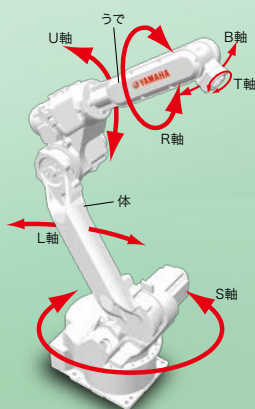
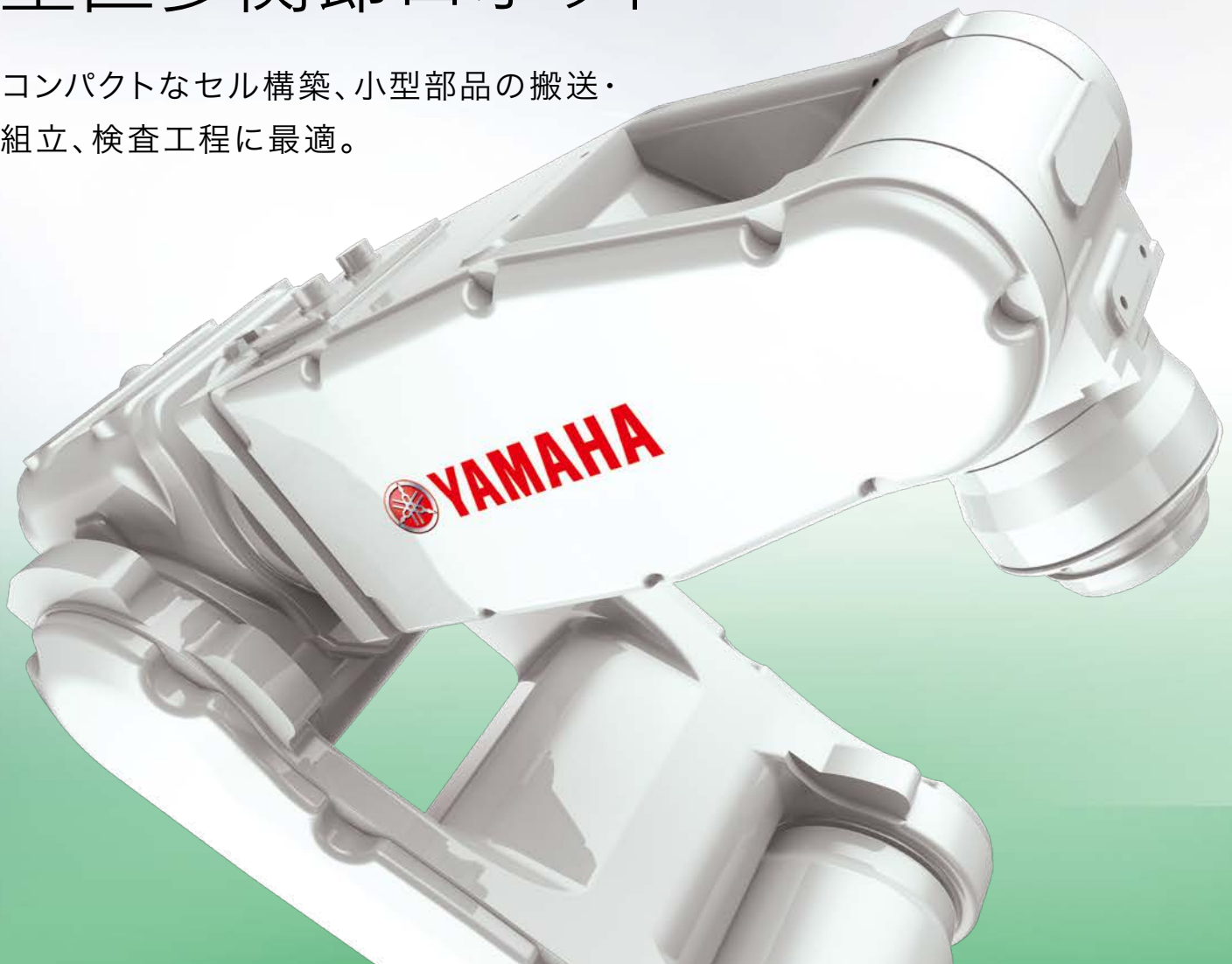


# YA Series

製品ラインナップ

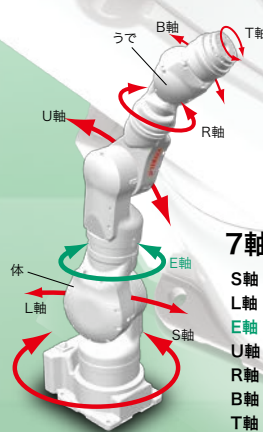
## 垂直多関節ロボット

コンパクトなセル構築、小型部品の搬送・  
組立、検査工程に最適。



### 6軸ロボット

S軸：体を水平に回転させる  
L軸：体を前後に動かす  
U軸：腕を上下に動かす  
R軸：腕を回転させる  
B軸：腕の先を上下に動かす  
T軸：腕の先を回転させる



### 7軸ロボット

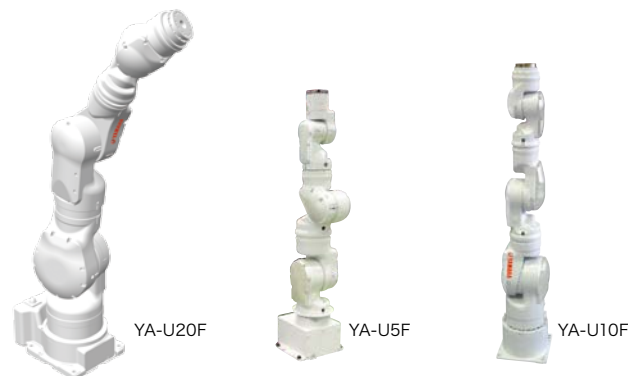
S軸：体を水平に回転させる  
L軸：体を前後に動かす  
E軸：腕をねじらせる動き  
U軸：腕を上下に動かす  
R軸：腕を回転させる  
B軸：腕の先を上下に動かす  
T軸：腕の先を回転させる

# さらなる省人化、生産性向上を追求

## 6 軸



## 7 軸



タイプ	型式	用途	軸数	可搬質量 (kg)	垂直リーチ (mm)	水平リーチ (mm)	ページ
6軸	YA-RJ	ハンドリング (汎用)	6軸	1 (最大2)*	909	545	P.111
	YA-R3F			3	804	532	P.112
	YA-R5F			5	1193	706	P.113
	YA-R5LF			5	1560	895	P.114
	YA-R6F			6	2486	1422	P.115
7軸	YA-U5F	組立て・配膳	7軸	5	1007	559	P.116
	YA-U10F			10	1203	720	P.117
	YA-U20F			20	1498	910	P.118

\* 1kg を超える場合は動作範囲が異なります。可搬質量に合わせた動作範囲でご使用ください。

## POINT

### 高速動作でサイクルタイム短縮を実現

高速かつ低慣性の AC サーボモータ採用、アームの軽量化を考慮した設計、最新の制御技術によってクラス最高レベルの動作速度を実現しました。供給、組立、検査、箱詰作業からパレタイジングまで、さまざまな用途においてサイクルタイム短縮、生産性向上を実現します。

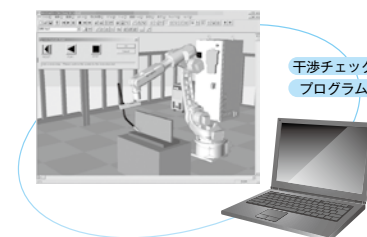
### 手首負荷の高いワークにも対応

クラス最高レベルの手首部の許容慣性モーメントにより、手首負荷の高い作業や複数ワークの同時ハンドリングにも余裕を持って対応します。

### ロボットシミュレータで立ち上げ時間大幅削減

3DCAD データを使用してパソコン上のバーチャル空間に生産設備を構築し、ロボットの干渉チェックやプログラム作成などのエンジニアリング作業を簡単に行えるソフトウェアをご用意。実ライン完成前の前倒しティーチングによってライン立ち上げ時間を大幅に削減できます。

※オプション対応



## 自在なアーム動作で、さらに生産性 UP。

### 7軸 省スペース化で高密度なシステムレイアウト

機械やワークなどに接近して設置できることで生産設備の省スペース化が実現可能です。また、複数のロボットを接近して配置することで、工程の統合、短縮が可能となります。

### 7軸 回り込み動作やしゃがみこみ姿勢にも対応可能

7 軸目の回転により人の腕と同じように柔軟でフレキシブルな動きが行なえるため、回り込み動作やしゃがみこみ姿勢にも対応可能です。そのため、人が入り込めないような狭い場所への進入や干渉物を避けてのアプローチが可能となり、より自由なレイアウト設計、サイクルタイム短縮、省スペース化を実現します。

### 7軸 7軸ならではの“ひじ動作”による最適姿勢保持

7 軸ロボット U タイプは、“ひじ動作”により、ツールの位置や姿勢を変化させずひじの角度だけを変えるという動きが可能です。そのため周辺の干渉物などを回避しながら動作できます。

