z轴 400 mm：58 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

适用控制器

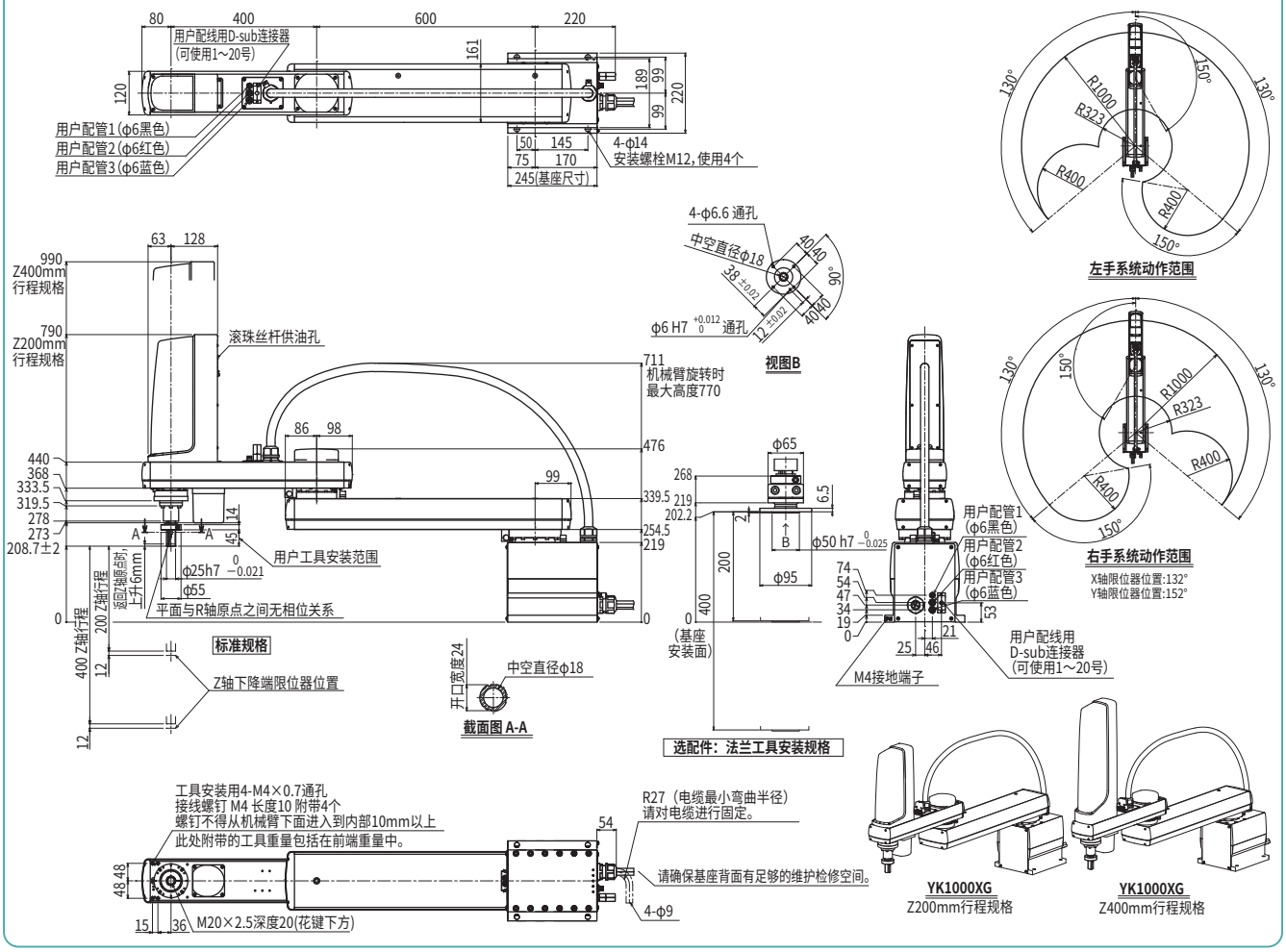
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1000XG



适用控制器　RCX340 ▶ 638

SP-YK1200XG-SA10 标准规格：大型

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 50kg

订购型号

SP-YK1200XG-SA10 - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX341-4 - [ ] - R - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 4

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	配管配线支架	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
SP-YK1200XG-SA10	400	空白：无 F：有	空白：无 UW：有※4	空白：无电缆 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX341-4		R						4

请指定控制器的各种设定项目。RCX341 ▶ P.648

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	400 mm	400 mm	—
	旋转范围		±125°	±130°	—	±360°
马达输出 AC			950 W	400 W	750 W	400 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005°
最高速度			—		1.6 m/sec	660°/sec
最大搬运重量			50 kg（标准规格）、48 kg（法兰工具安装规格）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.74 sec			
R轴容许惯性力矩※3			2.45 kgm²			
用户配线			0.2sq x 12根 + RJ45 Cat5e PoE支持			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			3.5 m、选配：5 m、10 m			
主体重量			96 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 配管配线支架（选配）是为用户追加安装配管配线所需的零件套装。请客户自行将其安装到机器人上。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

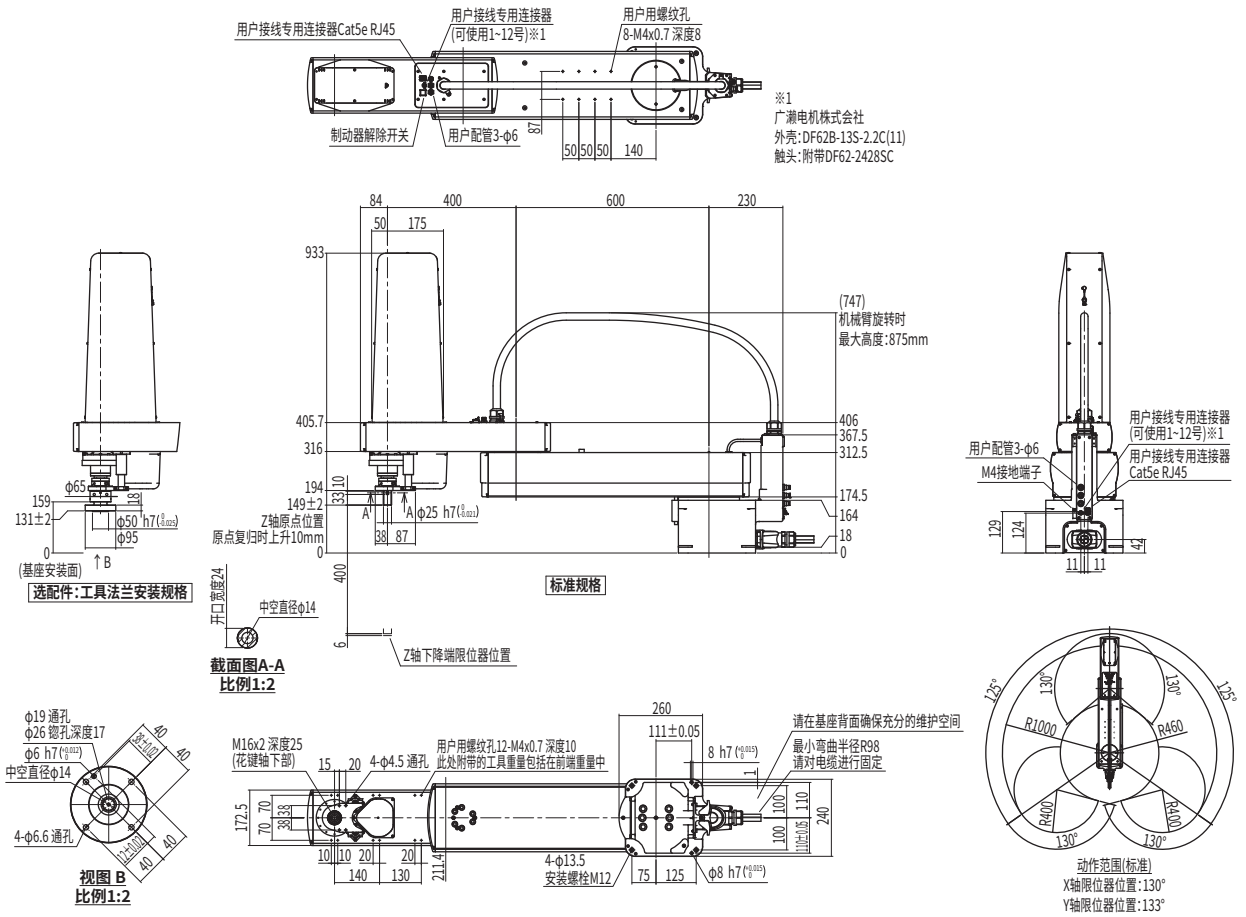
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX341	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

SP-YK1200XG-SA10



适用控制器 RCX341 ▶ 648

YK1200XG

标准规格：大型

●臂长 1200mm　●最大可搬运重量 50kg

订购型号

YK1200XG - 400 - □ - □ - □ - RCX341-4 - □ - R - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	Z轴行程	工具法兰	配管配线支架	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	再生装置	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
YK1200XG	400	空白：无 F：有	空白：无 UW：有※4	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX341-4		R						

请指定控制器的各种设定项目。RCX341▶ P.648

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	600 mm	400 mm	—
	旋转范围		±125°	±150°	±360°	±360°
马达输出 AC			950 W	400 W	750 W	400 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005°
最高速度			7.7 m/sec		1.6 m/sec	600°/sec
最大可搬运重量			50 kg			
标准周期时间：5kg 可搬运时※2			0.61 sec			
R轴容许惯性力矩※3			2.45 kgm²			
用户接线			0.2 sq × 12 根			
用户配管(外径)			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5m　选配：5m、10m			
主体重量			96 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 配管配线支架(选配)是为用户追加安装配管配线所需的零件套装。请客户自行将其安装到机器人上。

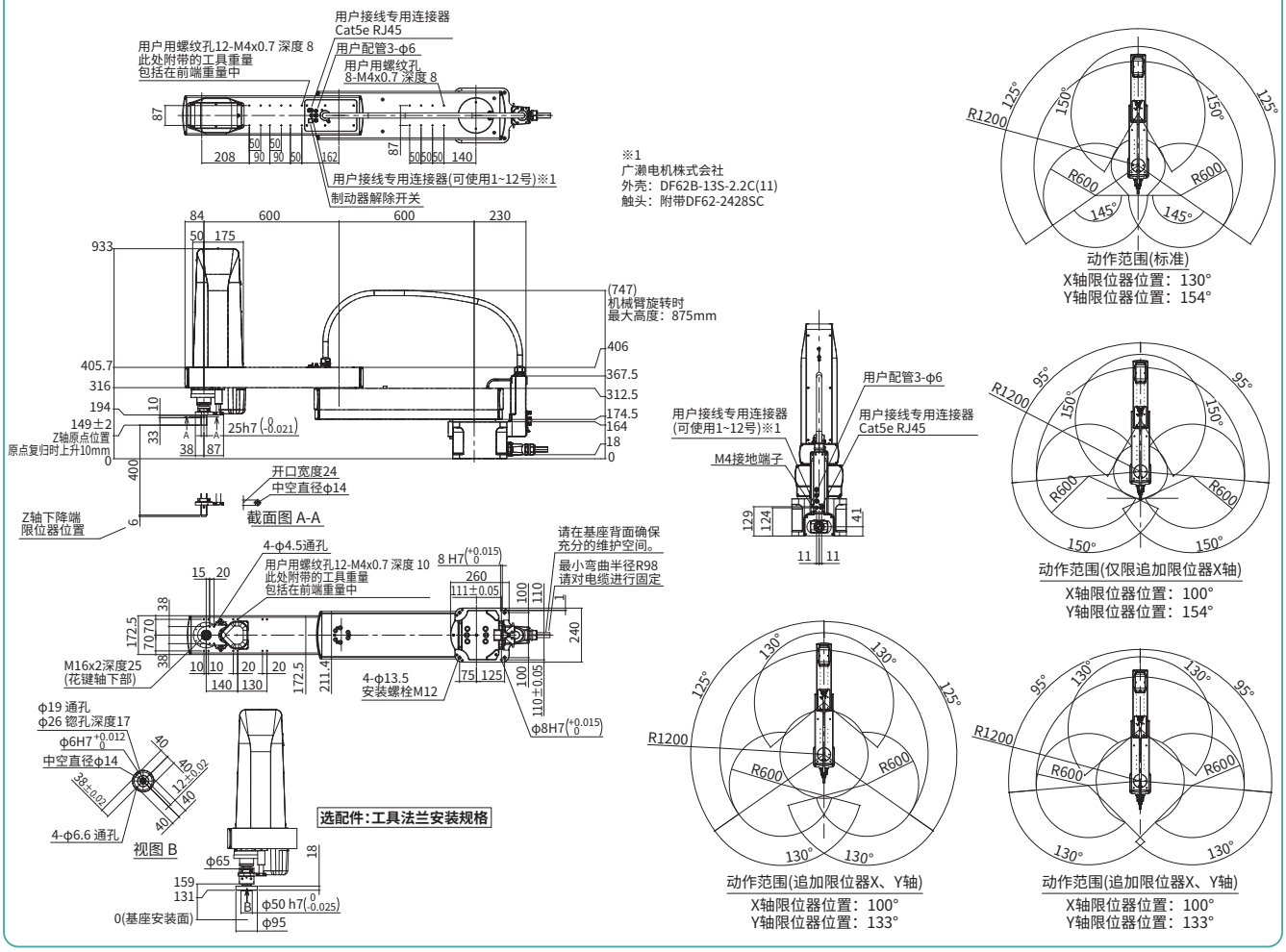
适用控制器

控制器	电源功率(VA)	运行方法
RCX341	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1200XG



适用控制器 RCX341 ▶ 648

YK1200X

标准规格：大型

●臂长 1200mm ●最大可搬运重量 50kg

订购型号

YK1200X	-	400	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	600 mm	400 mm	—
	旋转范围		±125°	±150°	—	±180°
马达输出 AC			900 W	800 W	600 W	400 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接		同步带传输	同步带传输
		减速器 ～ 输出	直接连接		直接连接	直接连接
重复定位精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005°
最高速度			7.4 m/sec		0.75 m/sec	600°/sec
最大搬运重量			50 kg			
标准周期时间：5kg 可搬运时※2			0.91 sec			
R轴容许惯性力矩※3			2.45 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			124 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。

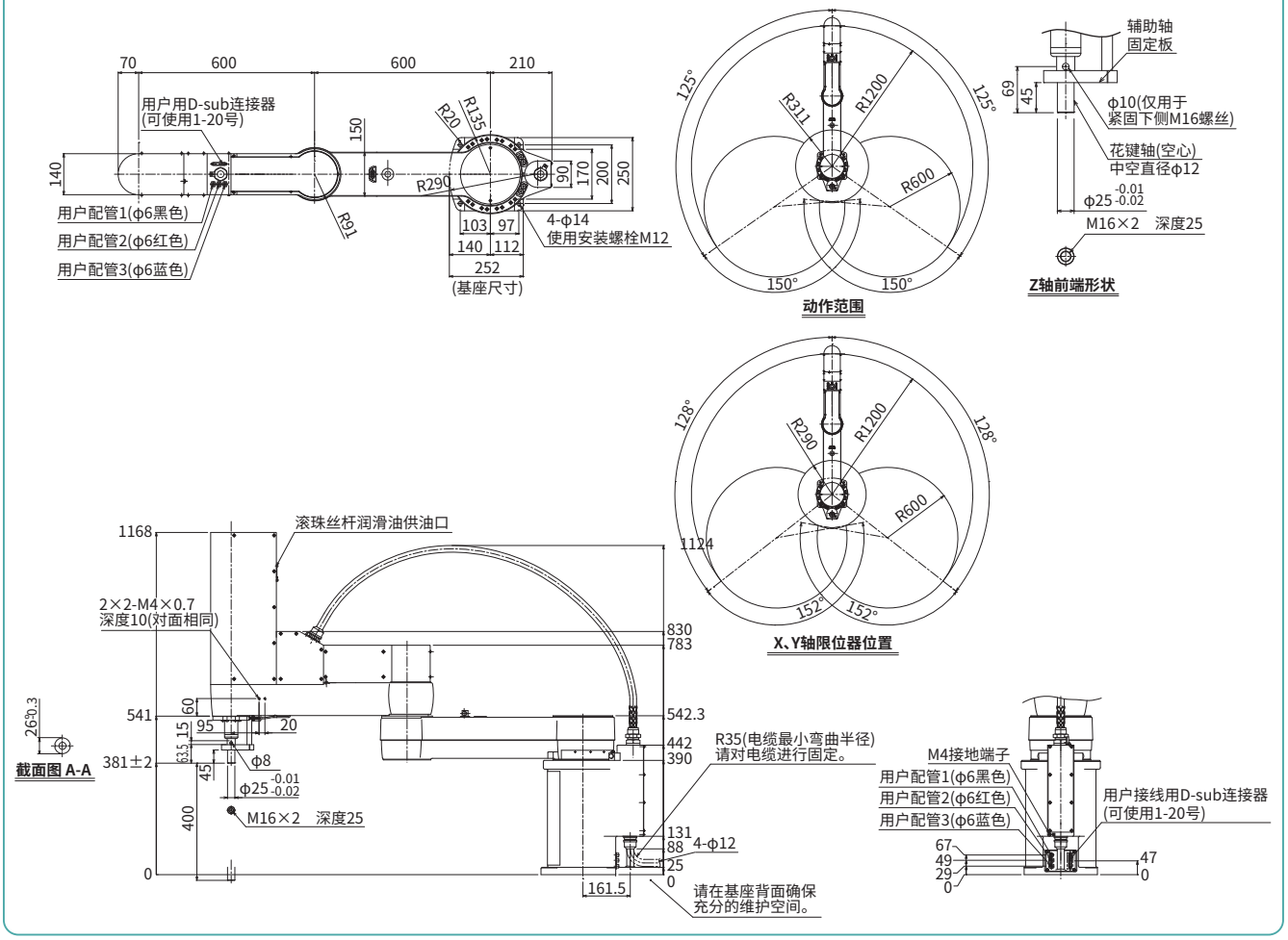
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1200X



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK1200XH

标准规格：大型

●臂长 1200mm　●最大可搬运重量 50kg

※ YK1200XH不支持KCs和KC，因此在韩国国内不可使用，也不能向韩国国内出口。

订购型号

YK1200XH	-	400	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	600 mm	400 mm	—
	旋转范围		±125°	±150°	—	±360°
马达输出 AC			900 W	800 W	600 W	400 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接		同步带传输	同步带传输
		减速器 ～ 输出	直接连接		直接连接	直接连接
重复定位精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005°
最高速度			7.4 m/sec		0.75 m/sec	600°/sec
最大搬运重量			50 kg			
标准周期时间：5kg 可搬运时※2			0.66 sec			
R轴容许惯性力矩※3			2.45 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）			φ6 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			124 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端重量、R轴惯性力矩偏移量的设定自动设定加速度系数。

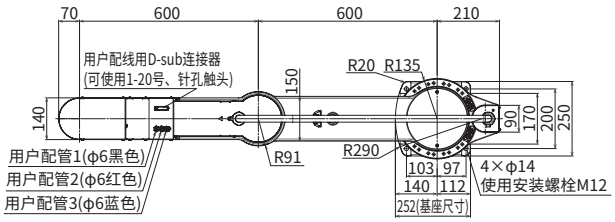
适用控制器

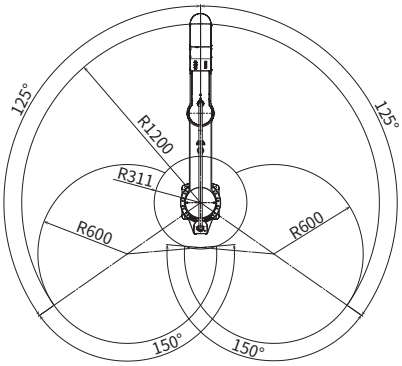
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

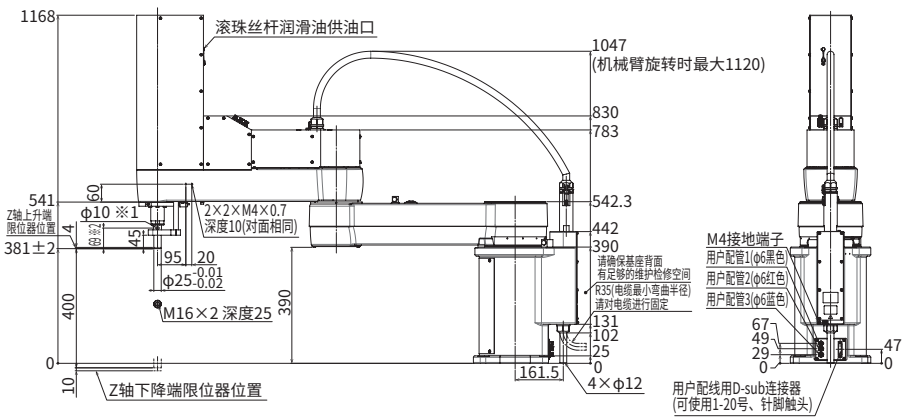
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

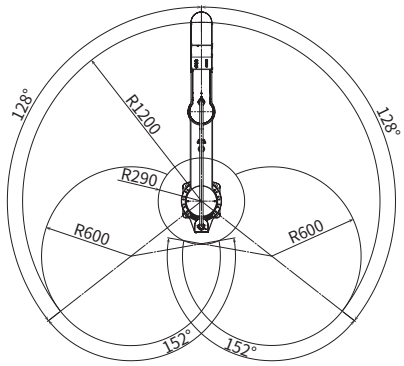
YK1200XH





动作范围
比例1:8





X、Y轴限位器位置
比例1:8

YK300XGS 壁挂·翻转规格

●臂长 300mm ●最大可搬运重量 5kg

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

订购型号

YK300XGS - □ - 150 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	150：150mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		150 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±120°	±130°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			4.4 m/sec		1.0 m/sec	1020°/sec（壁挂） 720°/sec（翻转）
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			19.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（可搬运2kg、粗定位拱形移动时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

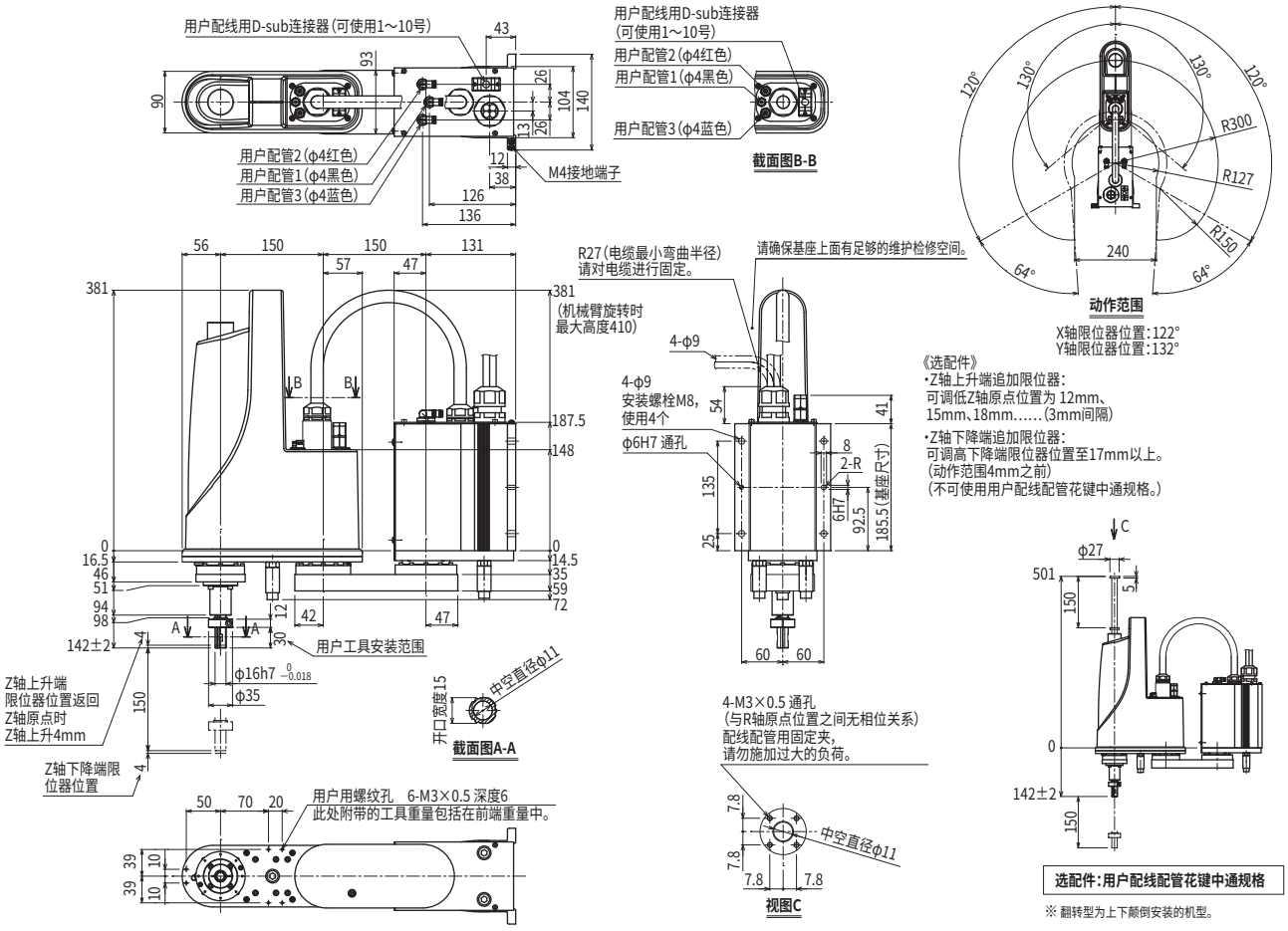
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

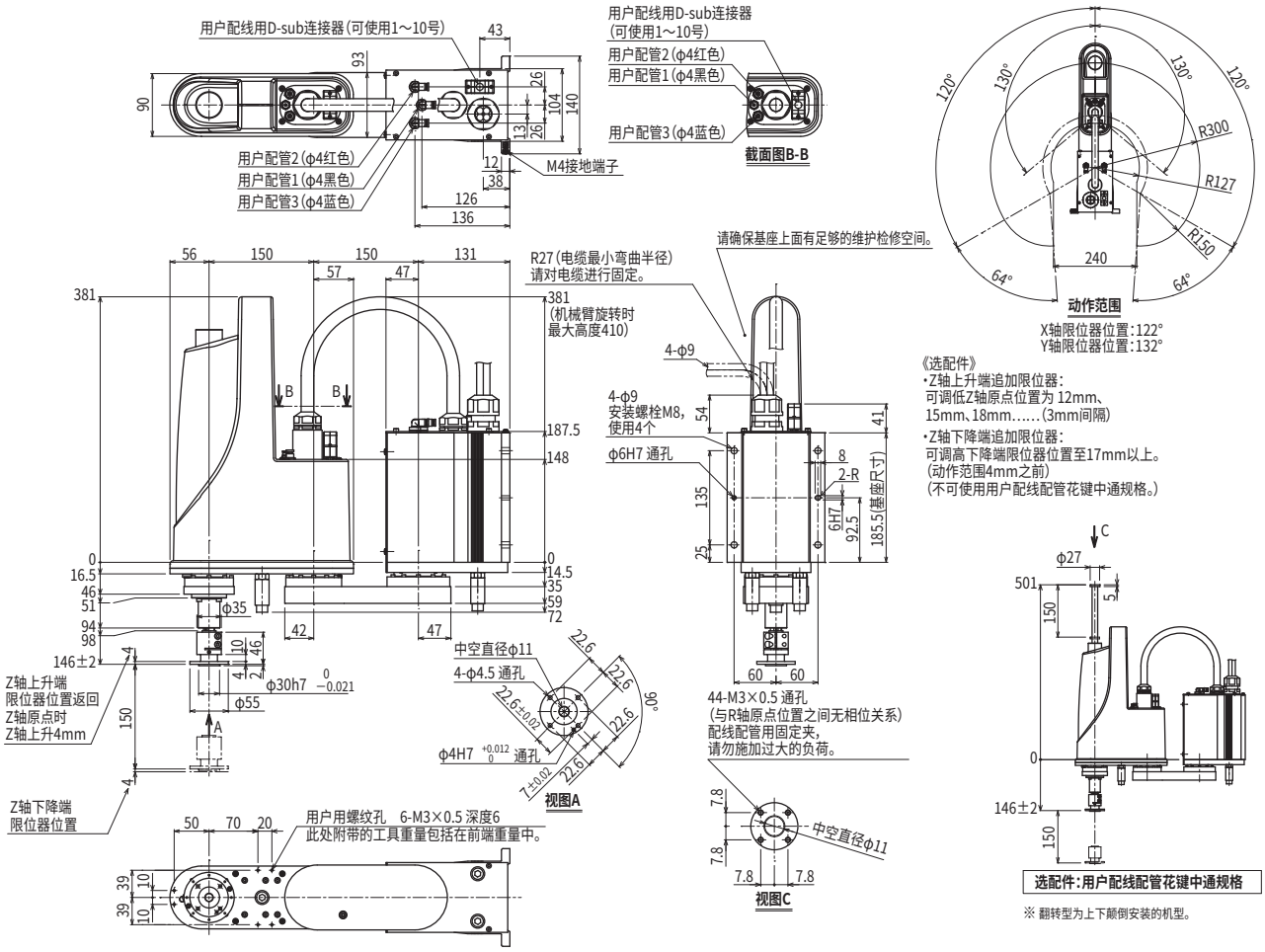
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK300XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK300XGS　法兰工具安装规格



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

YK400XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 400mm ●最大可搬运重量 5kg

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

订购型号

YK400XGS - □ - 150 - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	150：150mm	空白：无 F：有	空白：无 S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±125°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接			
		减速器～输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度			6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec（壁挂） 720°/sec（翻转）
最大搬运重量			5 kg（标准规格）、4 kg（选配规格※4）			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 3			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			20 kg			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（可搬运2kg、粗定位拱形移动时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 选配件规格（法兰工具安装规格、用户配线配管花键中通规格等）时，最大可搬运重量为4kg。

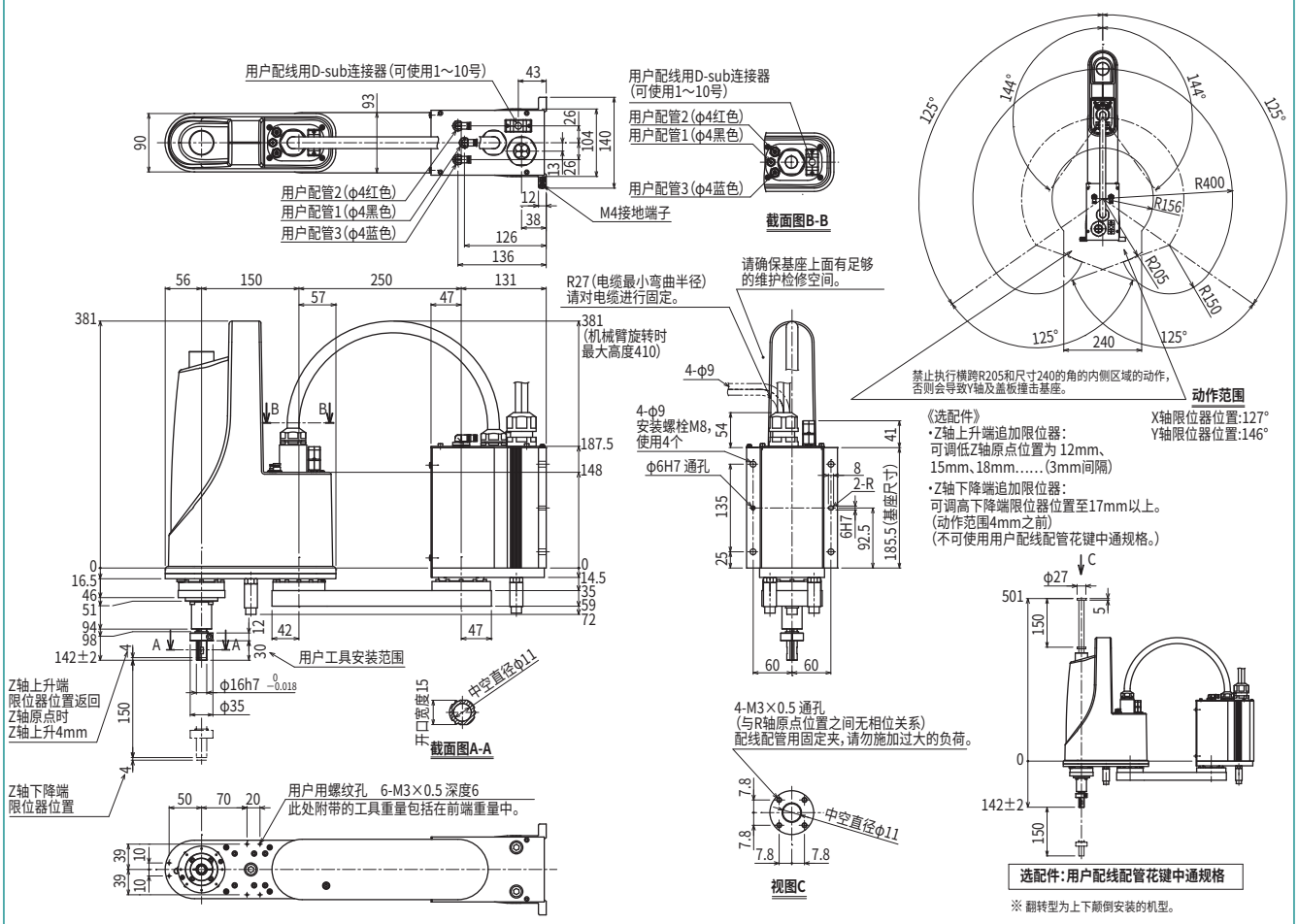
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

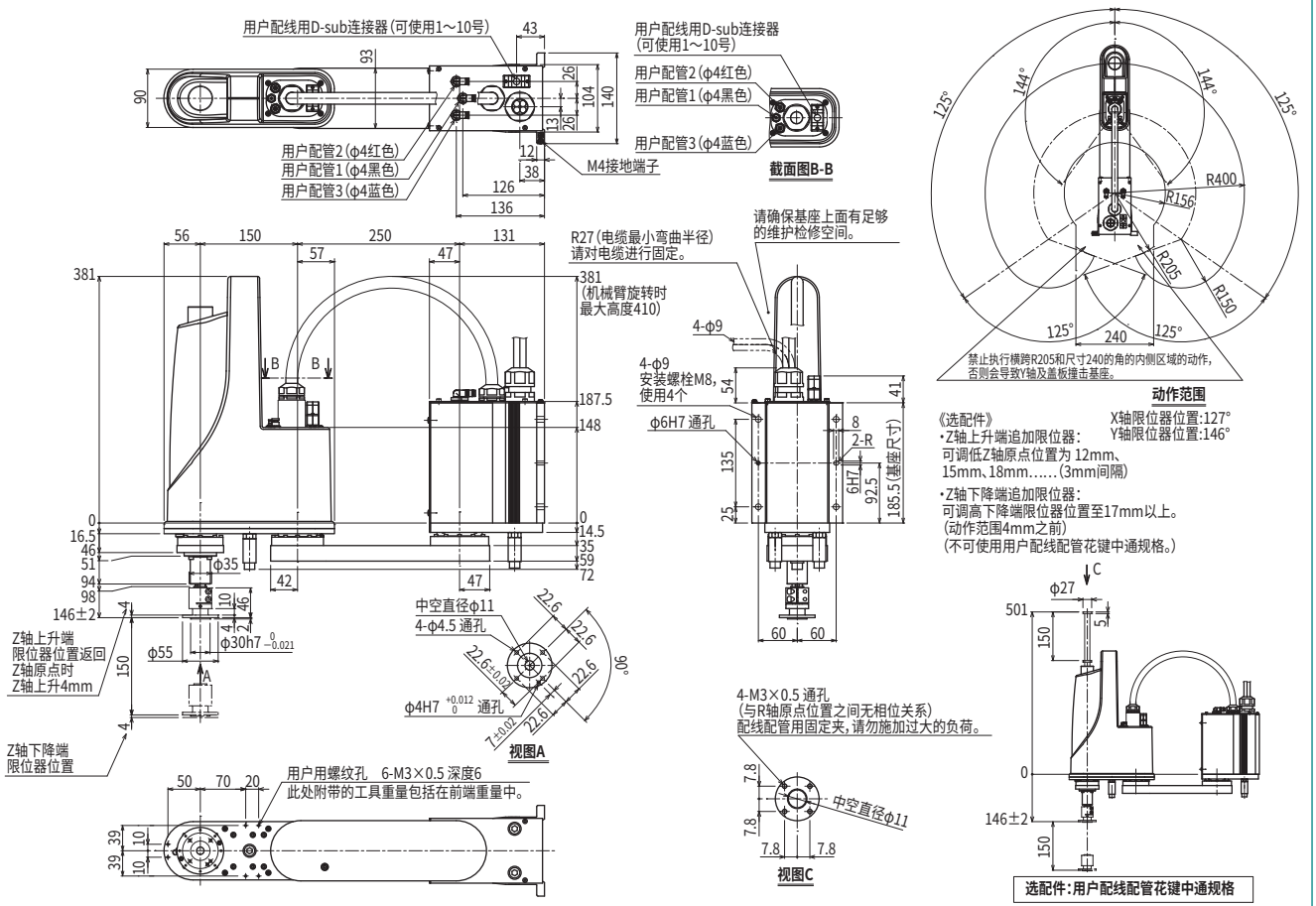
YK400XGS



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型。

适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK400XGS　法兰工具安装规格



※ 翻转型为上下颠倒安装的机型

YK500XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XGS - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 300：300mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围		±105°	±125°	—		±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec（壁挂） 800°/sec（翻转）
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.45 sec				
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			30 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

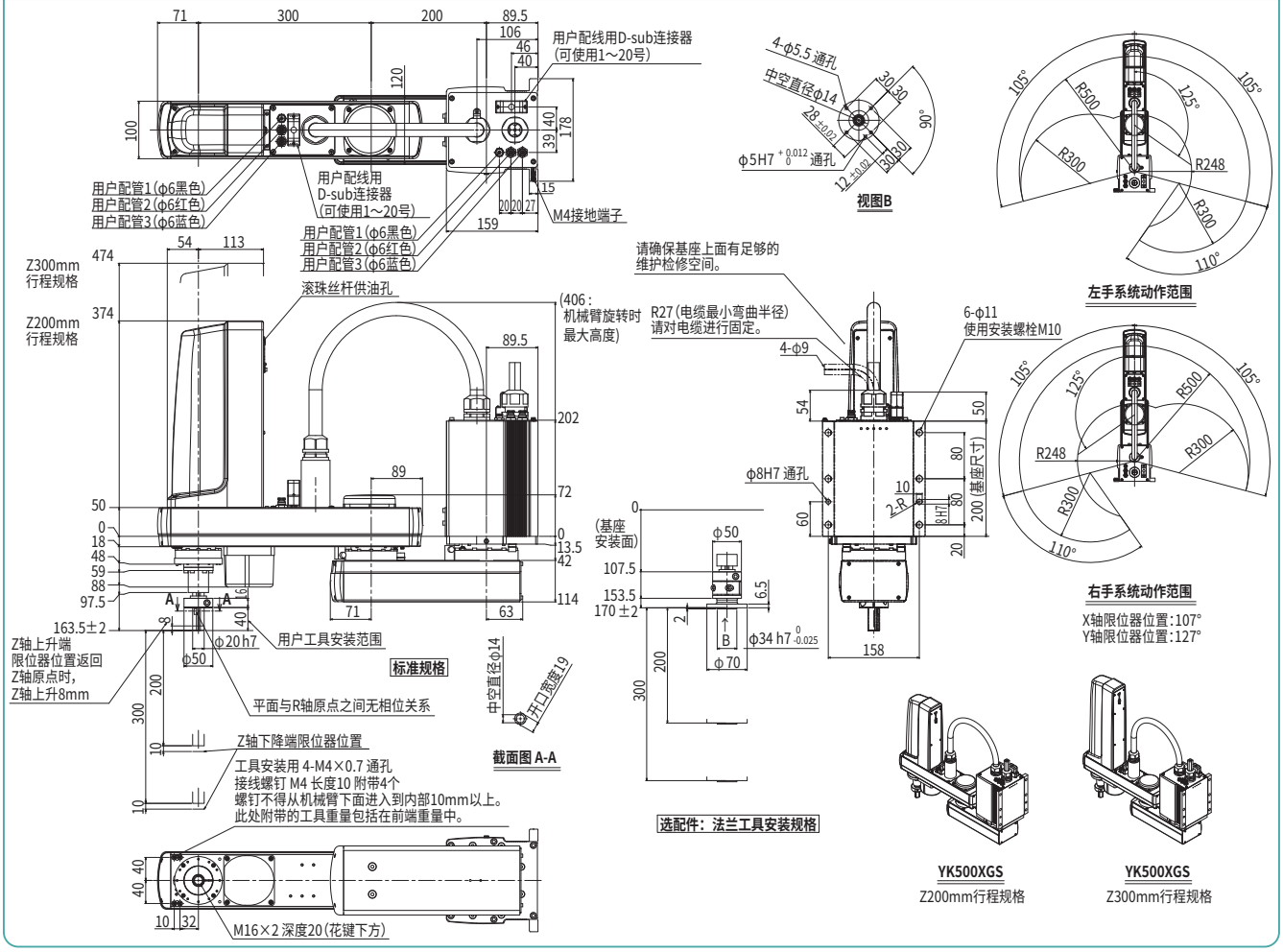
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XGS - □ - □ - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 300：300mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—		±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec（壁挂） 800°/sec（翻转）
最大搬运重量			10 kg（标准规格）、9 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.46 sec				
R轴容许惯性力矩※3			0.30 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			31 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

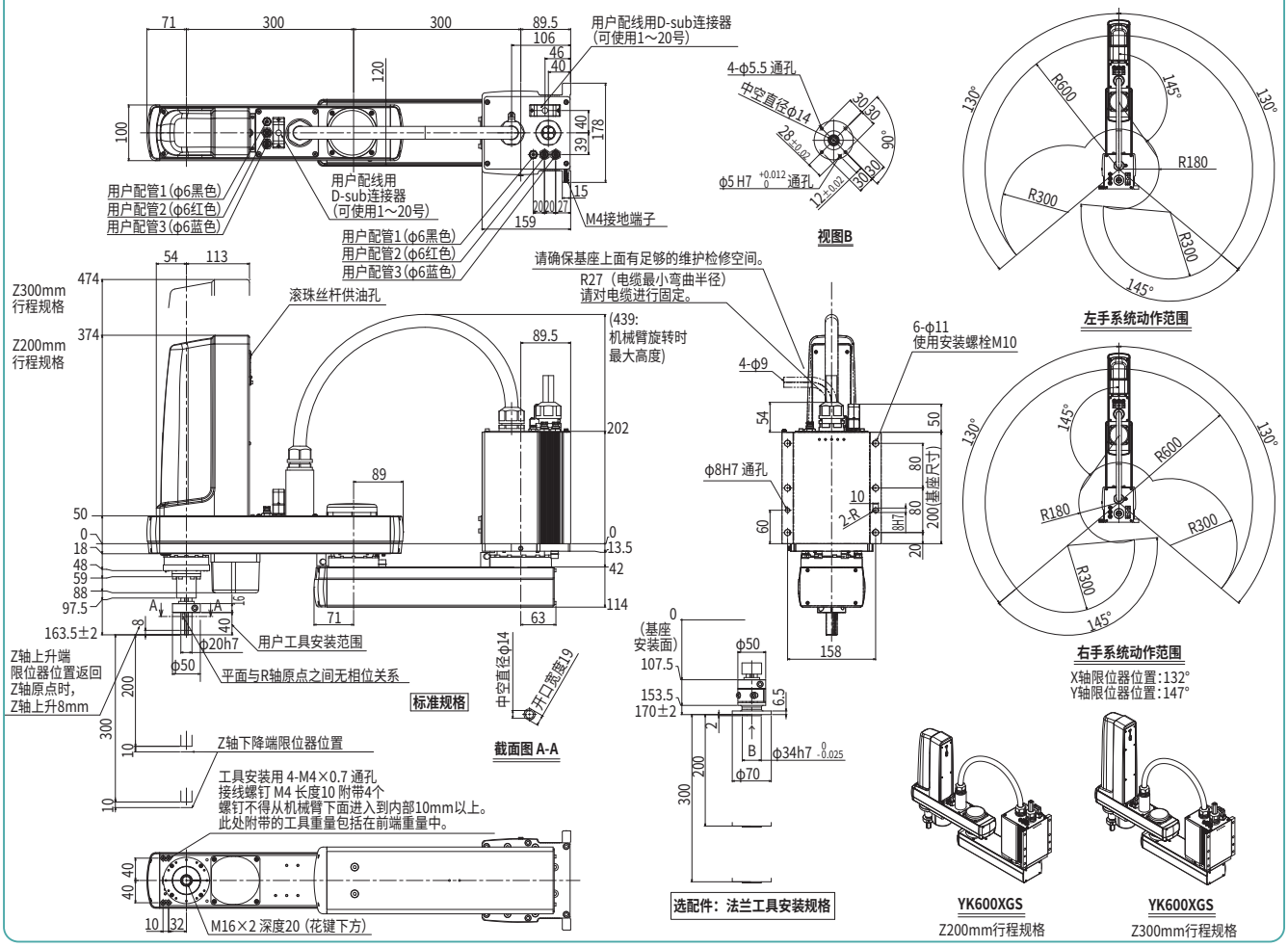
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XGS



YK700XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 700mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK700XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	安装方法※1	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	电缆长度
W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 400：400mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±130°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁挂） 480°/sec（翻转）
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.42 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：50 kg　Z轴 400 mm：52 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

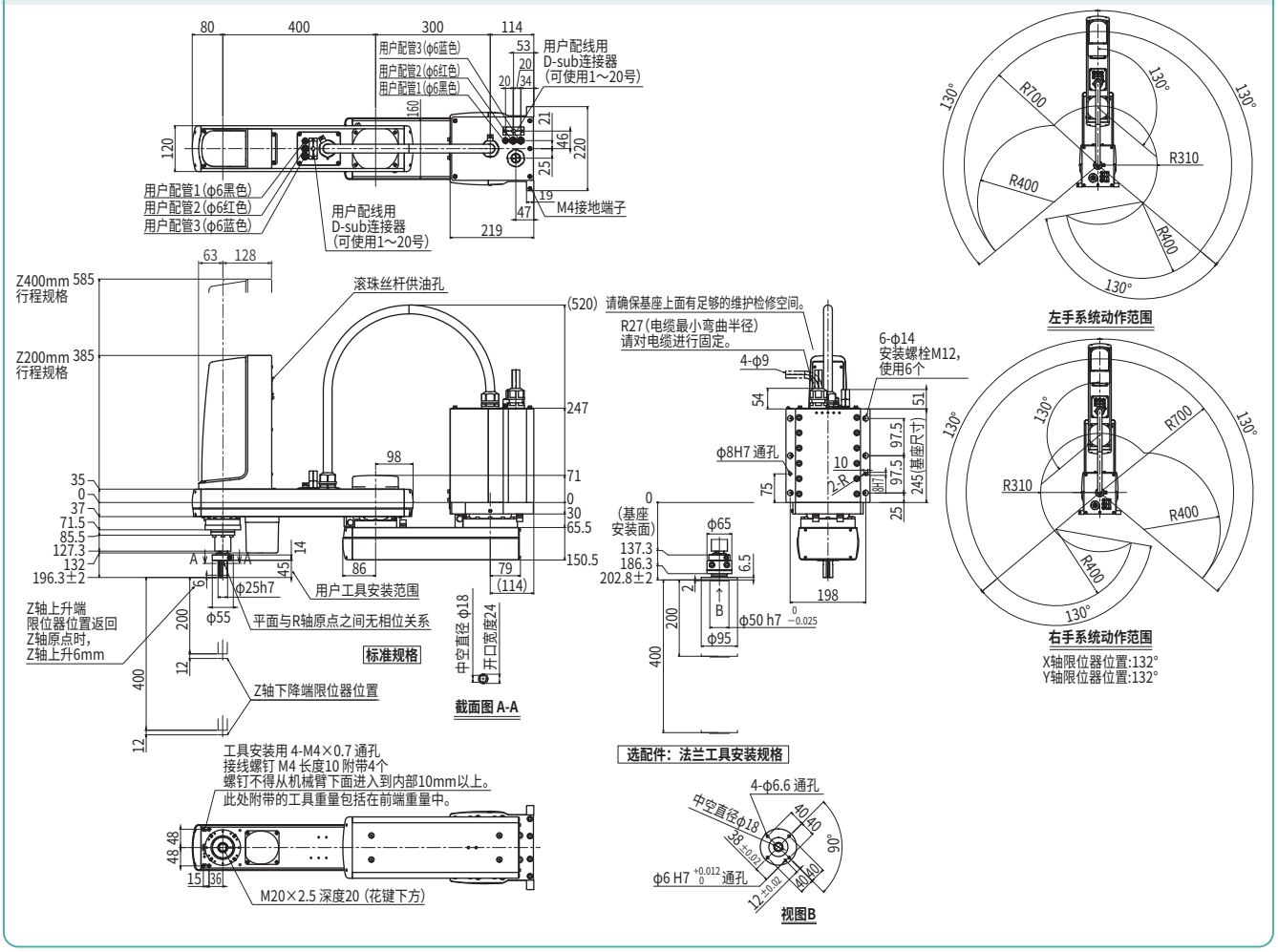
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK700XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK800XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 800mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK800XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-	
机器人主机	安装方法※1		Z轴行程		法兰工具		电缆长度		适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图）	U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm	400：400mm	空白：无	F：有	3L：3.5m	5L：5m	10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁挂） 480°/sec（翻转）
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.48 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：52 kg　Z轴 400 mm：54 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

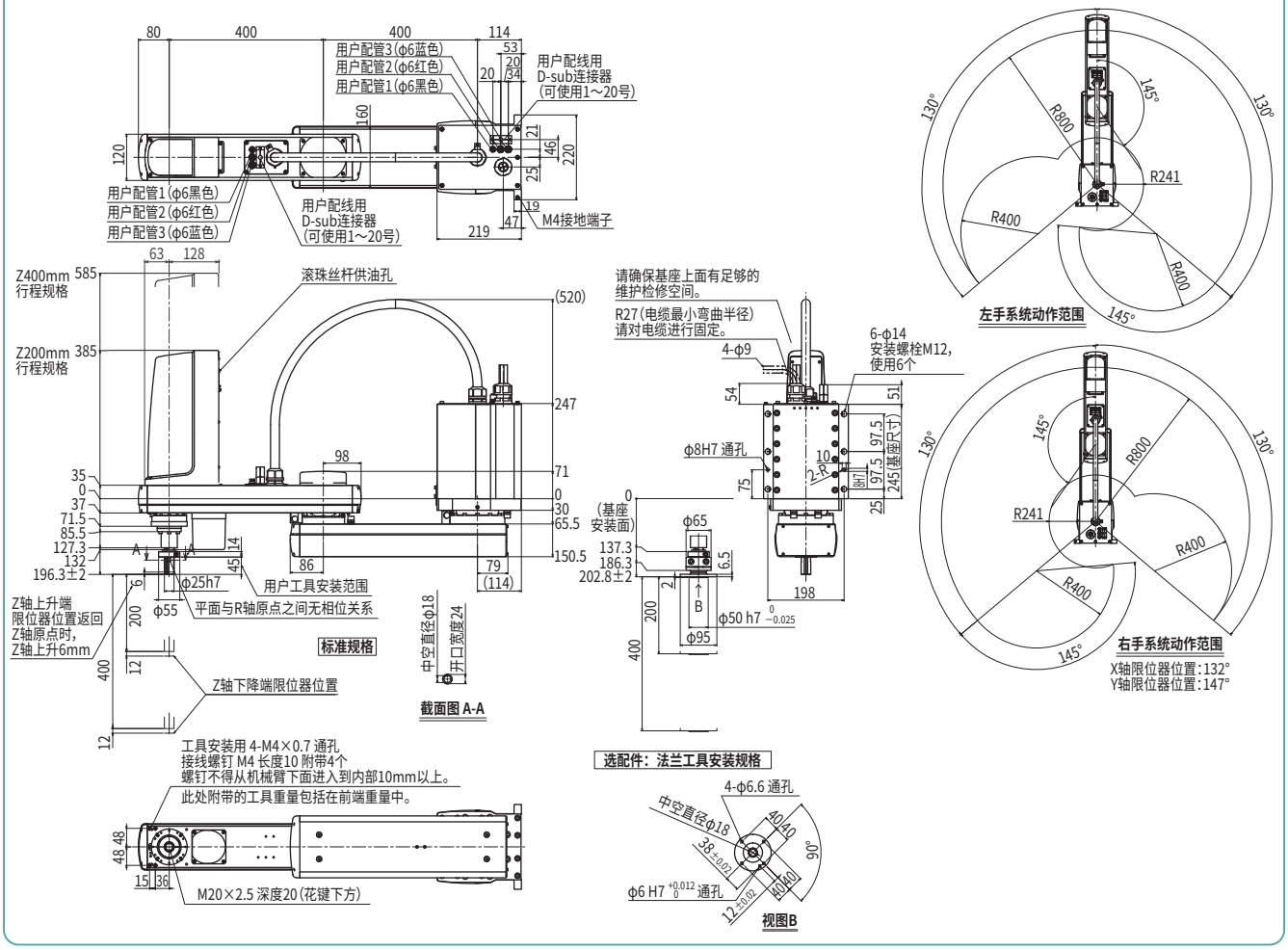
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK800XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK900XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 900mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK900XGS	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	安装方法※1	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器/控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	电缆长度
W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 400：400mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁挂） 480°/sec（翻转）
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：54 kg　Z轴 400 mm：56 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

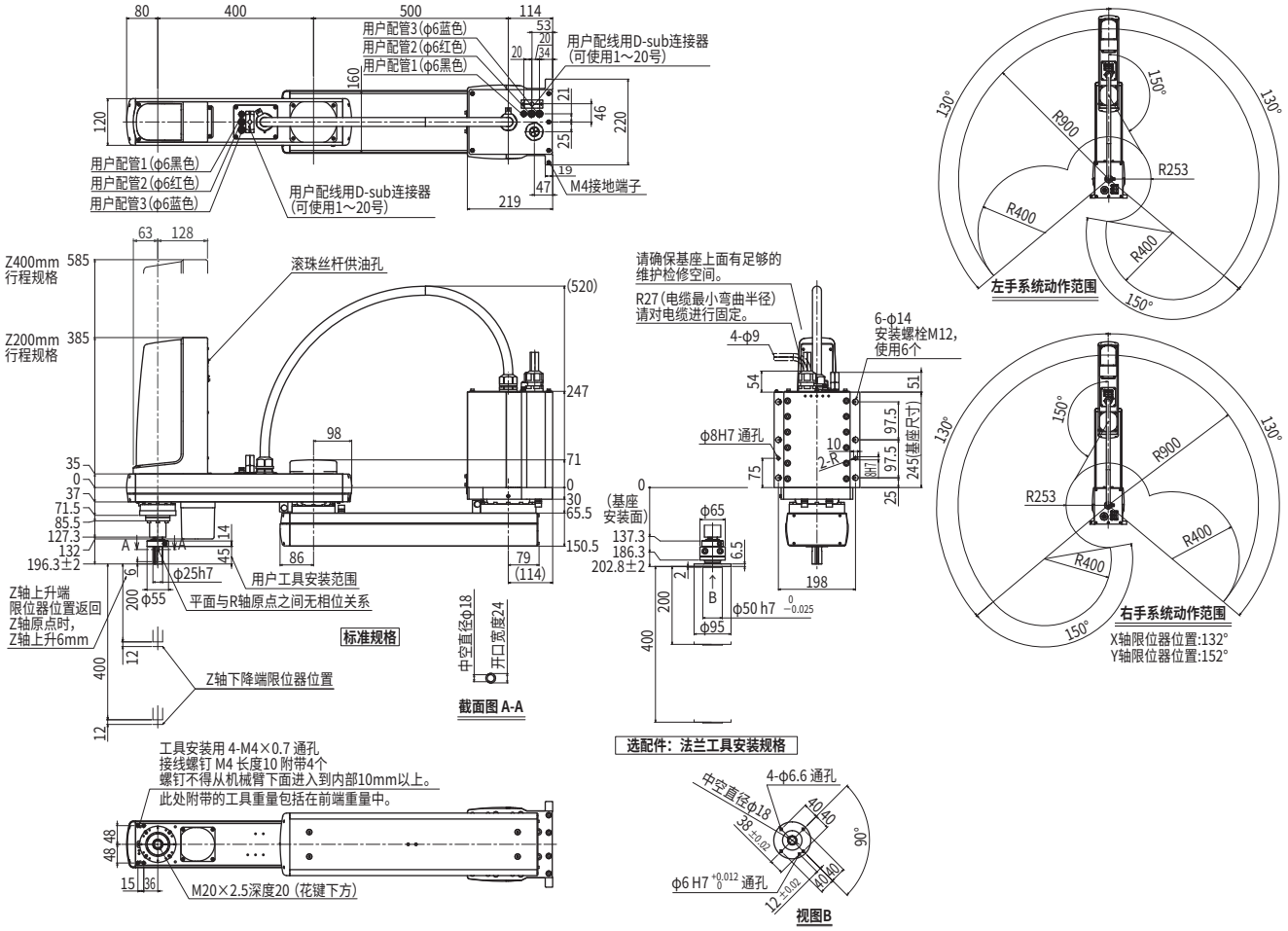
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK900XGS



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK1000XGS

壁挂·翻转规格

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	安装方法※1	Z轴行程	法兰工具	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	W：壁挂（如外观图） U：壁挂翻转型（上下颠倒）	200：200mm 400：400mm	空白：无 F：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

※1. 请务必按规格要求安装。
请注意安装壁挂、壁挂翻转型时不要搞错上下方向。
错误安装会导致故障发生。

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达～减速器	直接连接				
		减速器～输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec（壁挂） 480°/sec（翻转）
最大搬运重量			20 kg（标准规格）、19 kg（法兰工具安装规格）				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.49 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：56 kg　Z轴 400 mm：58 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※ 需要在自立机器线束上安装其他配管、配线时，请咨询本公司。

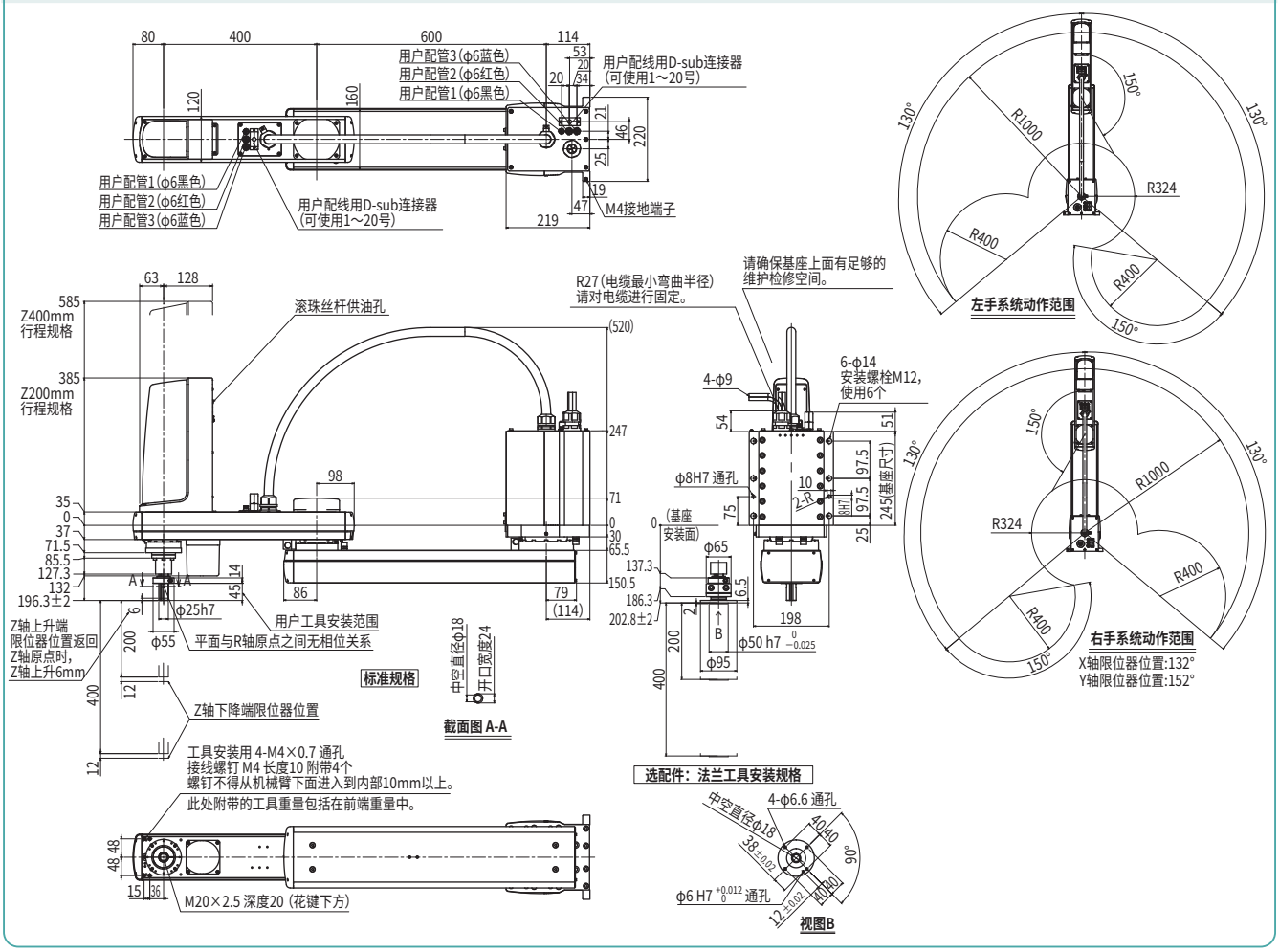
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1000XGS



YK250XGP

防尘、防滴规格

●臂长 250mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK250XGP	-	150	-		-	S	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	中通轴	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		150：150mm		空白：无 F：有		S：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		100 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±129 °	±134 °	—	±360 °
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.50 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
保护等级※4			相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 4			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			21.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（粗定位拱形移动时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

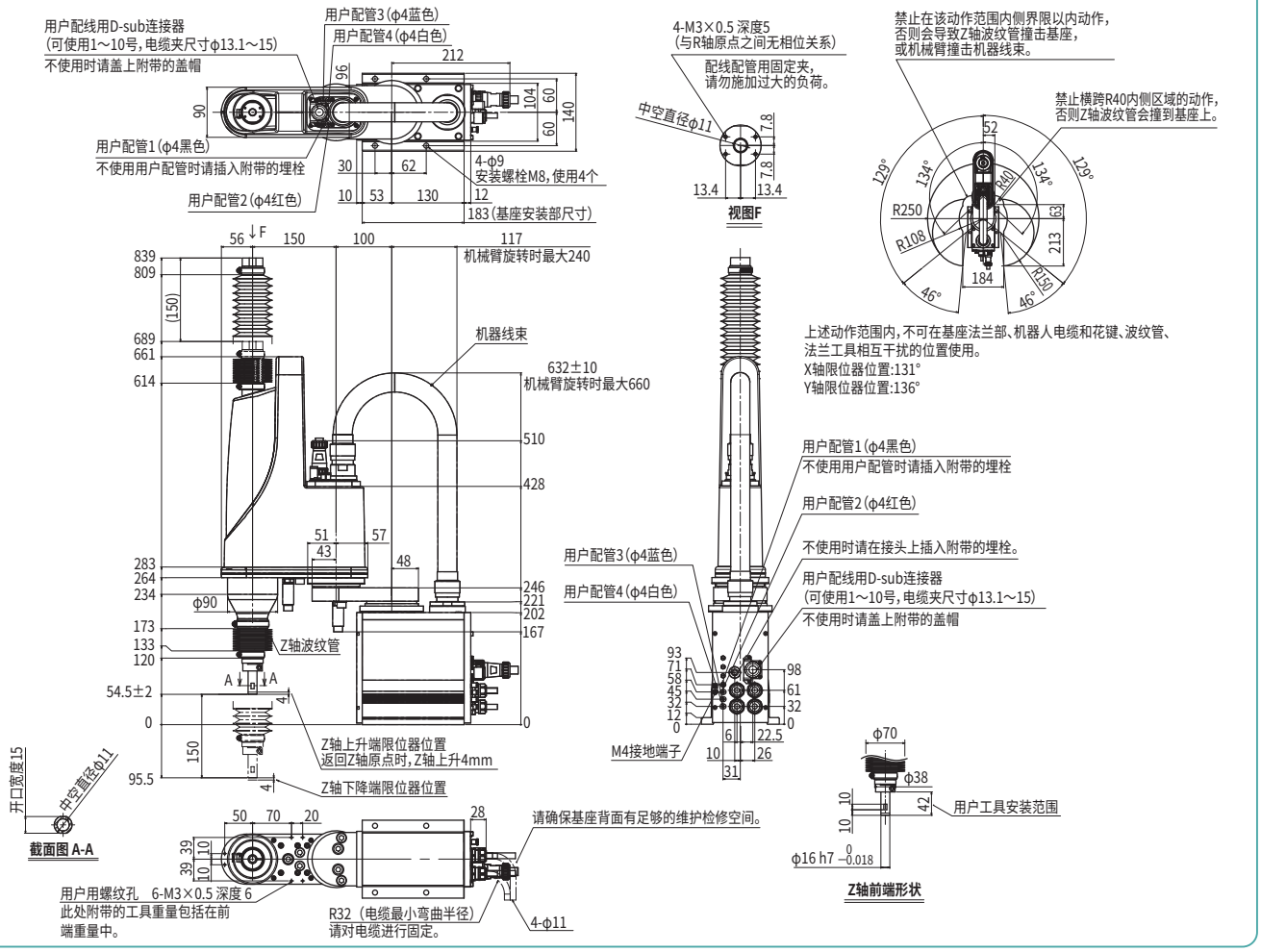
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

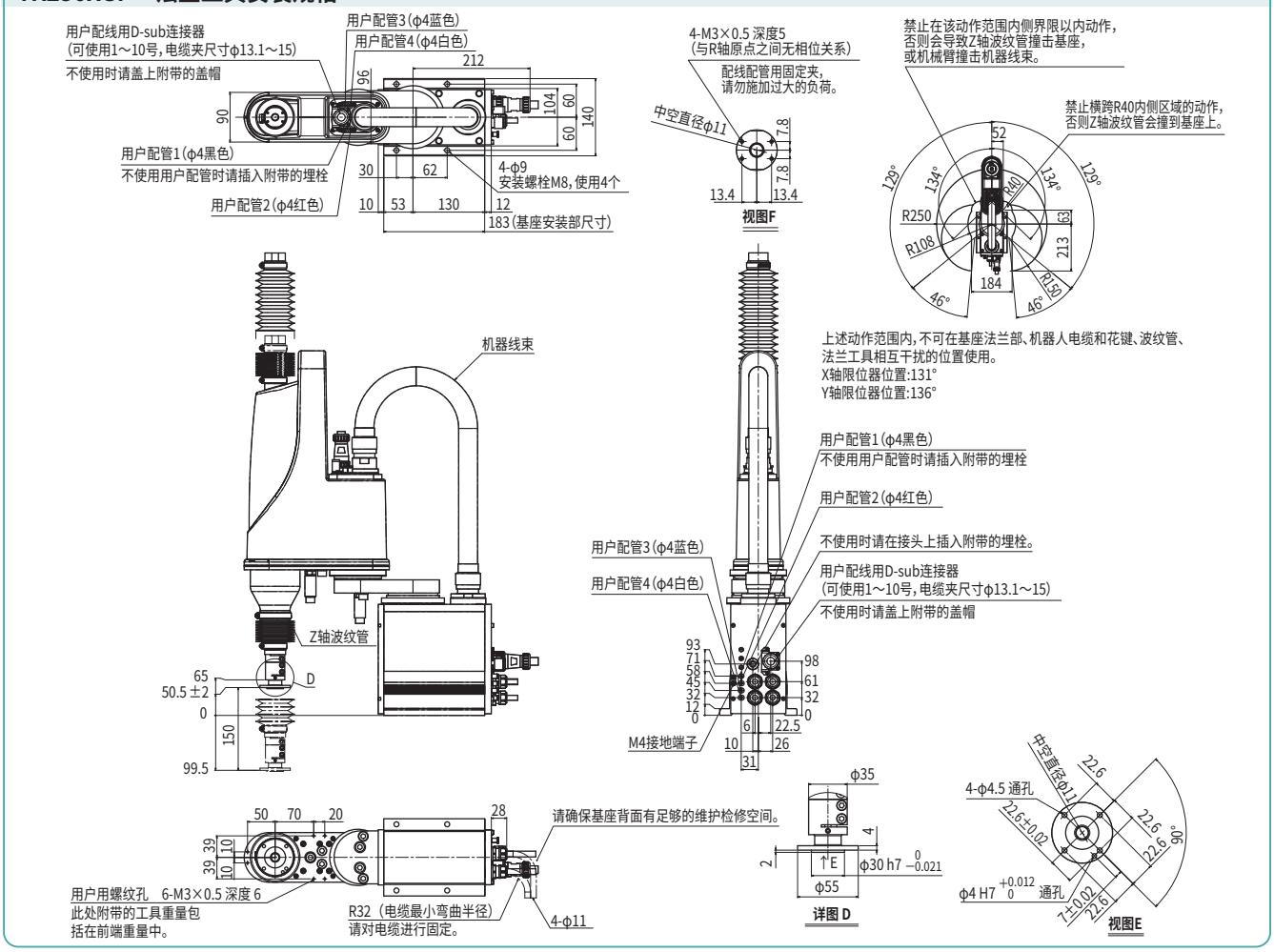
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK250XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK250XGP　法兰工具安装规格



YK350XGP

防尘、防滴规格

●臂长 350mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK350XGP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
YK350XGP	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±129 °	±134 °	—	±360 °
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.52 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
保护等级※4			相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)			φ4 × 4			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			22 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(粗定位拱形移动时)。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

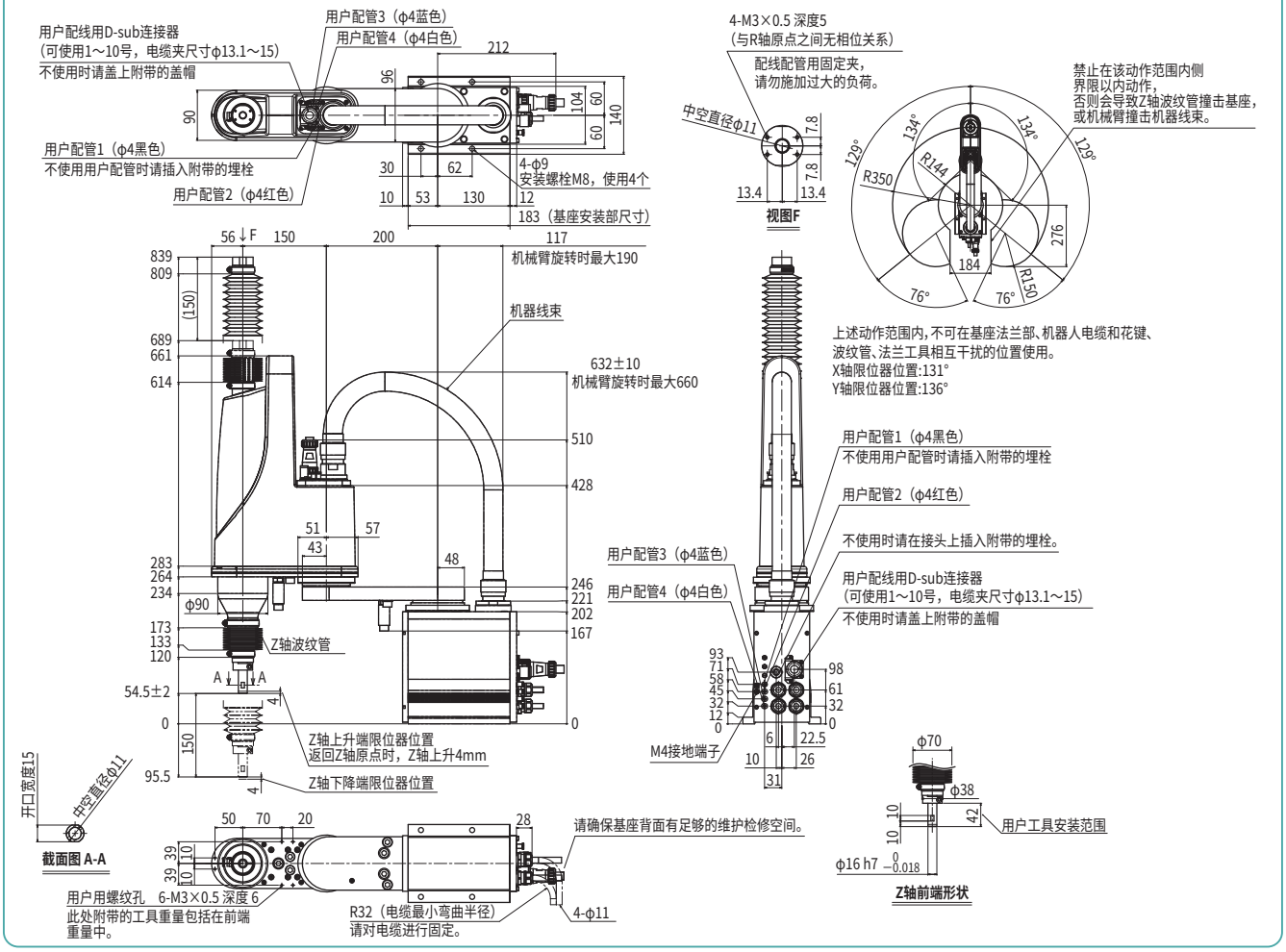
适用控制器

控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

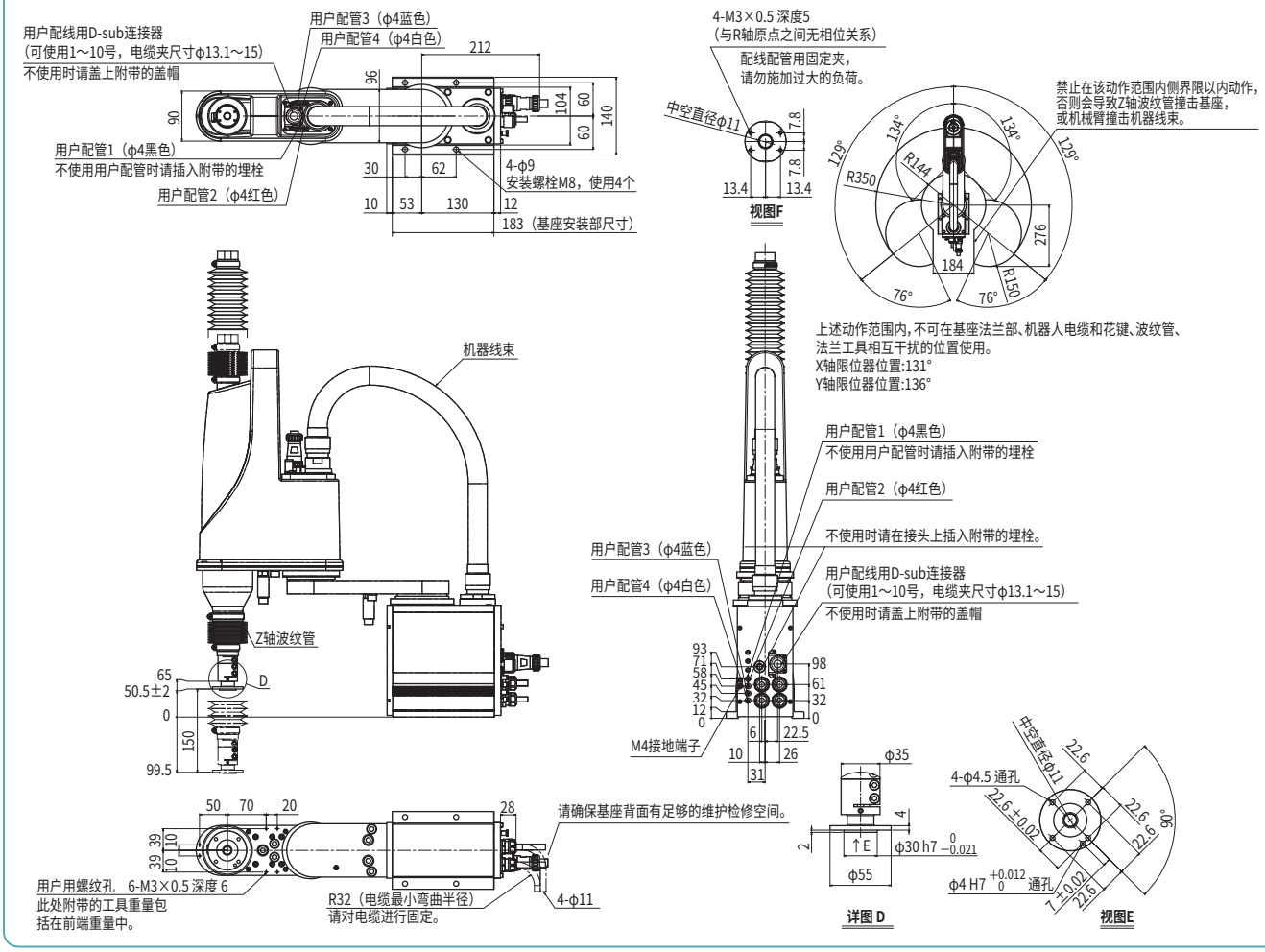
产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK350XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK350XGP　法兰工具安装规格



YK400XGP

防尘、防滴规格

●臂长 400mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK400XGP	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围		±129 °	±144 °	—	±360 °
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.50 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
保护等级※4			相当于IP65 (IEC60529)			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管(外径)			φ4 × 4			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器(X、Y、Z轴)			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			22.5 kg			

※1. 环境温度固定时的数值(X、Y轴)。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时(粗定位拱形移动时)。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

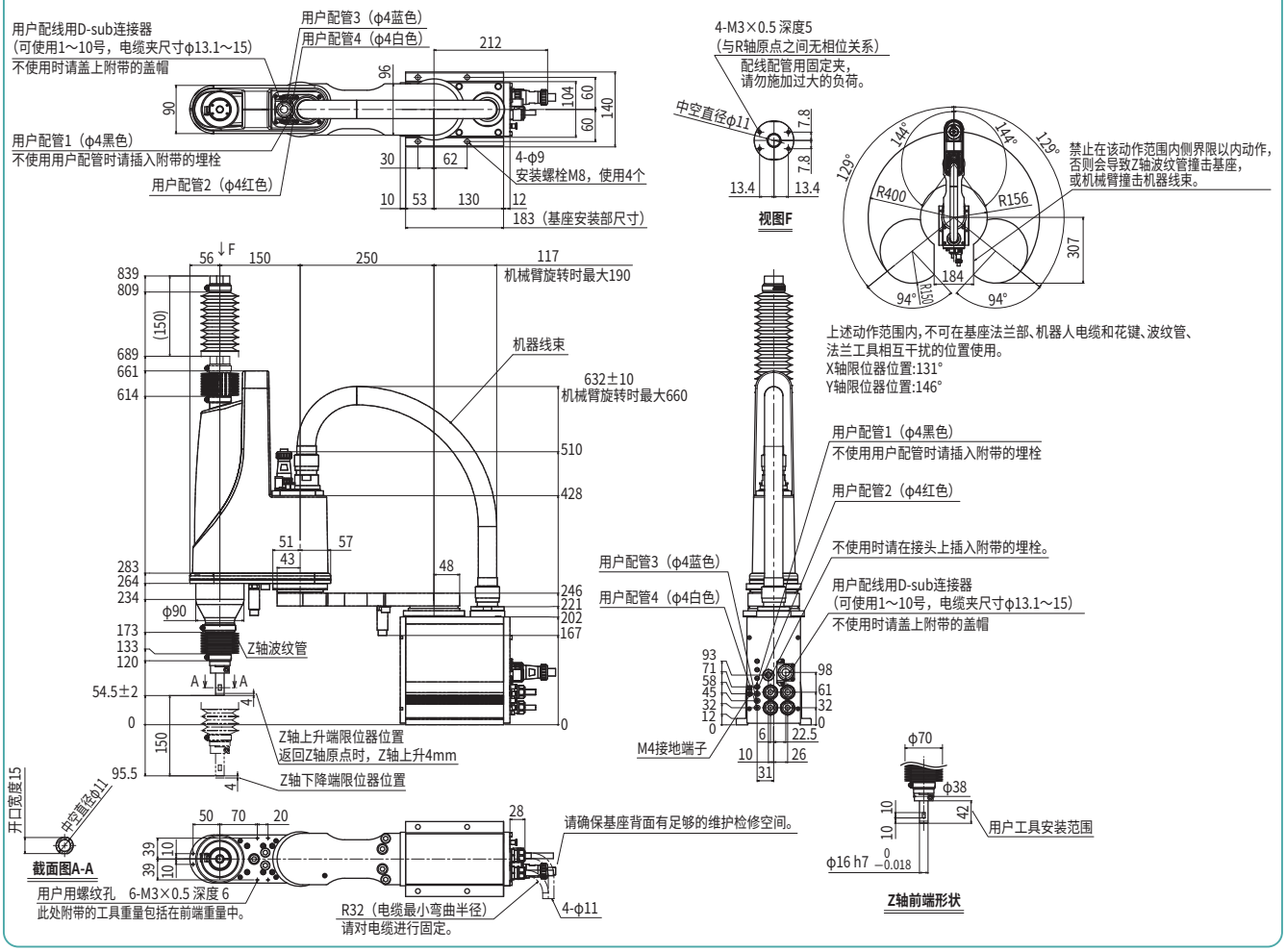
控制器	电源容量(VA)	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。(出厂设置为最大可动范围)
详情请参阅产品手册(安装手册)。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具(选配件)进行设置。详情请参阅产品手册(安装手册)。

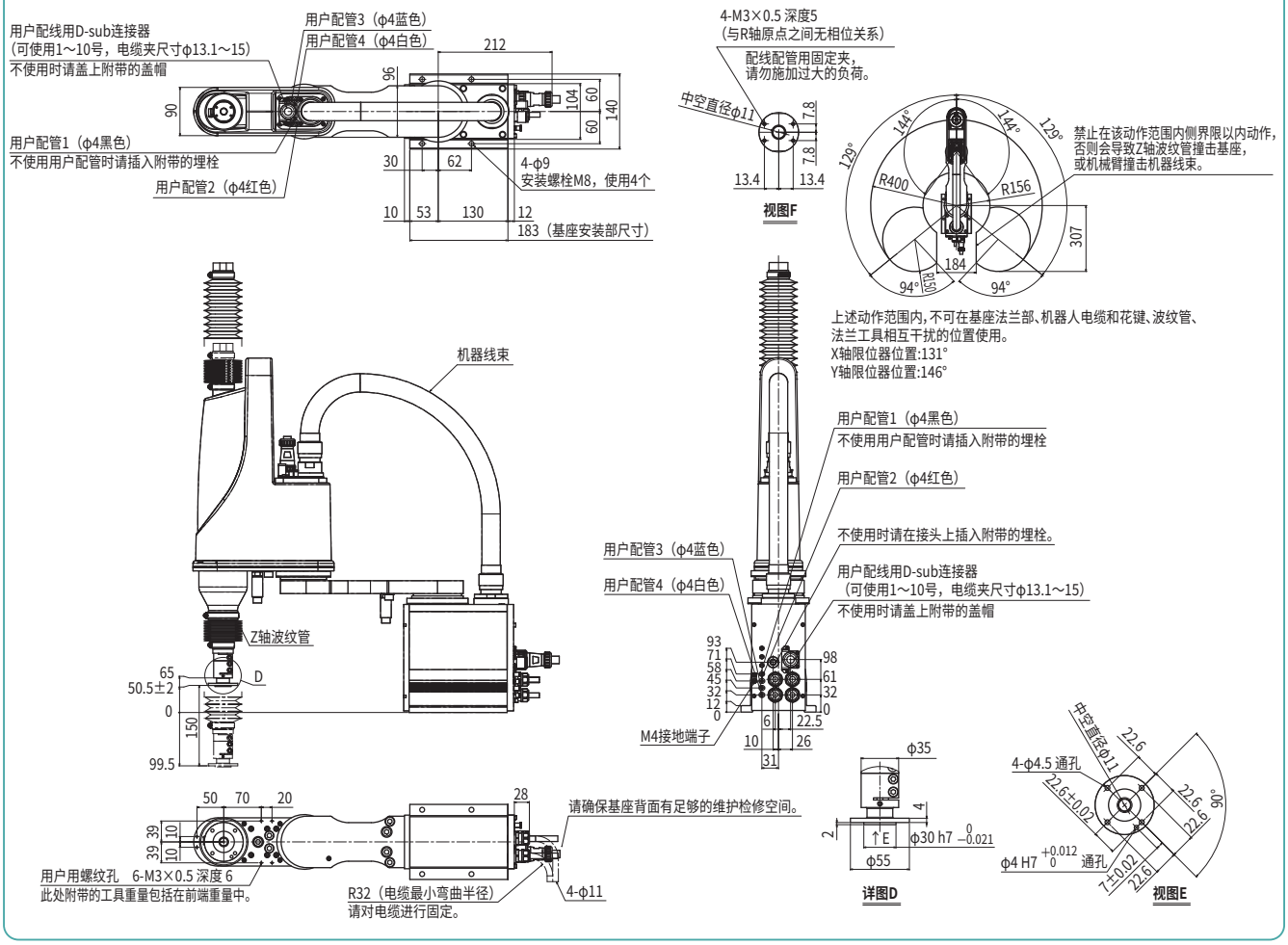
产品手册(安装手册)可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK400XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK400XGP　法兰工具安装规格



YK500XGLP

防尘、防滴规格

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK500XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		250 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围		±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.66 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 4			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			25 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（粗定位拱形移动时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

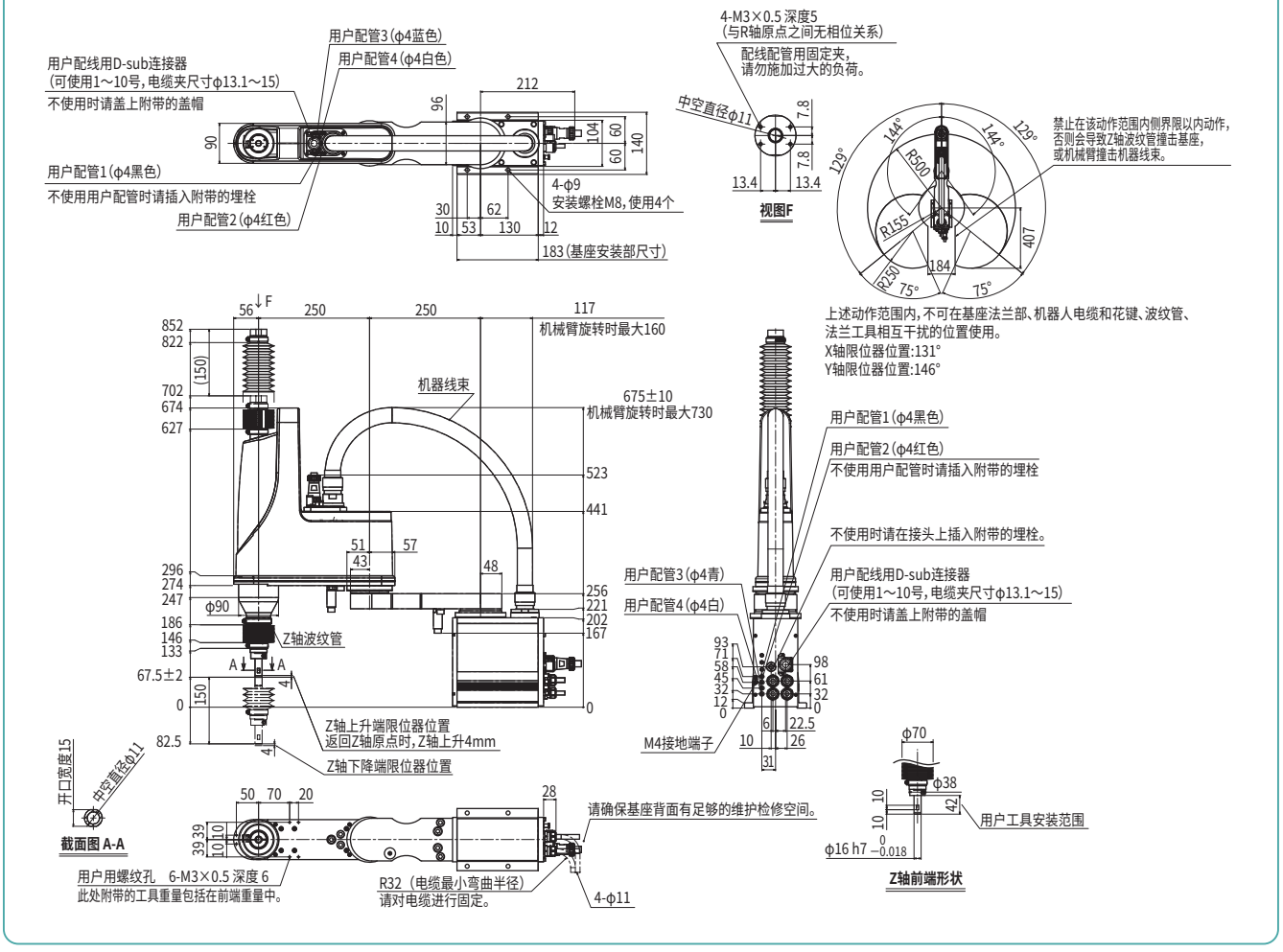
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

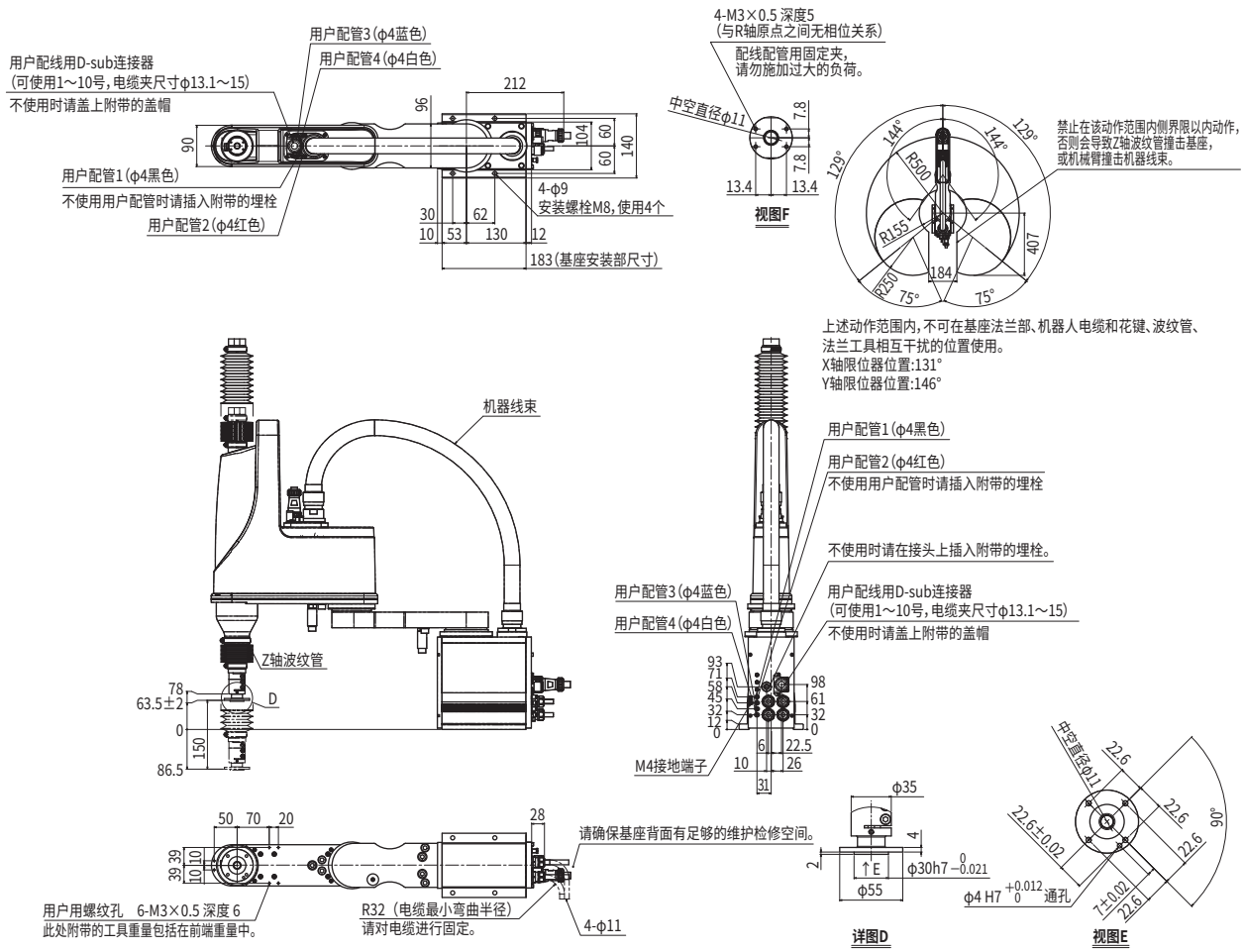
产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGLP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK500XGLP　法兰工具安装规格



YK500XGP

防尘、防滴规格

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		200：200mm 300：300mm		F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—		±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※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
最大搬运重量			10 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.55 sec				
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：32 kg　Z轴 300 mm：33 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

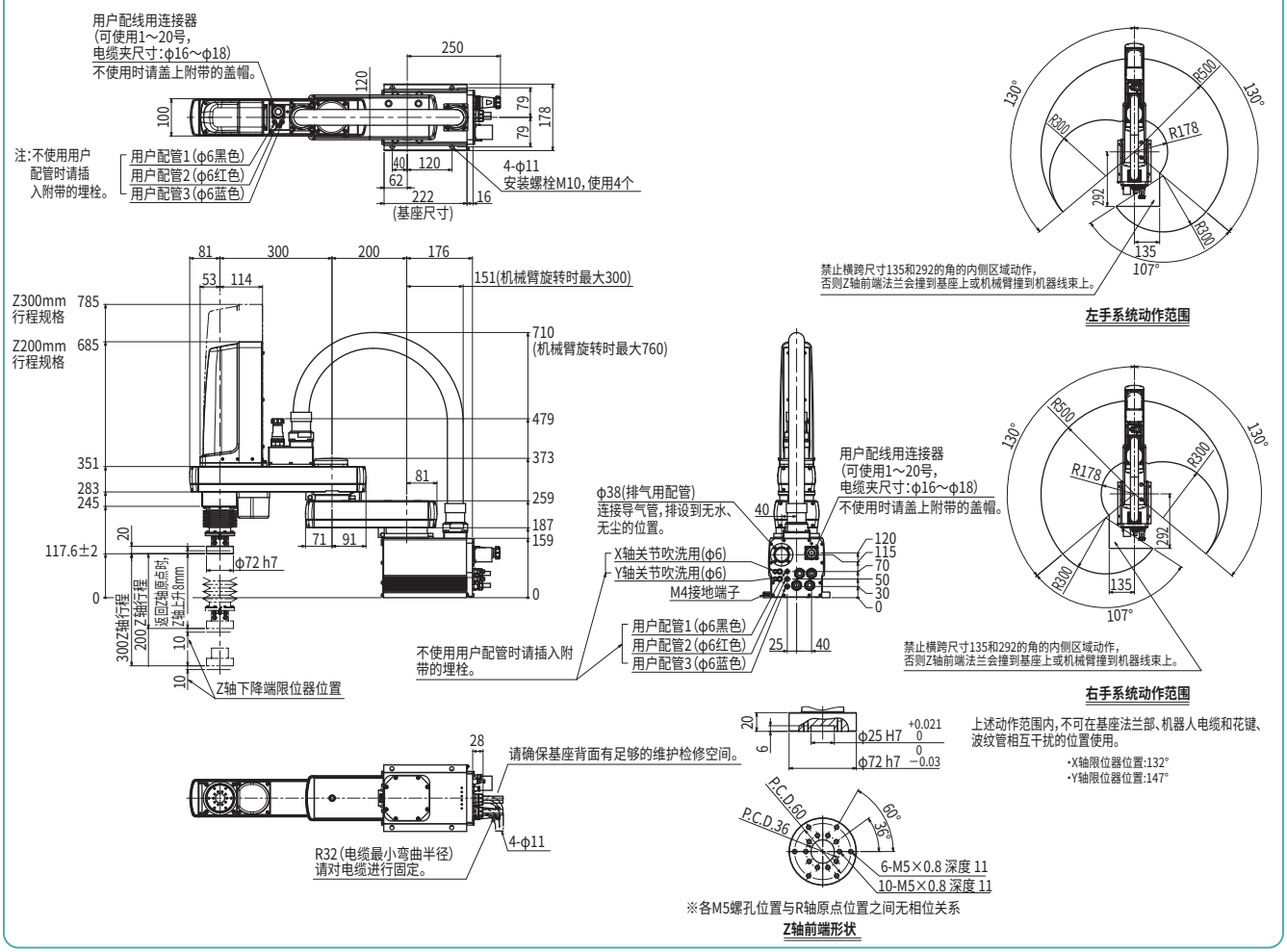
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGLP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK600XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度		350 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围		±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接			
		减速器 ～ 输出	直接连接			
重复定位精度※1			±0.01 mm	±0.01 mm		±0.004°
最高速度			4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量			4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.71 sec			
R轴容许惯性力矩※3			0.05 kgm²			
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）			
用户配线			0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）			φ4 × 4			
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量			26 kg			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（粗定位拱形移动时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

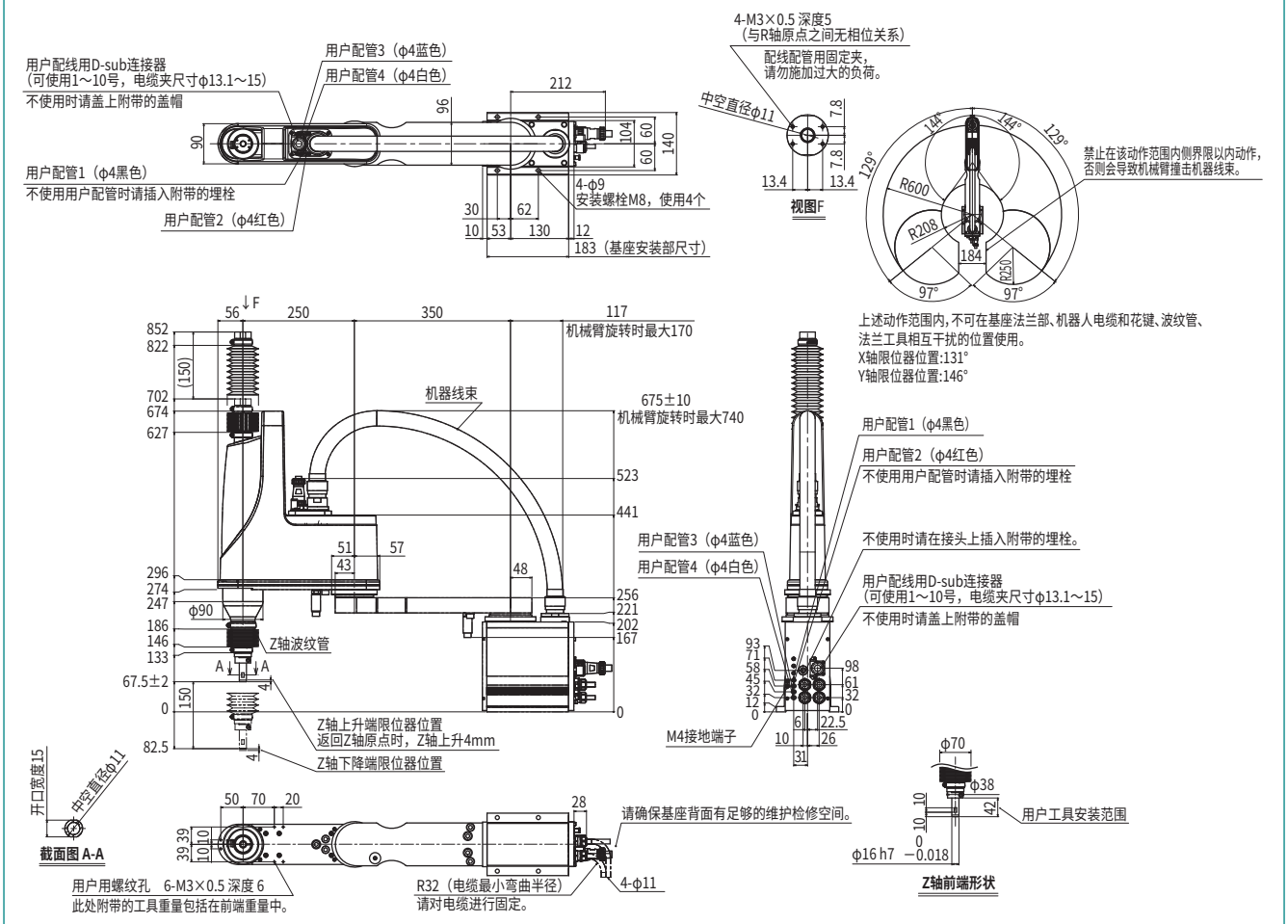
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

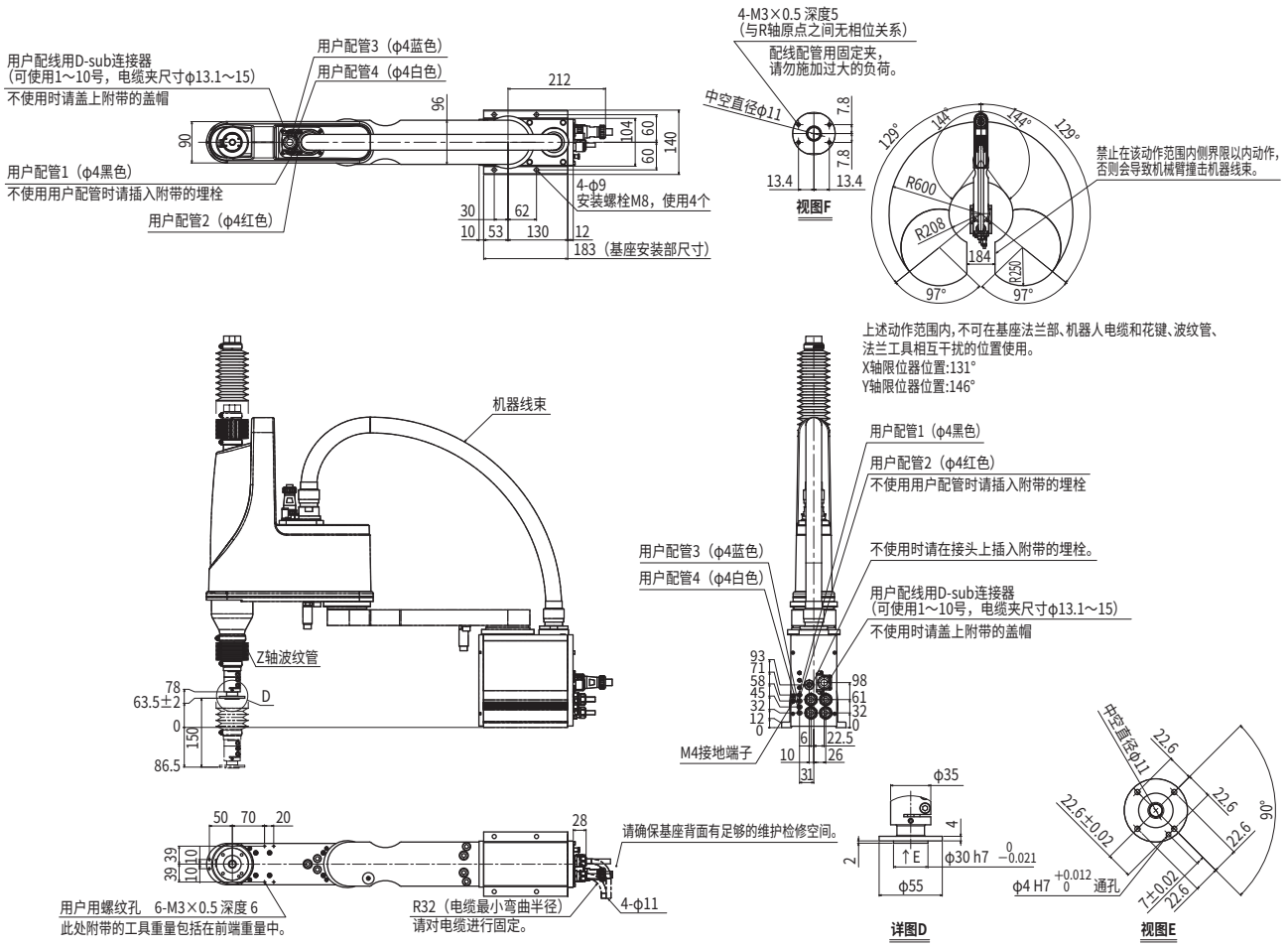
YK600XGLP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGLP

YK600XGLP　法兰工具安装规格



适用控制器　RCX340 ▶ 638

YK600XGP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 300：300mm	-	法兰工具 F：有	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	旋转范围		±130°	±145°	—		±360°
马达输出 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※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
最大搬运重量			10 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.56 sec				
R轴容许惯性力矩※3			0.3 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：33 kg　Z轴 300 mm：34 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

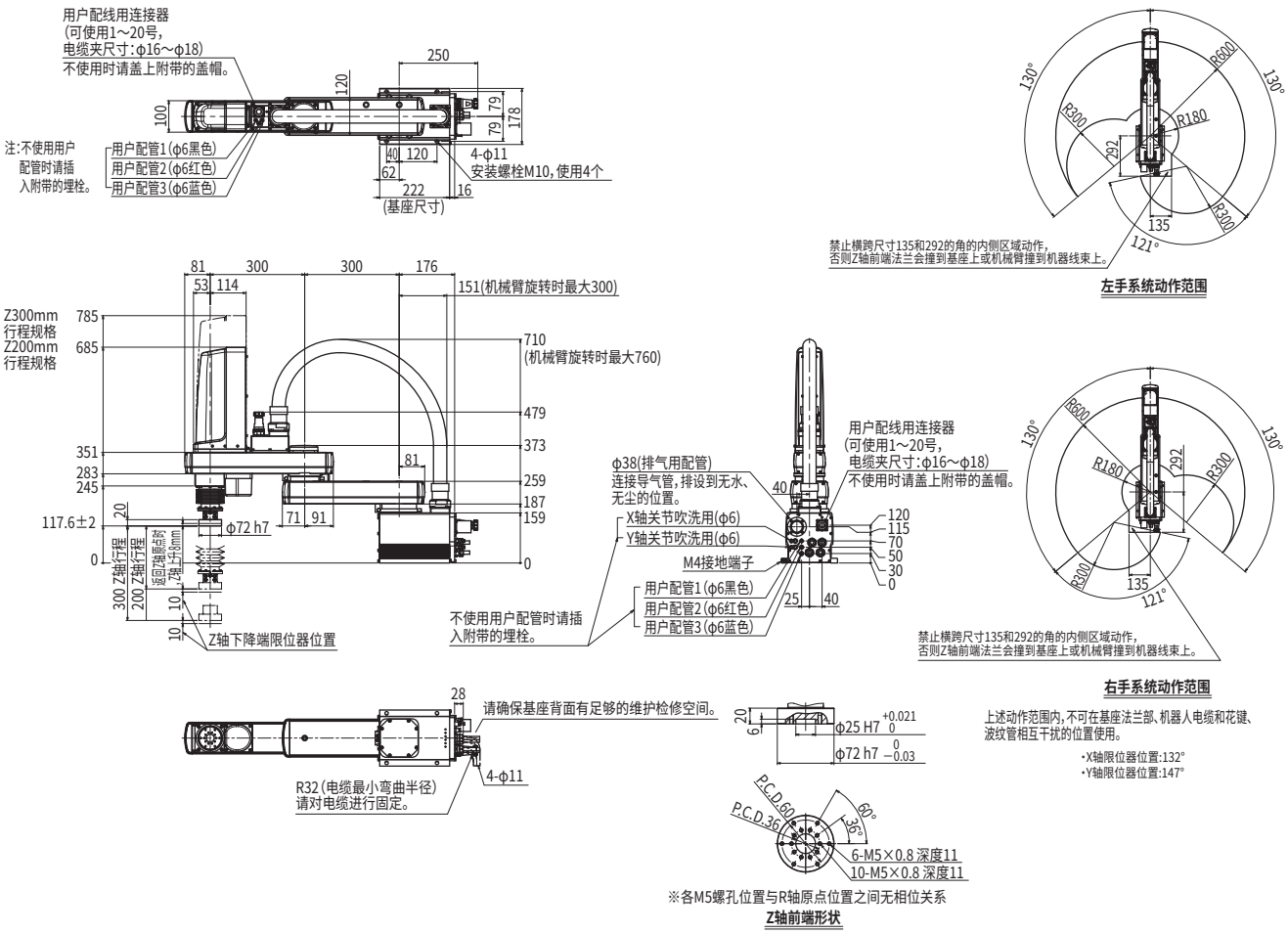
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	1700	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK600XGHP

防尘、防滴规格

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK600XGHP	-	□	-	F	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机		Z轴行程 200：200mm 400：400mm		法兰工具 F：有		电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		适用控制器/控制轴数		安全标准		选配件A (OP.A)		选配件B (OP.B)		选配件C (OP.C)		选配件D (OP.D)		选配件E (OP.E)		绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		200 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.57 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：52 kg　Z轴 400 mm：54 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

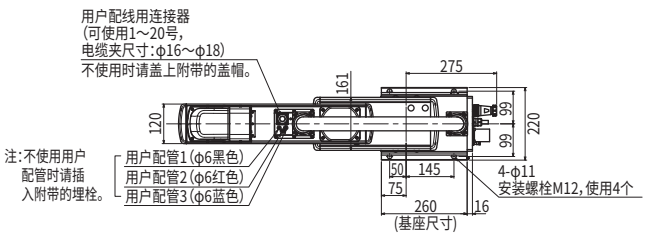
适用控制器

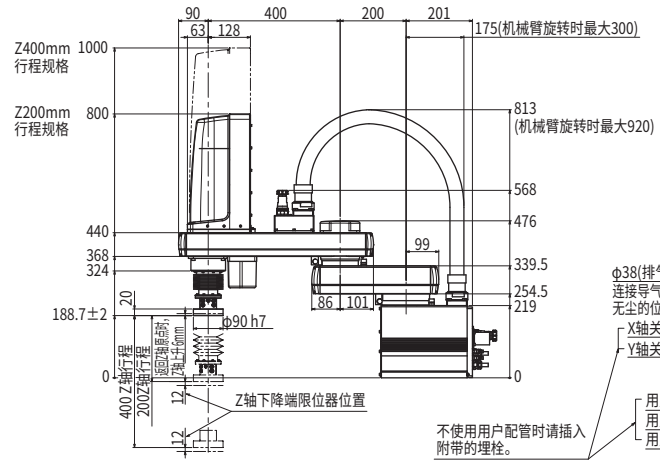
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

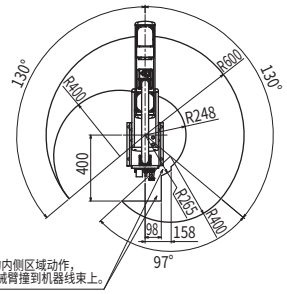
※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

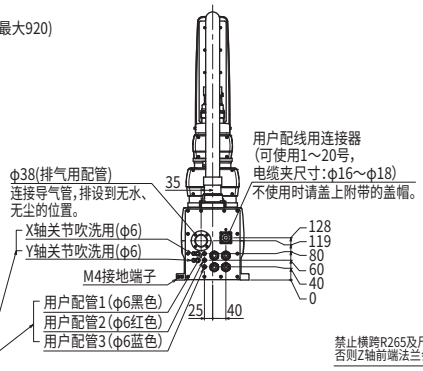
YK600XGHP

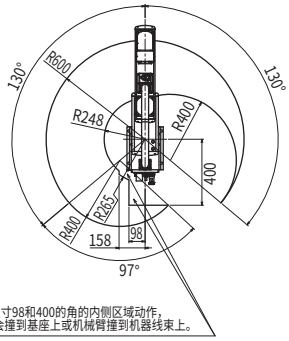






左手系统动作范围

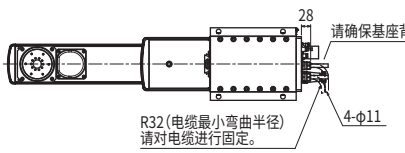


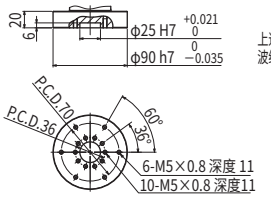


右手系统动作范围

上述动作范围内，不可在基座法兰部、机器人电缆和花键、波纹管相互干扰的位置使用。

・X轴限位器位置：132°
・Y轴限位器位置：152°





※各M5螺孔位置与R轴原点位置之间无相位关系

Z轴前端形状

适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK700XGP

防尘、防滴规格

●臂长 700mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK700XGP -	□	- F -	□	- RCX340-4 -	□	- □	- □	- □	- □	- □	- □
机器人主机	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	法兰工具 F：有	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm	±0.01 mm			±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大搬运重量			20 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.52 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：54 kg　Z轴 400 mm：56 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

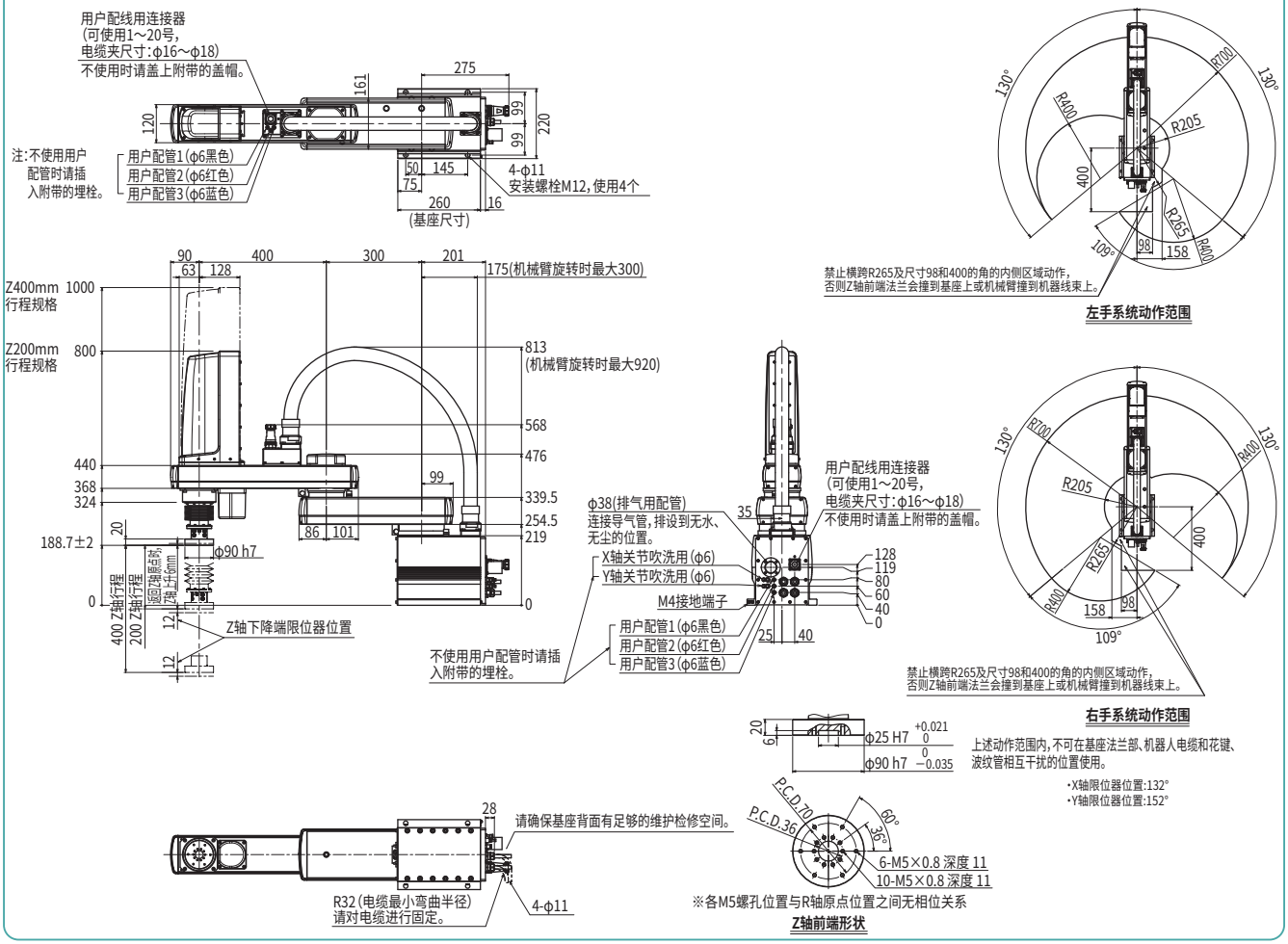
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK700XGP



YK800XGP

防尘、防滴规格

●臂长 800mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK800XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		200：200mm 400：400mm		F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.58 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：56 kg　Z轴 400 mm：58 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

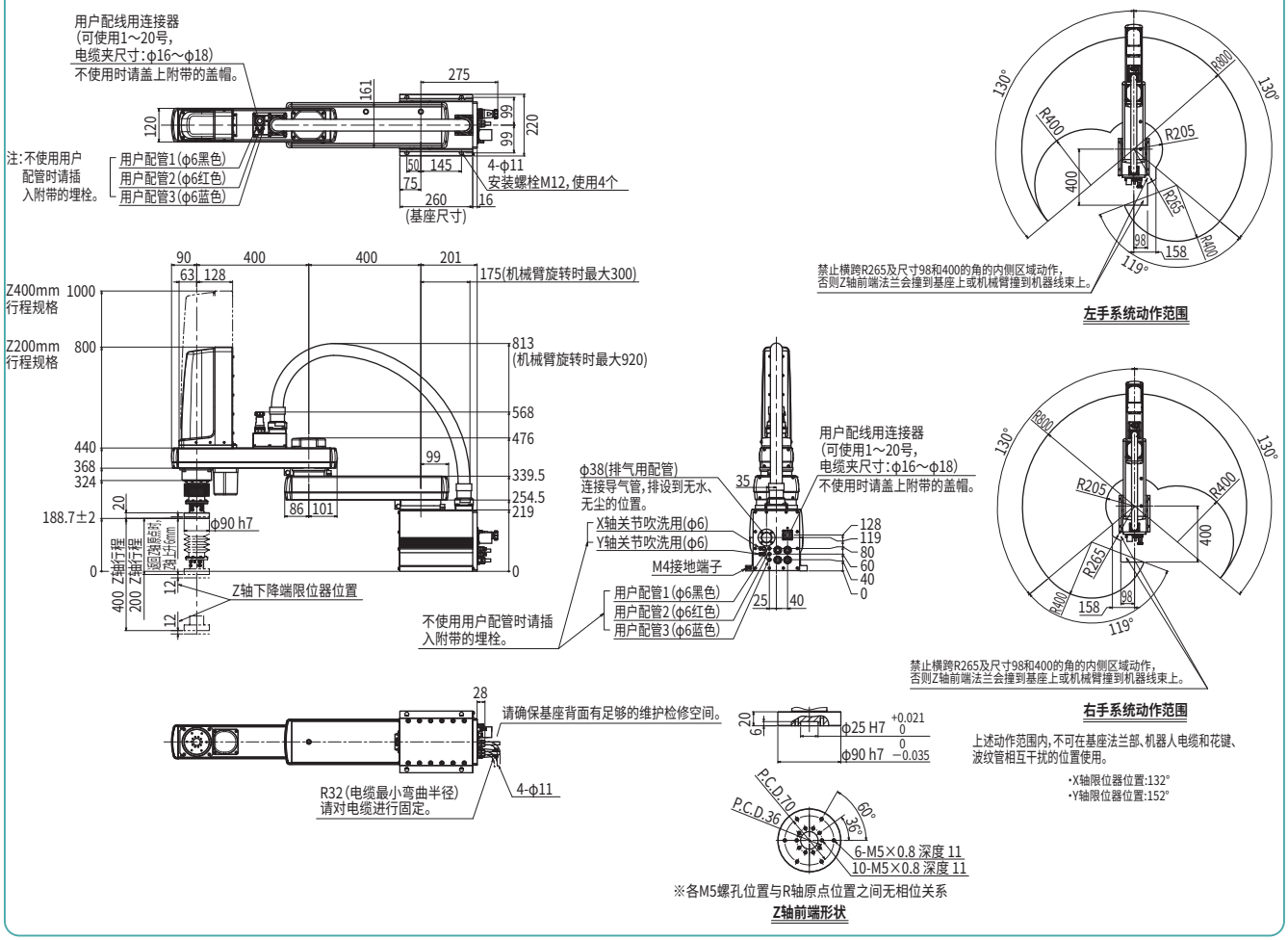
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK800XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK900XGP

防尘、防滴规格

●臂长 900mm ●最大可搬运重量20kg

订购型号

YK900XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		200：200mm 400：400mm		F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130°	±150°	—		±360°
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※1			±0.02 mm	±0.01 mm			±0.004°
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大搬运重量			20 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.59 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：58 kg　Z轴 400 mm：60 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

适用控制器

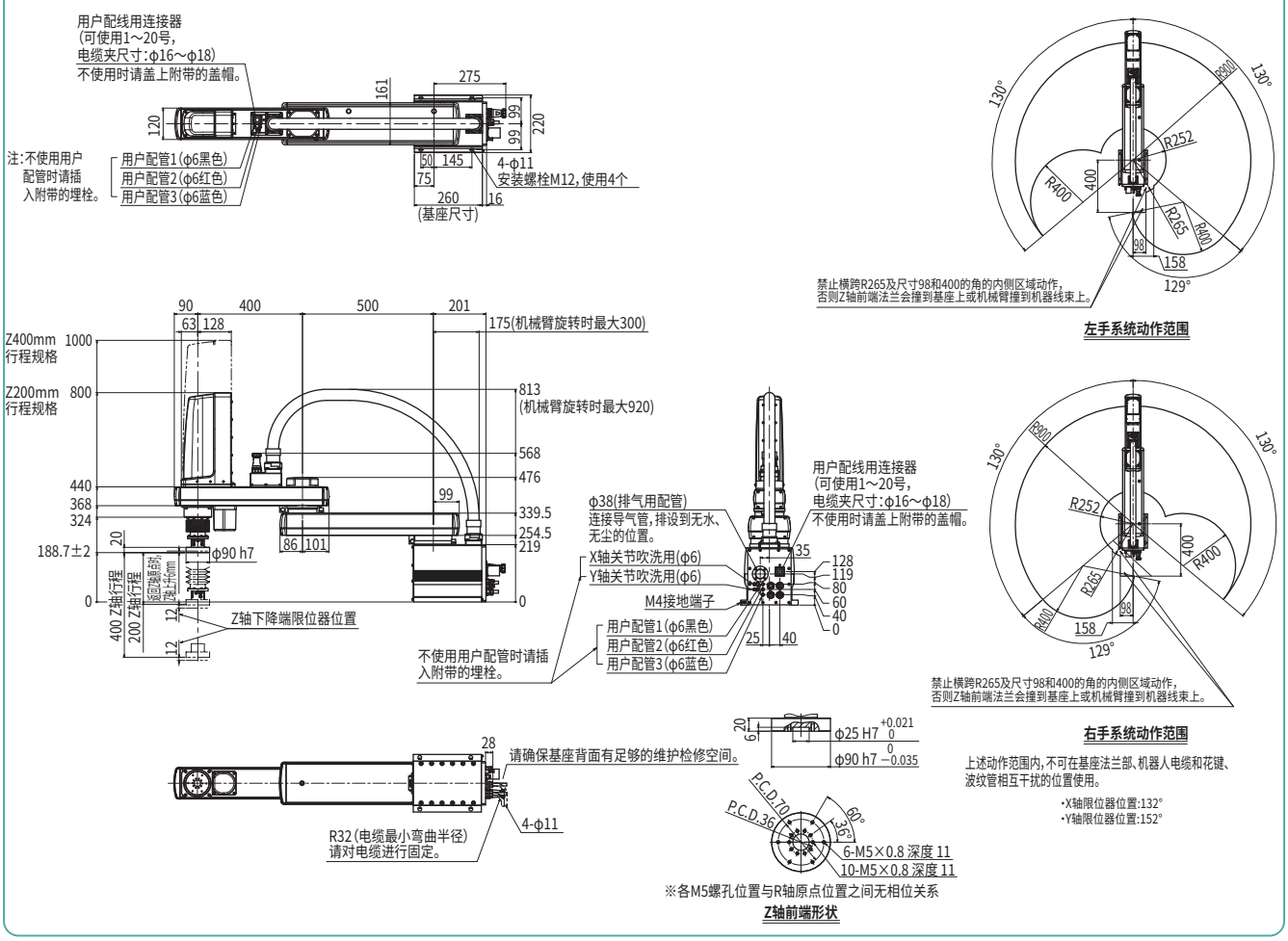
控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK900XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638

YK1000XGP

防尘、防滴规格

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		200：200mm 400：400mm		F：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.638

基本规格

			X轴	Y轴	Z轴		R轴
轴规格	机械臂长度		600 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	旋转范围		±130 °	±150 °	—		±360 °
马达输出 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
减速机构	传导方式	马达 ～ 减速器	直接连接				
		减速器 ～ 输出	直接连接				
重复定位精度※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
最大搬运重量			20 kg				
标准周期时间：2kg 可搬运时※2			0.59 sec				
R轴容许惯性力矩※3			1.0 kgm²				
保护等级※4			相当于IP65（IEC60529）				
用户配线			0.2 sq × 20 根				
用户配管（外径）			φ6 × 3				
动作极限设置			1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）				
机器人电缆长度			标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
主机重量			Z轴 200 mm：60 kg　Z轴 400 mm：62 kg				

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25mm、水平移动300mm的往返动作时（2kg可搬运重量、粗定位拱形动作）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 请勿对波纹管部直接射流。有关水以外的防滴性能，请咨询本公司。

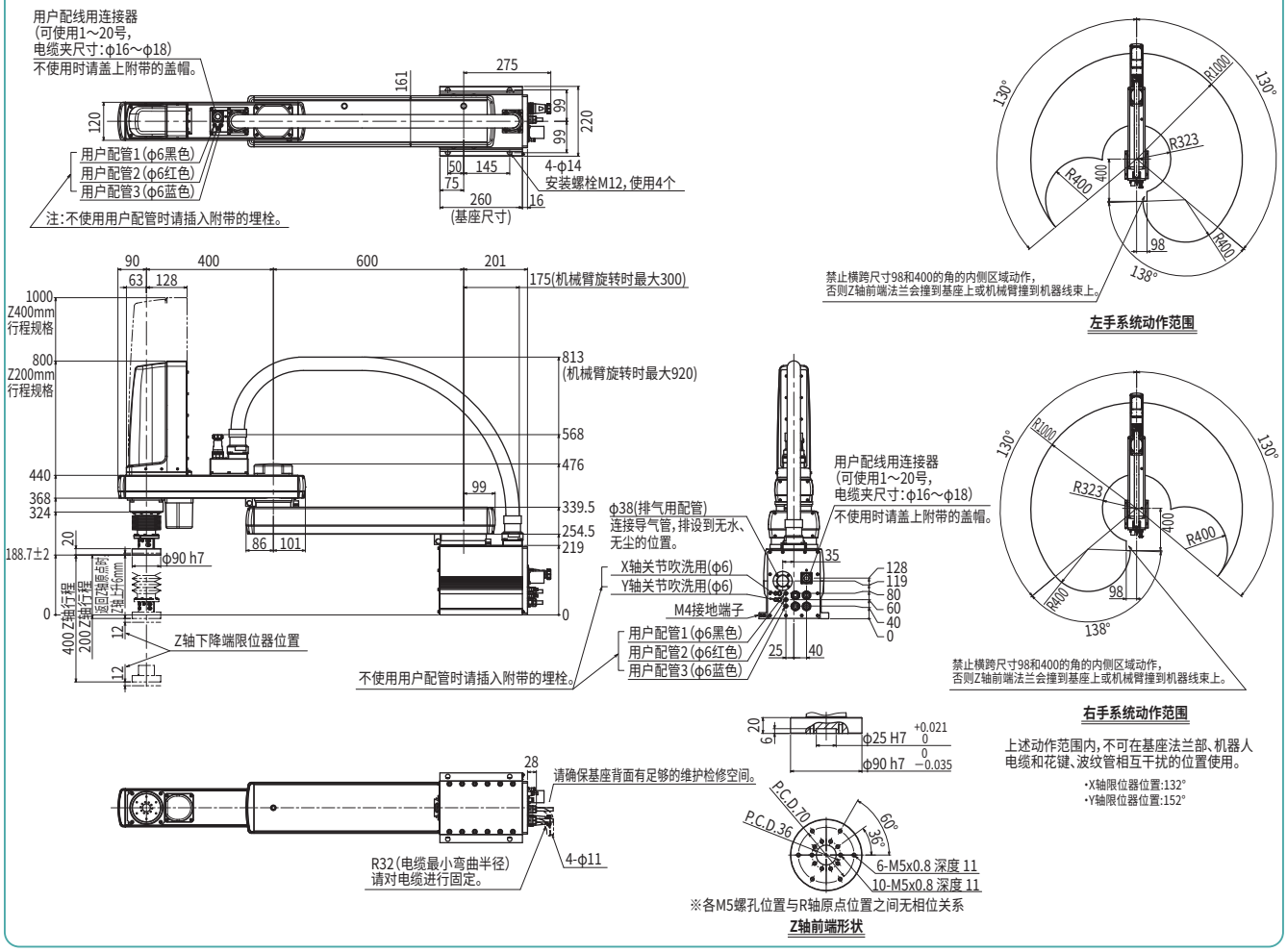
适用控制器

控制器	电源容量（VA）	运行方法
RCX340	2500	程序 坐标点跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（安装手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（安装手册）。

产品手册（安装手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1000XGP



适用控制器 RCX340 ▶ 638