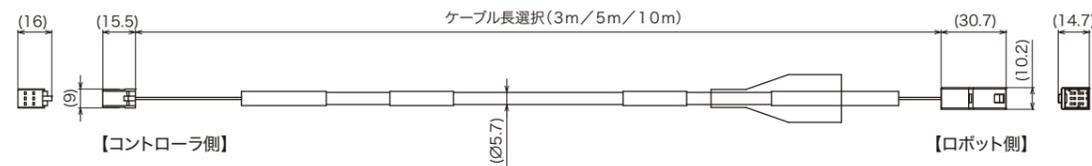


YLEseries ロボットケーブル ※全て耐屈曲ケーブルです。

耐屈曲エンコーダ線 + 動力線

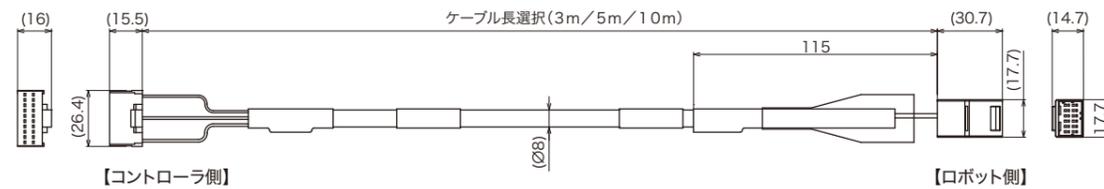
YLEシリーズ共通



ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	YLECC-PE-R3	KFB-M4751-31
5m	YLECC-PE-R5	KFB-M4751-51
10m	YLECC-PE-R10	KFB-M4751-A1

耐屈曲ブレーキ線 + センサー線

ブレーキ仕様 センサー仕様



ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	YLECC-BS-R3	KFB-M4752-30
5m	YLECC-BS-R5	KFB-M4752-50
10m	YLECC-BS-R10	KFB-M4752-A0



ACサーボモータ単軸ロボット ステッピングモータ電動アクチュエータ

GX | YLE

series



お問い合わせ先

 **0120-808-693**
【受付時間】 月～金曜日 8:45～19:45
 土・日曜日 9:00～17:00
 (弊社指定の休日などを除く)

IM事業部 FA統括部

 〒433-8103 静岡県浜松市北区豊岡町127番地
 【代表】 TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378
 【営業】 TEL 053-525-8350 【CS】 TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所

 〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7
 TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所 (FA統括部 国内営業グループ内)

 〒433-8103 静岡県浜松市北区豊岡町127番地
 TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所

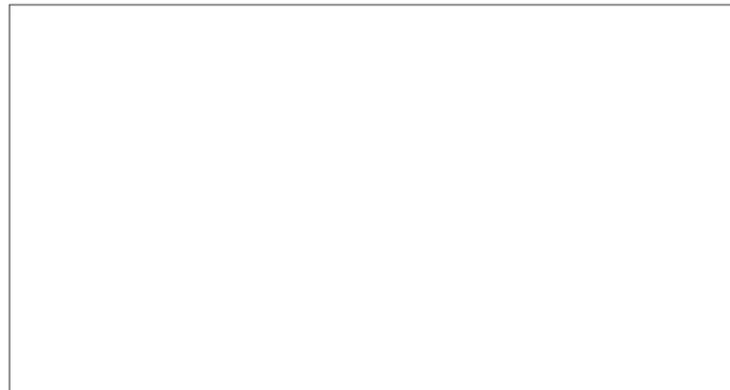
 〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9
 TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所

 〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
 サンハイム21 博多1F
 TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

URL <https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>
E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp

販売代理店


 ●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
 ●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

ヤマハだからできる、生産設備に対する全体最適のご提案

ヤマハ発動機は、自動化生産ラインを短期間、効率かつ低コストで構築可能、かつIoTとの親和性を飛躍的に高めた、

「Advanced Robotics Automation Platform」を、新たにラインナップします。

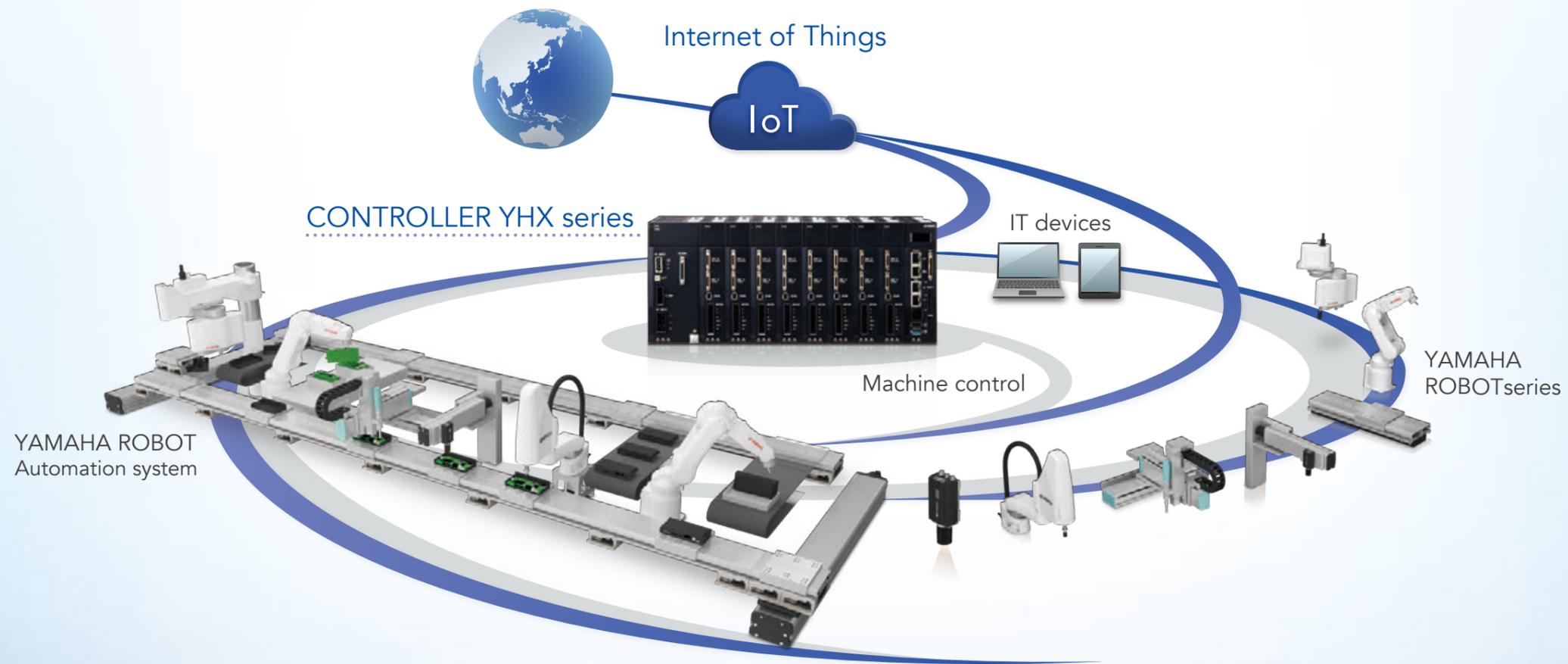
搬送、ハンドリング、組立、画像認識、あらゆる自動化工程で使用される各種ロボット製品を全て刷新、

新型リニアコンベアモジュールLCM-Xシリーズ、新型スカラロボットYKXシリーズ、単軸ロボットGXシリーズ、YLEシリーズ、

およびロボットカメラYFAEYEの各新製品とともに、これらのロボット商品群を包括して協調および、

同期制御できる統合型のコントローラ、YHXシリーズを新たにリリース。

これらは、工場における課題を解決し、自動化を飛躍的に加速し、お客様における投資対効果を最大化します。



Advanced Robotics Automation Platform

企業競争力を向上させる、新しい統合制御型ロボットシステム

GX series

ACサーボモータ単軸ロボット

高効率で高精度な研削ボールねじ全機種標準採用 高い信頼性と耐久性を誇るハイプレジジョンモデル

全モデル
精度等級
C5



GX05
Stroke:50~800mm

GX05L
Stroke:50~800mm

GX07
Stroke:50~1100mm

GX10
Stroke:100~1250mm

GX12
Stroke:100~1250mm

GX16
Stroke:100~1450mm

GX20
Stroke:100~1450mm

仕様一覧表

タイプ 型式	モータ 出力AC (W)	繰り返し 位置決め 精度 (mm)	減速機構 研削ボールねじ 【C5級】	サイズ (mm) ^{※1}	全長 (mm)		リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格 推力 (N)	最高速度 (mm/sec) ^{※2}	ストローク (mm) 【50ピッチ】
					水平	垂直		水平	垂直			
小型 タイプ	GX05	±0.005	Φ 12	W48 × H65	ST +188	ST +228.5	20	5	2	41	1333	50~ 800
							10	8	4	69	666	
							5	13	8	138	333	
	GX05L			W48 × H65	ST +230	ST +270.5	20	12	3	84	1333	
							10	24	6	169	666	
							5	32	12	339	333	
GX07	W70 × H76.5	ST +270.5	ST +311	30	10	2	56	1800				
				20	25	4	84	1200				
				10	45	8	169	600				
				5	85	16	339	300				

※1. サイズはおおよそその本体断面最大外形です。

タイプ 型式	モータ 出力AC (W)	繰り返し 位置決め 精度 (mm)	減速機構 研削ボールねじ 【C5級】	サイズ (mm) ^{※1}	全長 (mm)		リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		定格 推力 (N)	最高速度 (mm/sec) ^{※2}	ストローク (mm) 【50ピッチ】
					水平	垂直		水平	垂直			
中型 タイプ	GX10	±0.005	Φ 15	W100 × H99.5	ST +245	ST +285.5	30	25	4	113	1800	100~ 1250
							20	40	8	170	1200	
							10	80	20	341	600	
	GX12			W125 × H101	ST +297	ST +337.5	30	35	8	225	1800	
							20	50	15	339	1200	
							10	95	25	678	600	
大型 タイプ	GX16	750	Φ 20	W160 × H130	ST +339.5	ST +386.5	40	45	12	320	2400	100~ 1450
							20	95	28	640	1200	
							10	130	55	1280	600	
	GX20			W200 × H140	ST +385.5	ST +432.5	40	65	15	415	2400	
							20	130	35	640	1200	
							10	160	65	1280	600	

※2. ストローク長により最高速度が変化します。詳しくは各機種の詳細ページ(P.08~P.14) をご参照ください。

GX series

ACサーボモータ単軸ロボット

全機種、位置決め繰り返し精度±5μm クリーン仕様も標準対応

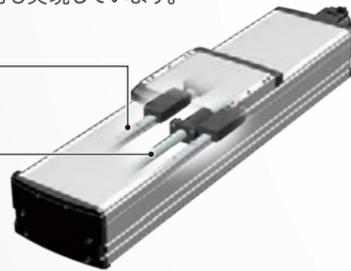


■ 高精度・高剛性・高耐久性

信頼性

高効率で高精度な研削ボールねじを全機種標準採用しました。リード精度はJIS規格の精度等級C5、繰返し位置決め精度は従来比約2倍の±5μmを達成しています。高精度な位置決めを行えるため歩留まり向上を可能にします。さらに、静音化や長寿命化も実現しています。

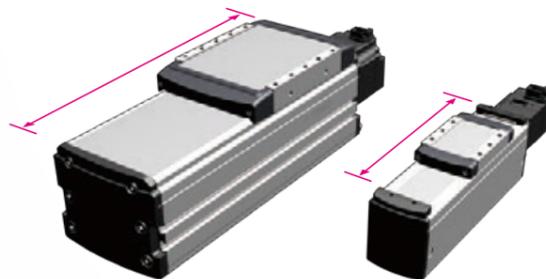
- LMガイド採用
- ボールリテーナ入り
- 研削ボールねじ採用
- 精度等級C5



■ 全長業界最短

省スペース

動作ストロークに対する全長は業界最短クラスです。生産設備の省スペース化に大きく貢献します。



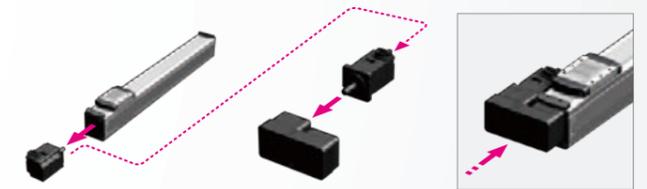
■ 仕様変更が簡単

ユーザビリティ 省スペース

納入後でも仕様変更が容易に行えます。

折曲げタイプへの変更

標準モータに折曲げユニットを装着するだけで左右のモータ折り返しが可能となり、装置の高密度化が図れます。



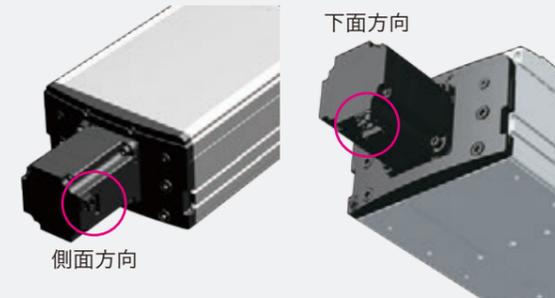
標準モデル + 折曲げユニット ▶ 折曲げタイプ

ロボット本体からモータを取り外し折曲げユニットにセットした後、再び本体に取り付けます。

※折曲げユニットの取付参考図(外形寸法)はP15にてご確認ください。

ロボットケーブルの取り出し方向の変更

ケーブル取出し方向がお客様によって変更可能です。



モータ固定ボルトの取り外し

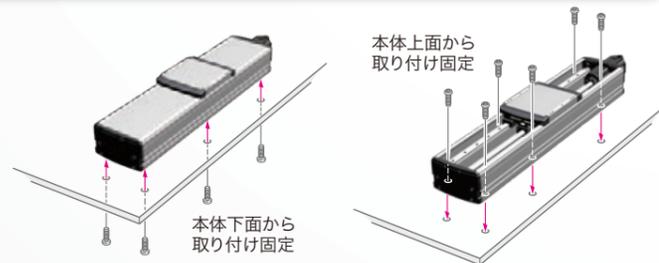
モータを回転



■ 全機種 上面・底面から取付け(固定)可能

ユーザビリティ 省スペース

本体取り付けが底面からも、上面からも固定でき、装置の高密度化、省スペース化に対応しています。



■ クリーン仕様 標準対応

耐環境性

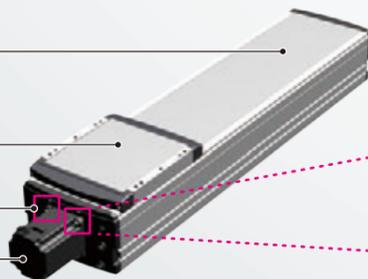
防塵構造…全機種の本体上面に耐久性の優れた防塵ステンレスシートを標準装備、外部からの異物混入を抑止します。また、エア吸引タップを標準装備しているため、配管継手を取り付けて吸引するだけでクリーン環境での使用も可能となりました。

ステンレスシート標準装備

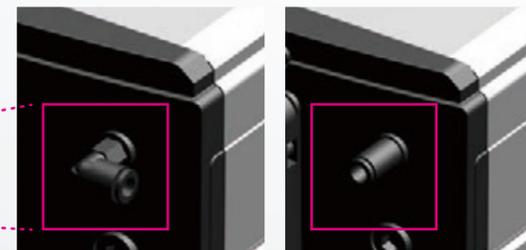
スライダ部ローラー仕様

吸引ポート標準装備

モータ:IP67



■ 吸引用継手を取り付けるのみで対応



■ バッテリレスアブソ対応も可能/原点復帰不要

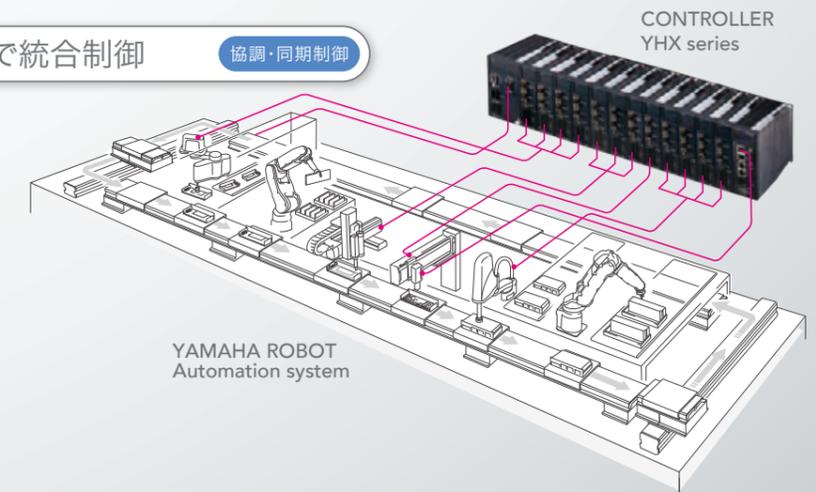
ユーザビリティ

完全アブソリュート方式を採用しているため、移設時や起動時に原点復帰を行う必要はありません。バッテリレスアブソ対応も可能です。

■ 統合コントローラYHXシリーズで統合制御

協調・同期制御

統合コントローラYHXシリーズでの制御により、製造ライン上の全てのロボットが同期制御可能です。



YAMAHA ROBOT Automation system

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX05	ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S40:標準/ブレーキ無し BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ無し BKBL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ロボットケーブル長 R3:3m R5:5m R10:10m	ロボットケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方
-------------	--------	--------------------------------------	--	------------------------------	--	------------------------------------

■ 基本仕様

モータ	40□ / 50 W
繰り返し位置決め ^{※1}	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg 8 kg 13 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg
定格推力	41 N 69 N 138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長(水平)	ST + 188 mm
全長(垂直)	ST + 228.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境で使用する際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	(単位: N·m)		
	MP	MY	MR
	27	24	23

■ 許容オーバーハング量[※]

	GX05-20 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	2kg	900	270	351	2kg	324	234	812	1kg	454
5kg	583	112	159	5kg	119	76	427	2kg	218	218

	GX05-10 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	2kg	2506	382	625	2kg	585	346	2387	1kg	732
5kg	1368	149	246	5kg	195	113	1165	2kg	351	351
8kg	1038	90	159	8kg	95	54	747	4kg	160	160

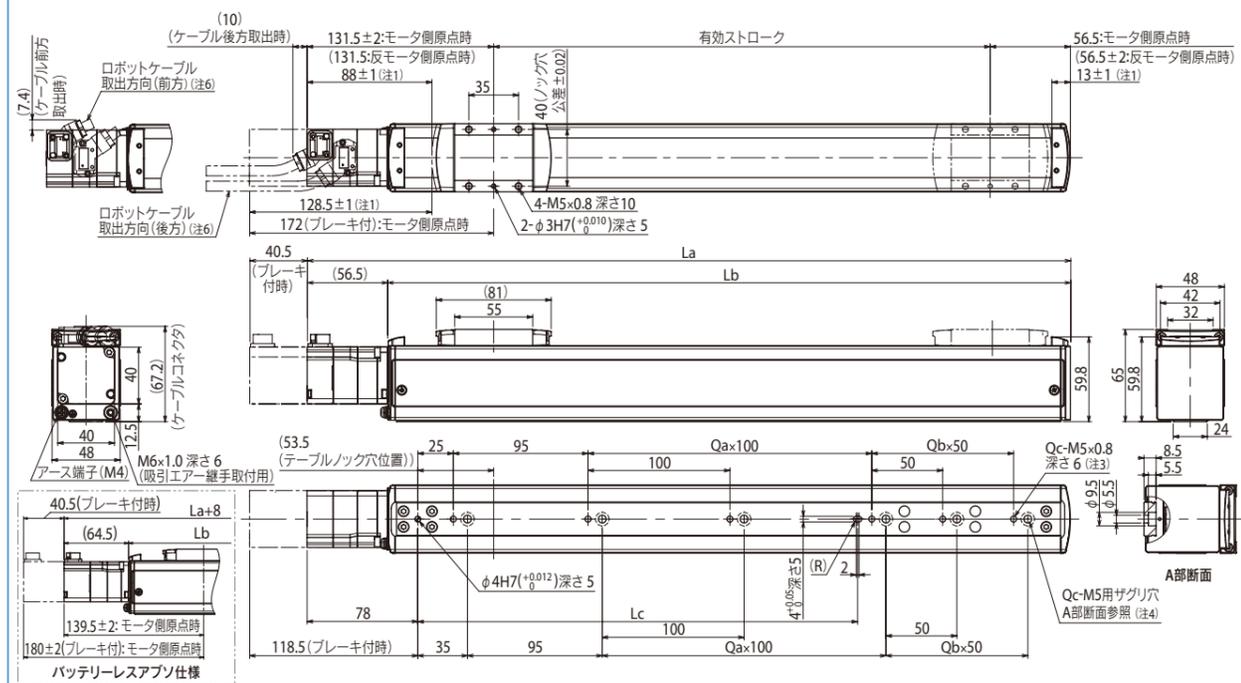
	GX05-5 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	水平使用時	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	3kg	4635	281	497	3kg	439	245	4401	4kg	183
8kg	2211	101	179	8kg	117	65	1826	6kg	111	111
13kg	1599	59	105	13kg	42	24	1006	8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

■ ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0
■ 適用ドライバユニット	
10A 型式	YHX-A10
仕様 部品番号	KEK-M5800-OA

GX05



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110	110
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
Qb	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Qc	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
本体質量 (kg) ^{※5}	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
リード20	1333															
最高速度	666															
(mm/sec)	333															
リード10	266															
リード5	166															
速度設定	80% 70% 60% 50%															

- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX05L	ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S40:標準/ブレーキ無し BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ無し BKBL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ロボットケーブル長 R3:3m R5:5m R10:10m	ロボットケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方
--------------	--------	--------------------------------------	--	------------------------------	--	------------------------------------

■ 基本仕様

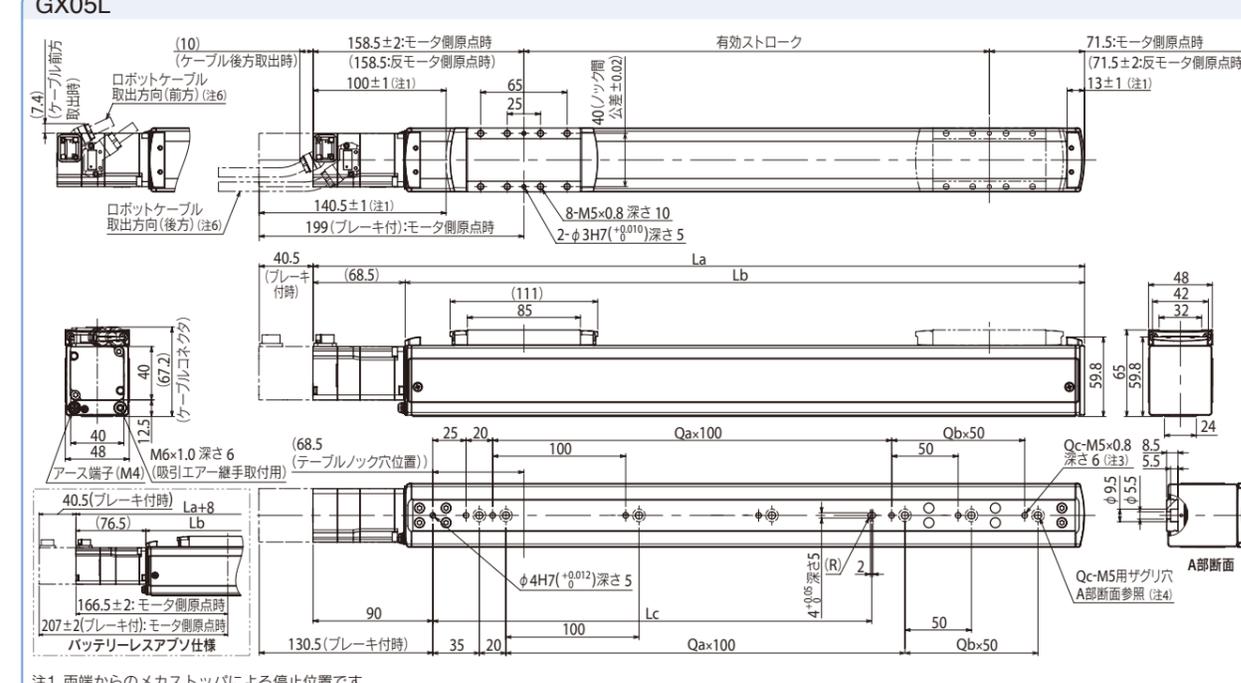
モータ	40□ / 100 W
繰り返し位置決め ^{※1}	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 12 kg 24 kg 32 kg 垂直 3 kg 6 kg 12 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長(水平)	ST + 230 mm
全長(垂直)	ST + 270.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境で使用する際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	(単位: N·m)		
	MP	MY	MR
	72	72	64

GX05L



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
Qb	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Qc	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
本体質量 (kg) ^{※5}	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
リード20	1333															
最高速度	666															
(mm/sec)	333															
リード10	266															
リード5	166															
速度設定	80% 70% 60% 50%															

- 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX07	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S40:標準/ブレーキ無し BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し BKBL40:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	ストローク 50~1100 (50mmピッチ)	ロボットケーブル長 R3:3m R5:5m R10:10m	ロボットケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方
-------------	--------	---	--	-------------------------------	--	------------------------------------

■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W			
繰返し位置決め ^{※1}	±0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
	ボールネジリード			
	最大可搬質量			
水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	6 kg	11 kg	50 kg	41 kg
垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
	56 N	84 N	169 N	339 N
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N			
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm			
全長(水平)	ST + 270.5 mm			
全長(垂直)	ST + 311 mm			
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 115 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	(単位: N・m)		
	MP	MY	MR
	121	138	121

■ 許容オーバーハング量[※]

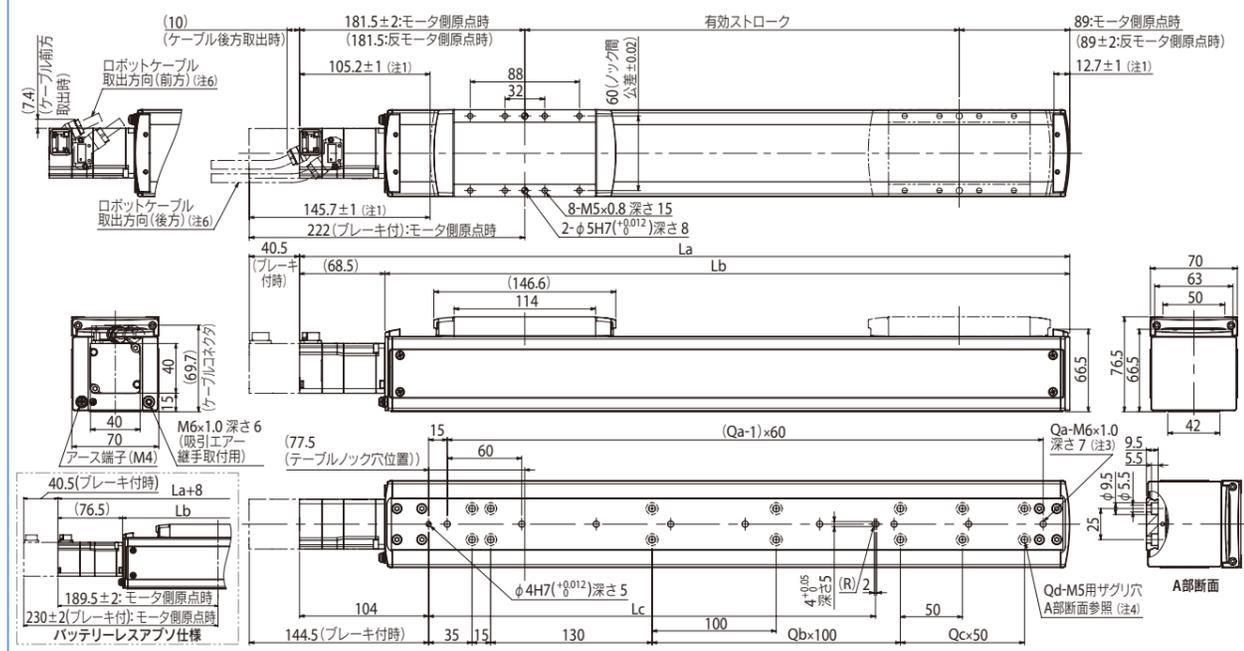
	GX07-30			壁面取付使用時			垂直使用時			
	水平使用時	(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
2kg	3084	1512	1223	2kg	1240	1445	2981	1kg	2340	2340
6kg	1191	502	418	6kg	393	435	1063	2kg	1160	1160
10kg	957	318	282	10kg	245	251	794			

	GX07-20			壁面取付使用時			垂直使用時			
	水平使用時	(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
10kg	1331	371	358	10kg	314	305	1168	1kg	3425	3425
20kg	1144	187	189	20kg	132	120	812	2kg	1705	1705
25kg	1829	169	182	25kg	117	103	1249	4kg	843	843

	GX07-10			壁面取付使用時			垂直使用時			
	水平使用時	(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		(単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
15kg	2431	339	373	15kg	307	273	2203	3kg	1693	1693
30kg	1536	160	177	30kg	107	94	1161	6kg	830	830
45kg	1188	101	112	45kg	39	35	629	8kg	614	614

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

GX07



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX10

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX10	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S60:標準/ブレーキ無し BK60:標準/ブレーキ付き BL60:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し BKBL60:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	ストローク 100~1250 (50mmピッチ)	ロボットケーブル長 R3:3m R5:5m R10:10m	ロボットケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方
-------------	--------	---	--	--------------------------------	--	------------------------------------

■ 基本仕様

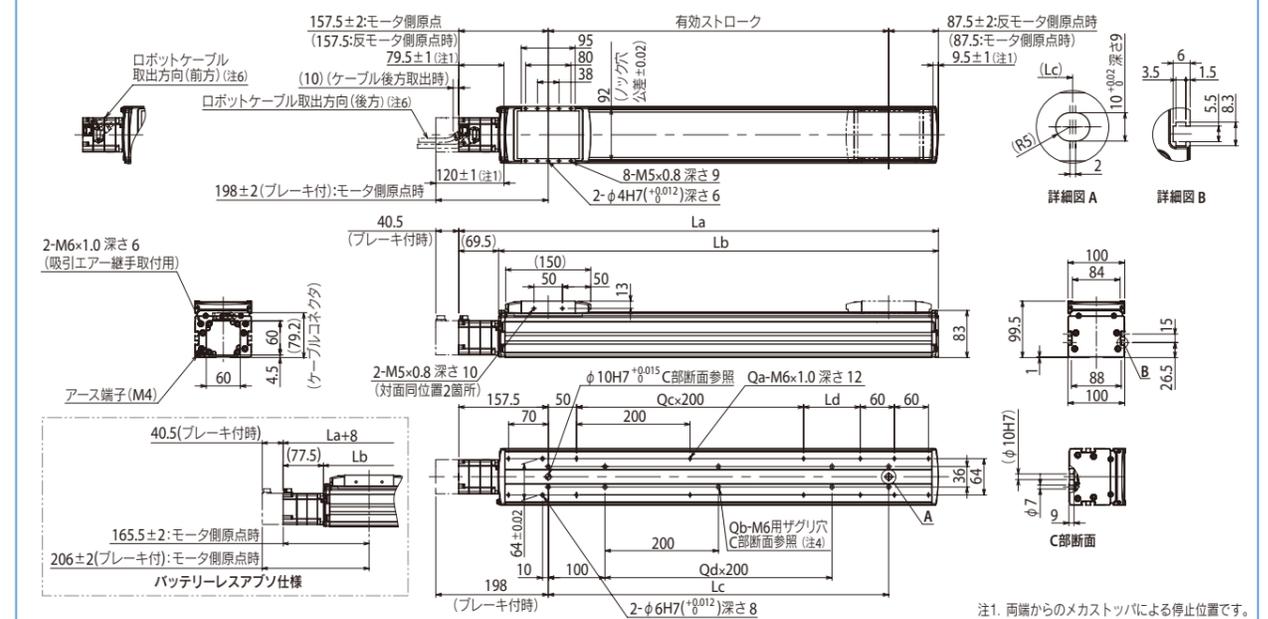
モータ	60 □ / 200 W			
繰返し位置決め ^{※1}	±0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
	ボールネジリード			
	最大可搬質量			
水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
垂直	113 N	170 N	341 N	683 N
	定格推力	113 N / 170 N / 341 N / 683 N		
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長(水平)	ST + 245 mm			
全長(垂直)	ST + 285.5 mm			
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	(単位: N・m)		
	MP	MY	MR
	274	274	241

GX10



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。取付タッパB仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<※※>の厚さ+10mm以下を推奨します。
- 注4. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より0.5kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX12

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX12	—	—	—	—	—
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	ストローク	ロボットケーブル長	ロボットケーブル取出方向
30:30mm	S80:標準/ブレーキ無し	S80:標準/ブレーキ無し	100~1250 (50mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方 F:モータ前方
20:20mm	BK60:標準/ブレーキ付き	BK60:標準/ブレーキ付き		R5:5m	
10:10mm	BL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し	BL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し		R10:10m	
5:5mm	BKBL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	BKBL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き			

■ 基本仕様

モータ	60 □ / 400 W
繰り返し位置決め ^{※1}	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 35 kg 50 kg 95 kg 115 kg 垂直 8 kg 15 kg 25 kg 45 kg
定格推力	225 N 339 N 678 N 1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm
全長(水平)	ST + 297 mm
全長(垂直)	ST + 337.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	MP	MY	MR
(単位: N・m)	334	334	294

■ 許容オーバーハング量[※]

GX12-30	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
10kg	2787	1655	986	10kg	998	1590	2711	3kg	4041	4041
20kg	2047	829	521	20kg	520	764	1918	6kg	1988	1988
35kg	2591	556	387	35kg	366	491	2349	8kg	1475	1475

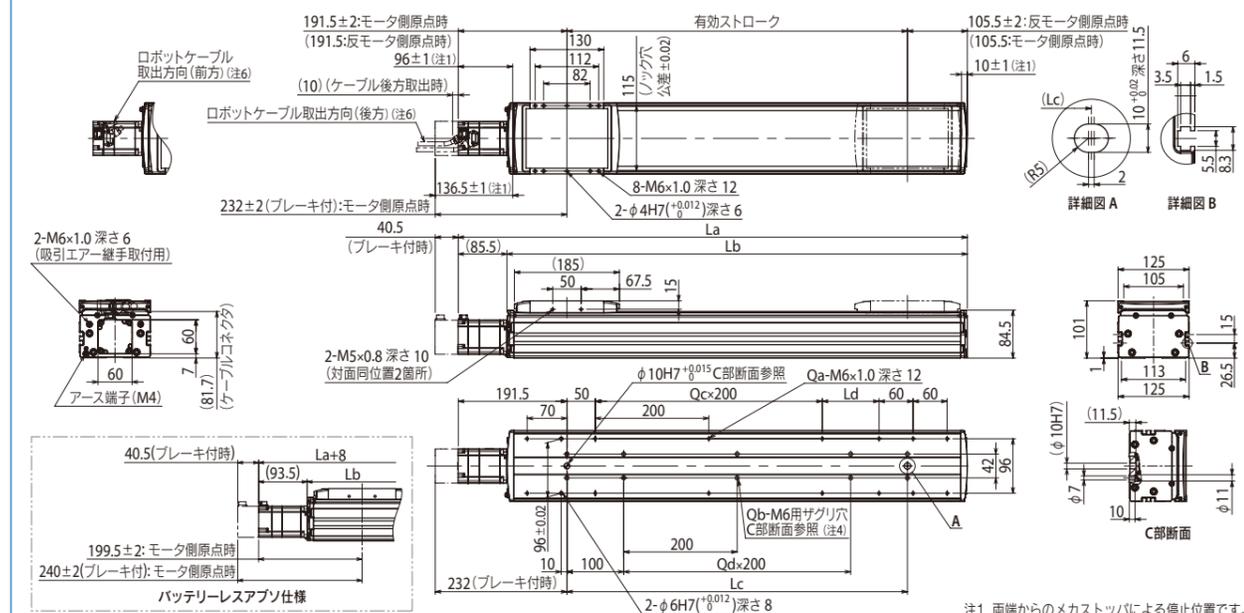
GX12-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
15kg	3452	1397	950	15kg	940	1333	3363	5kg	3712	3712
30kg	2037	675	464	30kg	439	610	1916	10kg	1865	1865
50kg	1433	386	267	50kg	235	321	1266	15kg	1252	1252

GX12-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	4805	946	712	30kg	673	881	4676	10kg	2861	2861
50kg	3787	549	414	50kg	372	484	3584	15kg	1888	1888
80kg	3880	326	247	80kg	202	261	3419	25kg	1109	1109
95kg	4168	267	202	95kg	156	202	3479			

GX12-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	16945	1013	783	30kg	736	948	16566	15kg	2050	2050
50kg	11457	589	455	50kg	407	524	10982	30kg	994	994
80kg	8525	350	271	80kg	222	286	7855	45kg	642	642
115kg	6958	229	177	115kg	128	165	6004			

- ※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

GX12



有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	
本体質量 (kg) ^{※5}	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15	15.6	16.3	17	17.6	18.3	19	19.7	20.3	21	21.7	22.4	23	
リード30	1800																								
リード20		1200																							
リード10			600																						
リード5				300																					
速度設定																									

GX16

● ACサーボモータ単軸ロボット

■ 注文型式

GX16	—	—	—	—	—
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	ストローク	ロボットケーブル長	ロボットケーブル取出方向
40:40mm	S80:標準/ブレーキ無し	S80:標準/ブレーキ無し	100~1450 (50mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方 F:モータ前方
20:20mm	BK80:標準/ブレーキ付き	BK80:標準/ブレーキ付き		R5:5m	
10:10mm	BL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し	BL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ無し		R10:10m	
	BKBL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	BKBL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き			

■ 基本仕様

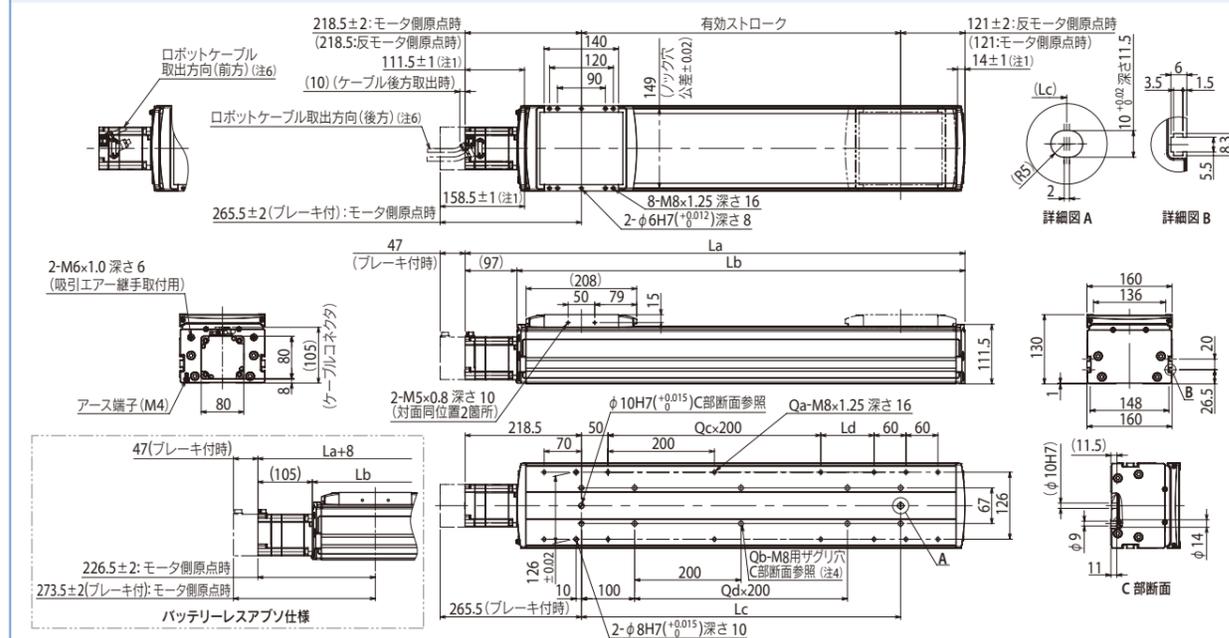
モータ	80 □ / 750 W
繰り返し位置決め ^{※1}	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 45 kg 95 kg 130 kg 垂直 12 kg 28 kg 55 kg
定格推力	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長(水平)	ST + 339.5 mm
全長(垂直)	ST + 386.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

	MP	MY	MR
(単位: N・m)	706	706	621

GX16



有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
本体質量 (kg) ^{※5}	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4	
リード40																													
リード20																													
リード10																													
リード5																													
速度設定																													

GX20

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX20					
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	ストローク	ロボットケーブル長	ロボットケーブル取出方向
	40:40mm 20:20mm 10:10mm	S80:標準/ブレーキ無し BK80:標準/ブレーキ付き BL80:バッテリーレスアプソ/ブレーキ無し BKBL80:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	100~1450 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方

■ 基本仕様

モータ	80 □ / 750 W
繰返し位置決め ^{※1}	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 65 kg 垂直 15 kg
定格推力	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm
全長(水平)	ST + 385.5 mm
全長(垂直)	ST + 432.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

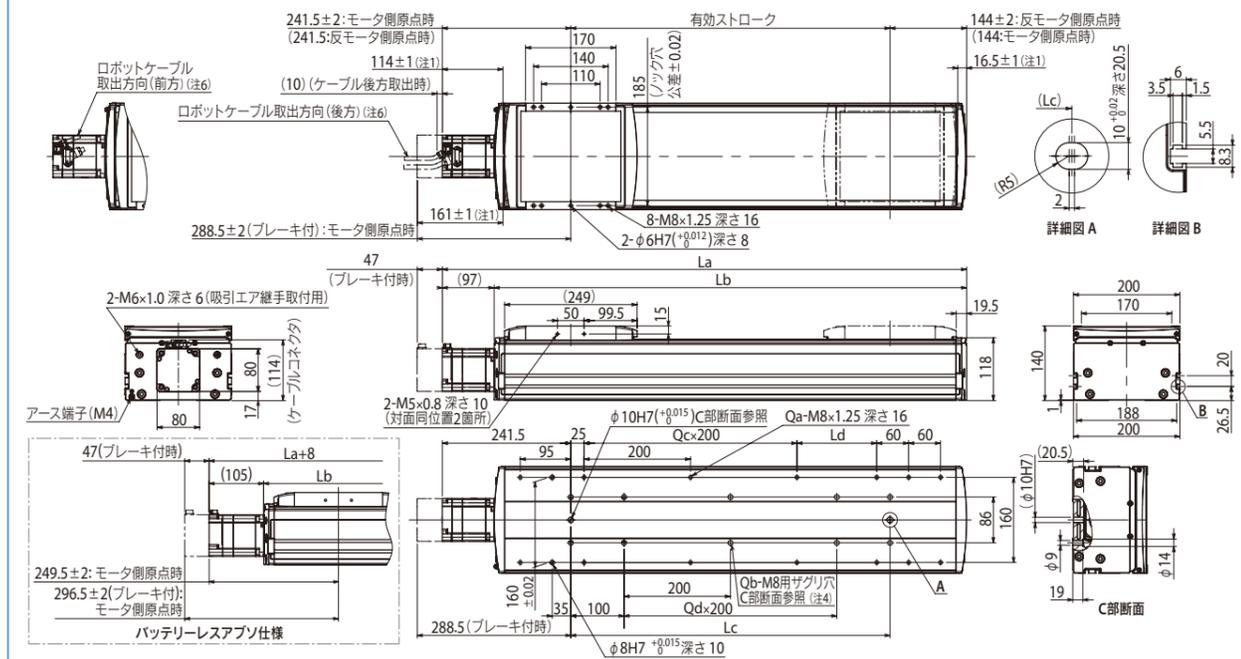
	MP	MY	MR
(単位: N・m)	1424	1423	1251

■ 許容オーバーハング量[※]

	GX20-40 水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
		A	B	C	A	B	C	A	B	C	
	20kg	5460	2838	2124	20kg	2203	2768	5351	5kg	8187	8187
	40kg	7494	1781	1626	40kg	1690	1711	7259	10kg	5885	5885
	65kg	10253	1282	1270	65kg	1276	1212	9808	15kg	5971	5971
	50kg	5451	1497	1381	50kg	1394	1426	5279	20kg	3443	3443
	80kg	4429	913	856	80kg	851	843	4165	30kg	2603	2603
	100kg	4588	755	726	100kg	707	685	4249	35kg	3174	3174
	130kg	4351	597	585	130kg	551	526	3945			
	40kg	22572	2615	2722	40kg	2713	2545	22263	20kg	5173	5173
	80kg	16750	1278	1336	80kg	1297	1208	16175	40kg	2561	2561
	120kg	14083	833	871	120kg	821	763	13243	65kg	1604	1604
	160kg	12387	610	639	160kg	582	540	11284			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

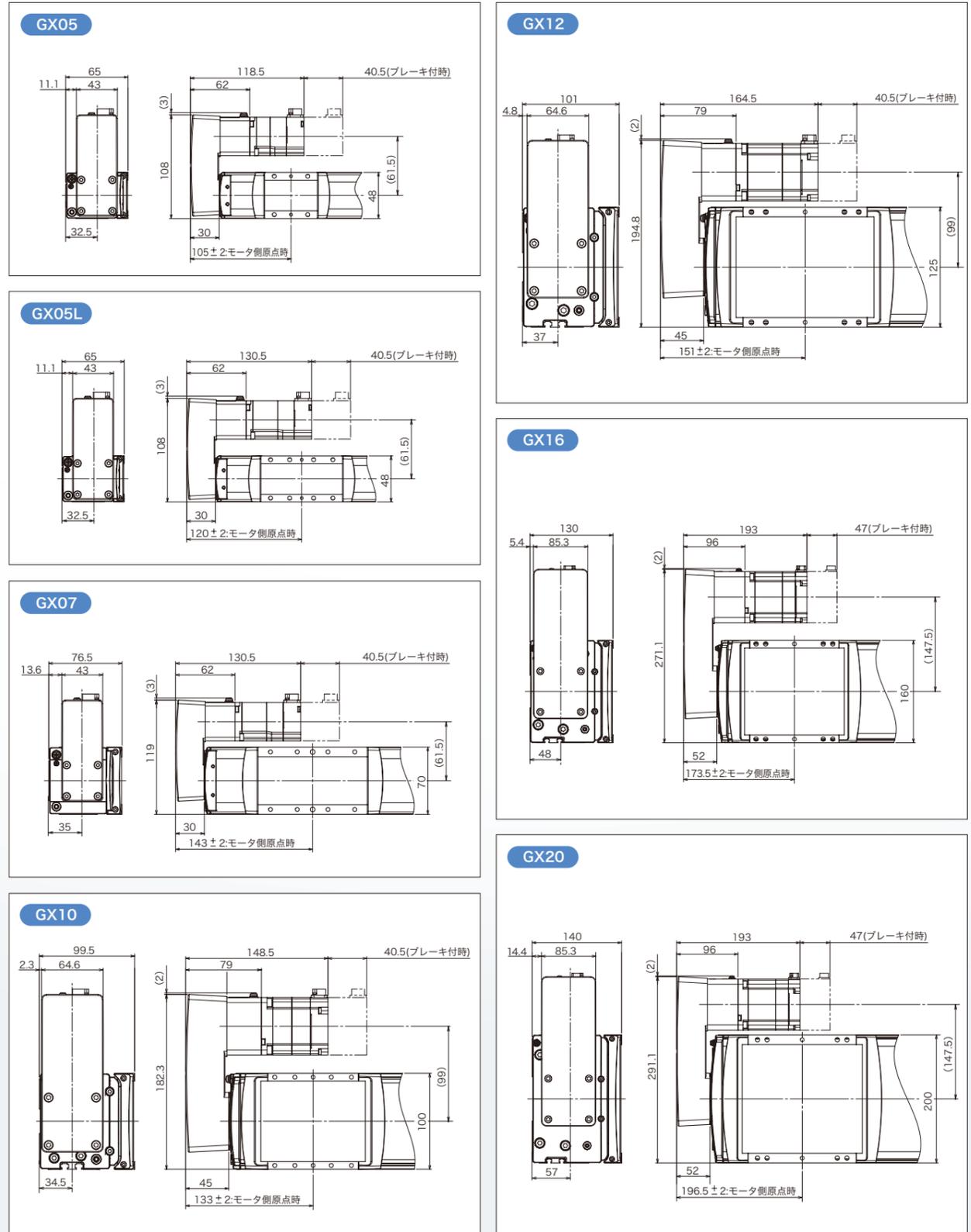
GX20



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<25 mm以上>としてください。取付トップ仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<架台の厚さ+15 mm以下>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450		
La	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5		
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450		
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400		
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	18	20	20	22	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	
本体質量(kg) ^{※5}	19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2	37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2		
リード40																														
リード20																														
リード10																														
速度設定																														

GX series 折曲げユニット取付参考図(右取付例)

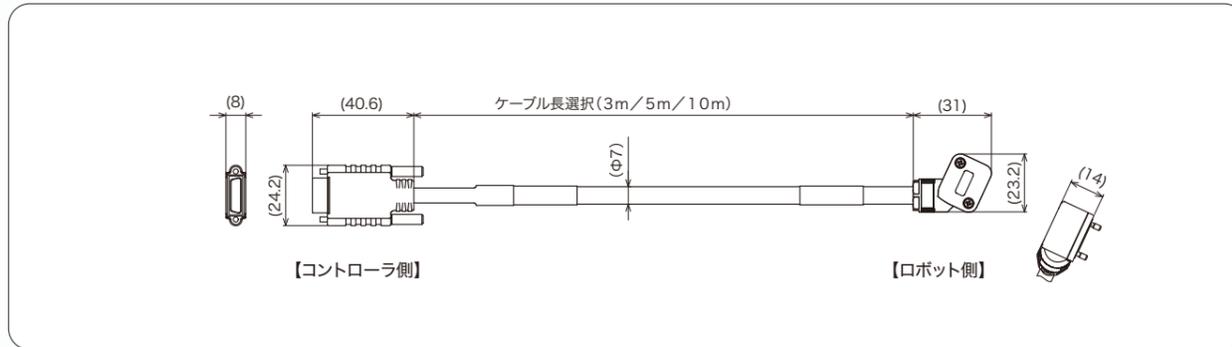


- ※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法は取扱説明書をご参照ください。
- ※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。ロボット本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
- ※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号
GX05, GX05L, GX07	GX-BEND-40	KES-M221M-00
GX10, GX12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00
GX16, GX20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00

エンコーダ線

GXシリーズ共通



後方 取り出し仕様

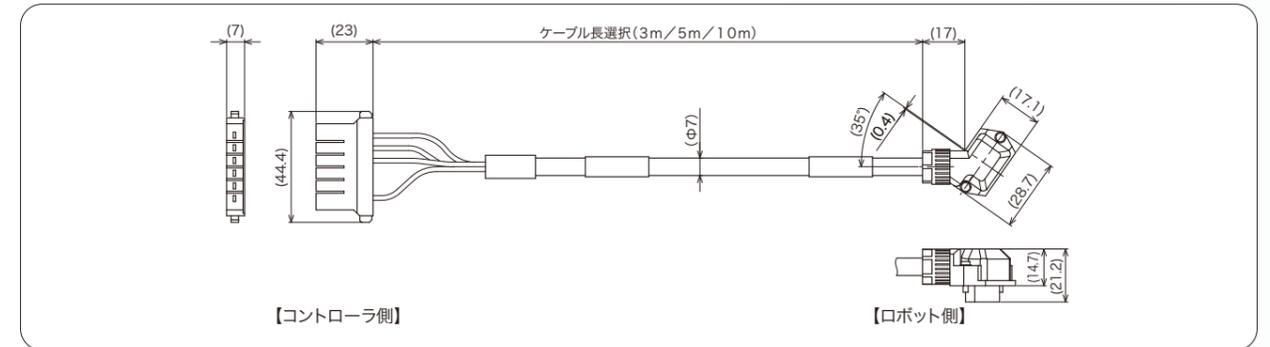
ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3R	KES-M4751-30
5m	GXCC-ENC-R5R	KES-M4751-50
10m	GXCC-ENC-R10R	KES-M4751-A0

前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3F	KES-M4755-30
5m	GXCC-ENC-R5F	KES-M4755-50
10m	GXCC-ENC-R10F	KES-M4755-A0

動力線

GX10 / GX12

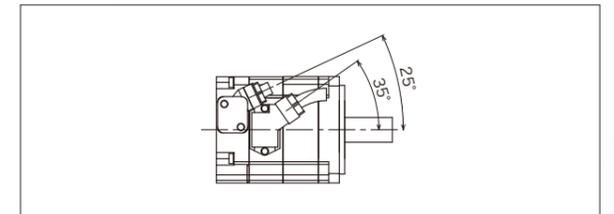
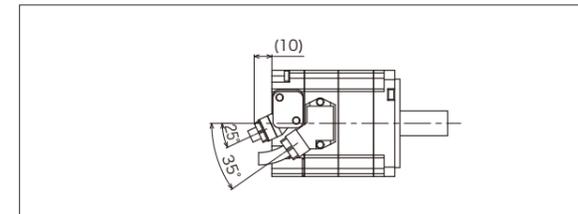


後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3R	KES-M4753-30
5m	GXCC-UVW60-R5R	KES-M4753-50
10m	GXCC-UVW60-R10R	KES-M4753-A0

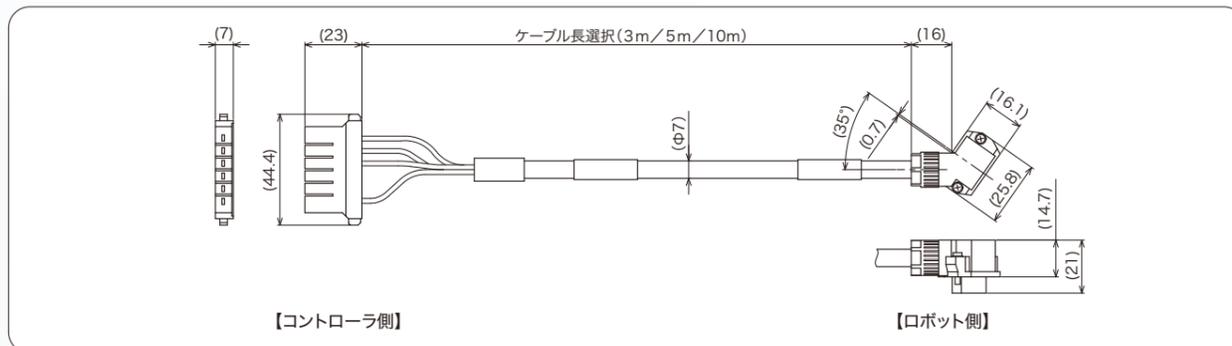
前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3F	KES-M4757-30
5m	GXCC-UVW60-R5F	KES-M4757-50
10m	GXCC-UVW60-R10F	KES-M4757-A0



動力線

GX05 / GX05L / GX07

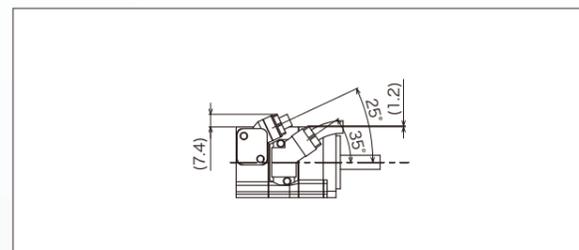
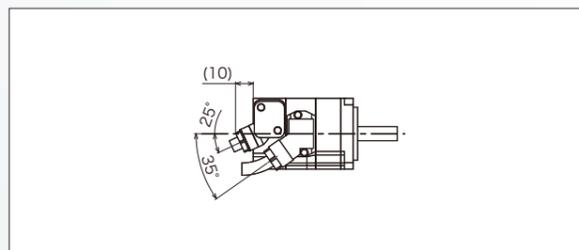


後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3R	KES-M4752-30
5m	GXCC-UVW40-R5R	KES-M4752-50
10m	GXCC-UVW40-R10R	KES-M4752-A0

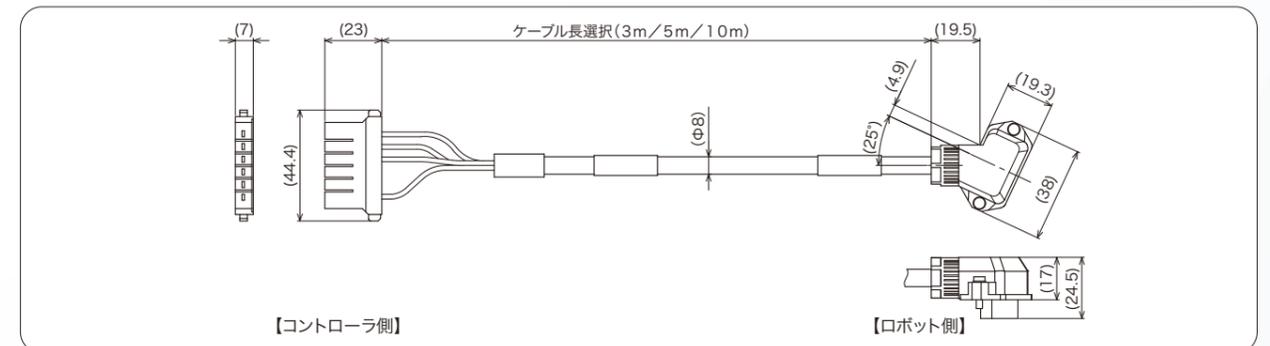
前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3F	KES-M4756-30
5m	GXCC-UVW40-R5F	KES-M4756-50
10m	GXCC-UVW40-R10F	KES-M4756-A0



動力線

GX16 / GX20

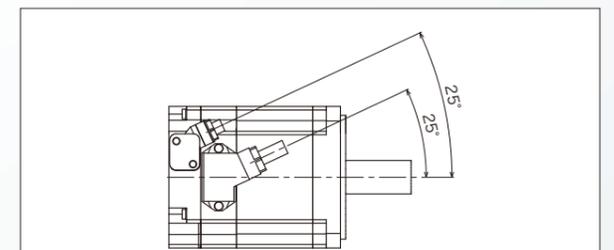
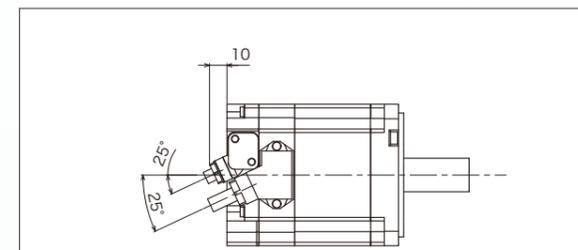


後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3R	KES-M4754-30
5m	GXCC-UVW80-R5R	KES-M4754-50
10m	GXCC-UVW80-R10R	KES-M4754-A0

前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3F	KES-M4758-30
5m	GXCC-UVW80-R5F	KES-M4758-50
10m	GXCC-UVW80-R10F	KES-M4758-A0



YLE series

ステッピングモータ電動アクチュエータ

自由な組合せが アプリケーションの幅を広げる。

TYPE
(タイプ)

6

CATEGORY
(種類)

69

VARIATION
(バリエーション)

180

■ YLEF スライドタイプ

11種

YLEFS ボールねじ駆動 ■ 基本形 ■ 高精度形
YLEFS16 YLEFS25 YLEFS32 YLEFS40

サイズ	ストローク (mm)
16	50~500
25	50~800
32	50~1000
40	150~2000

ストレート仕様 モータ折返し仕様【右】【左】

YLEFB ベルト駆動
YLEFB16 YLEFB25 YLEFB32

サイズ	ストローク (mm)
16	300~1000
25	300~2000
32	300~2000

■ YLEY ロッドタイプ

16種

YLEY ロッドタイプ
YLEY16 YLEY25 YLEY32 YLEY40

サイズ	ストローク (mm)
16	30~300
25	30~400
32	30~500
40	30~500

ストレート仕様 モータ折返し仕様

YLEYG ガイド付ロッドタイプ
YLEYG16 YLEYG25 YLEYG32 YLEYG40

サイズ	ストローク (mm)
16	30~200
25	30~300
32	30~300
40	30~300

ストレート仕様 モータ折返し仕様

■ YLES スライドテーブルタイプ

12種

YLES 薄型
YLES8 YLES16 YLES25

サイズ	ストローク (mm)
8	30~75
16	30~100
25	30~150

対称形【Lタイプ】 基本形【Rタイプ】 ストレート形【Dタイプ】

YLESH 高剛性
YLESH8 YLESH16 YLESH25

サイズ	ストローク (mm)
8	50, 75
16	50, 100
25	50, 100, 150

対称形【Lタイプ】 基本形【Rタイプ】 ストレート形【Dタイプ】

■ YLEP ミニチュアタイプ

4種

YLEPY ミニチュアロッド
YLEPY6 YLEPY10

サイズ	ストローク (mm)
6	20, 50, 75
10	

YLEPS ミニチュアスライドテーブル
YLEPS6 YLEPS10

サイズ	ストローク (mm)
6	25, 50
10	

■ YLER ロータリテーブルタイプ

6種

YLER 基本形
YLER10 YLER30 YLER50

■ 標準仕様	320°/310°/180°/90°
■ 連続回転仕様	360°



YLERH 高精度形
YLERH10 YLERH30 YLERH50

■ 標準仕様	320°/310°/180°/90°
■ 連続回転仕様	360°



■ YLEH 電動グリッパタイプ

20種

YLEHZ 2爪

サイズ	開閉ストローク (mm)
10	4
16	6
20	10
25	14
32	22
40	30

YLEHZJ 2爪
ダストカバー付

サイズ	開閉ストローク (mm)
10	4
16	6
20	10
25	14

YLEHF 2爪
ロングストローク

サイズ	開閉ストローク (mm)
10	16 (32)
20	24 (48)
32	32 (64)
40	40 (80)

YLEHS 3爪

サイズ	開閉ストローク (mm)
10	4
20	6
32	8
40	12

YLE series

ステッピングモータ電動アクチュエータ

仕様一覧表

タイプ	型式	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)		最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)		
			基本形	高精度形	水平	垂直				
スライダタイプ	YLEFS ボールねじ駆動	YLEFS16	10	±0.02	±0.015 (Hリード: ±0.02)	14	2	700	50 ~ 500	
			5			15	4			
			20			12	0.5			
		YLEFS25	12			25	7.5	1100		50 ~ 800
			6			30	15			
			24			20	4			
	YLEFS32	16	45	10	1200	50 ~ 1000				
		8	50	20						
		30	25	2						
		20	55	2						
YLEFS40	20	65	23	1200	150 ~ 1200					
	10									
YLEFB ベルト駆動	YLEFB16	48	±0.08		1	—	1100	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000		
					10	—				
					19	—				
YLEFB25	48	±0.08			10	—	1400	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200, 1500, 1800, 2000		
					19	—				
YLEFB32	48	±0.08			19	—	1500	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200, 1500, 1800, 2000		

タイプ	型式	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	
				水平	垂直			
ロッドタイプ	YLEY ロッドタイプ	YLEY16	±0.02	10	2	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300	
				5	4	250		
				2.5	8	125		
		YLEY25		12	8	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400	
				6	55	16		
				3	70	30		
	YLEY32	16	40	11	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500		
		8	60	22				
		4	80	43				
	YLEY40	16	60	13	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500		
		8	70	27				
		4	90	53				
YLEYG ガイド付ロッドタイプ	YLEYG16	10	±0.02	10	1.5	500	30, 50, 100, 150, 200	
				5	3.5	250		
				2.5	7.5	125		
		YLEYG25		12	30	7	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300
				6	55	15		
				3	70	29		
	YLEYG32	16	40	9	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300		
		8	60	20				
		4	80	41				
	YLEYG40	16	60	11	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300		
		8	70	25				
		4	90	51				

タイプ	型式	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	
				水平	垂直			
スライドテーブルタイプ	YLES 薄型	YLES8	±0.05	1	0.5	200	30, 50, 75	
					0.25	400		
					3	3		200
		YLES16		5	1.5	400	30, 50, 75, 100	
				10	5	200		
				8	2.5	400		
	YLES25	16	5	200	30, 50, 75, 100, 125, 150			
		8	2.5	400				
		4	2	0.5		200		
		1	0.25	400				
YLESH 高剛性	YLESH8	4	±0.05	2	0.5	200	50, 75	
					8	2		200
					5	1		400
	YLESH16	10		5	1	400	50, 100	
		8		12	4	150		
		16		8	2	400		

タイプ	型式	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)				最高速度 (mm/sec)				ストローク (mm)	
			水平		垂直		水平		垂直			
			基本	コンパクト	基本	コンパクト	基本	コンパクト	基本	コンパクト		
ミニチュアタイプ	YLEPY ミニチュアロッド	YLEPY6	4	2	—	0.5	—	150	—	150	—	20, 50, 75
			8	1	—	0.25	—	300	—	300	—	
			10	3	2	1.0	1.0	350	350	300	300	
	YLEPS ミニチュアスライドテーブル	YLEPS6	4	1.0	—	0.5	—	150	—	150	—	
			8	0.75	—	0.25	—	300	—	300	—	
			10	1.5	1.5	1.0	1.0	350	350	300	300	
YLEP	YLEPS10	5	2.0	2.0	1.5	1.5	200	200	150	150		
		10	1.5	1.5	1.0	1.0	350	350	300	300		

タイプ	型式	揺動角度 (°)	繰返し位置決め精度 (°)		トルクタイプ	最大回転トルク (N・m)	最大押当てトルク (N・m)	最高速度 (°/sec)		
			基本形	高精度形						
ロータリテーブルタイプ	標準仕様	YLER10	310	外部ストッパ: 180/90	±0.05	標準(J)	0.22	0.11	420	
						高トルク(K)	0.32	0.16	280	
		YLER30	320	外部ストッパ: 180/90	±0.05	±0.03	標準(J)	0.8	0.40	420
							高トルク(K)	1.2	0.60	280
		YLER50	320	外部ストッパ: 180/90	±0.05	±0.03	標準(J)	6.6	3.3	420
							高トルク(K)	10	5.0	280
	連続回転仕様	YLER10	360	±0.05	±0.03	標準(J)	0.22	0.11	420	
						高トルク(K)	0.32	0.16	280	
		YLER30	360	±0.05	±0.03	標準(J)	0.8	0.40	420	
						高トルク(K)	1.2	0.60	280	
		YLER50	360	±0.05	±0.03	標準(J)	6.6	3.3	420	
						高トルク(K)	10	5.0	280	

タイプ	型式	開閉ストローク (mm)	把持力 (N)		開閉速度 / 最高押当て速度 (mm/sec)	繰返し精度 (mm)	本体重量 (g)		
			基本	コンパクト			基本	コンパクト	
電動グリッパタイプ	YLEHZ 2爪	4	6 ~ 14	2 ~ 6	80/50	±0.02	165	135	
			6 ~ 14	3 ~ 8	80/50		220	190	
			16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		430	365	
			16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		585	520	
			52 ~ 130	—	120/50		1120	—	
			84 ~ 210	—	120/50		1760	—	
	YLEHZJ 2爪ダストカバー付	4	基本	6 ~ 14	3 ~ 6	80/50	±0.02	170	140
				6 ~ 14	4 ~ 8	80/50		230	200
				16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		440	375
				16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		610	545
				16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		610	750
				16 ~ 40	11 ~ 28	100/50		1625	1970
YLEHF 2爪ロングストローク	基本	ロングストローク	3 ~ 7	—	80/20	±0.05	340	370	
			11 ~ 28	—	100/30		610	750	
			48 ~ 120	—	100/30		1625	1970	
			72 ~ 180	—	100/30		1980	2500	
			2.2 ~ 5.5	1.4 ~ 3.5	70/50		185	150	
			9 ~ 22	7 ~ 17	80/50		410	345	
YLEHS 3爪	基本	コンパクト	36 ~ 90	—	100/50	±0.02	975	—	
			52 ~ 130	—	120/50		1265	—	

※仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください。

YLEF

スライダタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

■ ボールねじ駆動 YLEFS

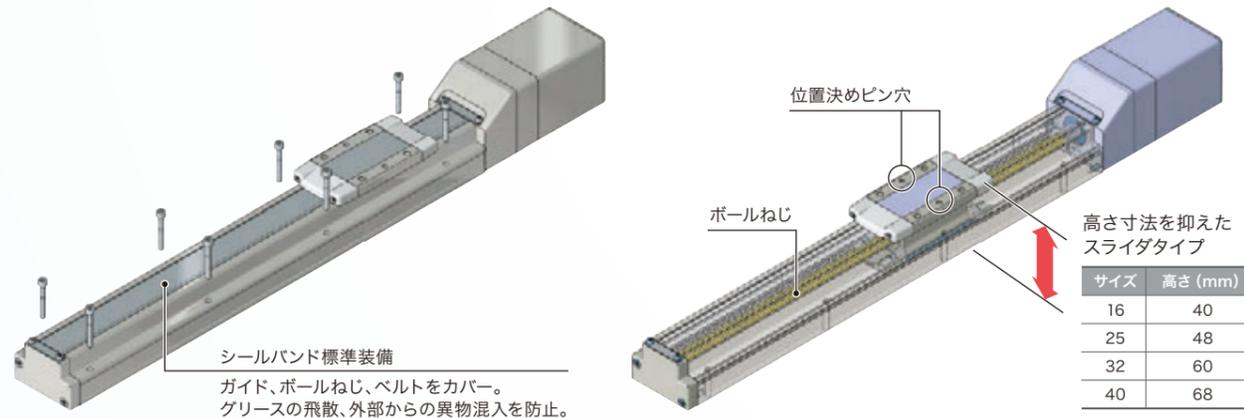
SIZE: 16, 25, 32, 40

最大可搬質量: **65kg**
 最大速度: **1200mm/s**
 繰返し位置決め精度: **±0.02mm**
 (高精度: **±0.015mm**)



設置工数削減/シールバンド標準装備

カバー等の外装部品を外すことなく、本体設置が可能



■ ベルト駆動 YLEFB

SIZE: 16, 25, 32

最大ストローク: **2000mm**対応
 最大速度: **2000mm/s**



YLEY

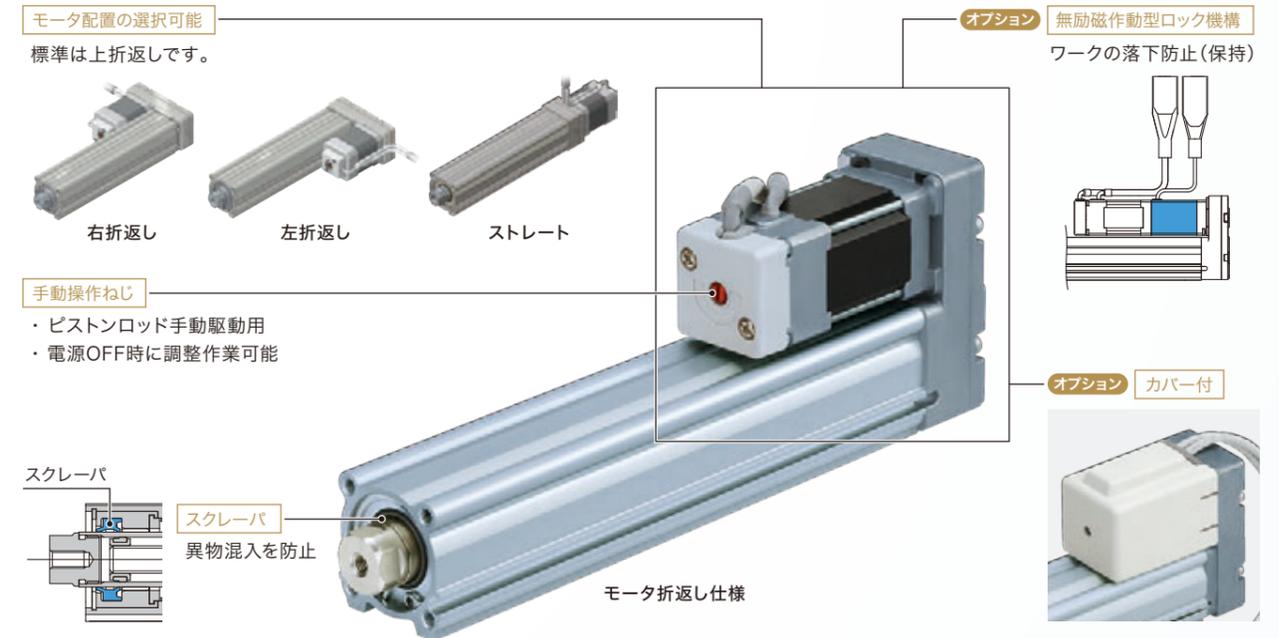
ロッドタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

■ ロッドタイプ YLEY

SIZE: 16, 25, 32, 40

ロングストローク対応: 最大**500mm** (YLEY32,40)
 ボールねじ採用で高精度 繰返し位置決め精度: **±0.02mm**



■ ガイド付ロッドタイプ YLEG

SIZE: 16, 25, 32, 40

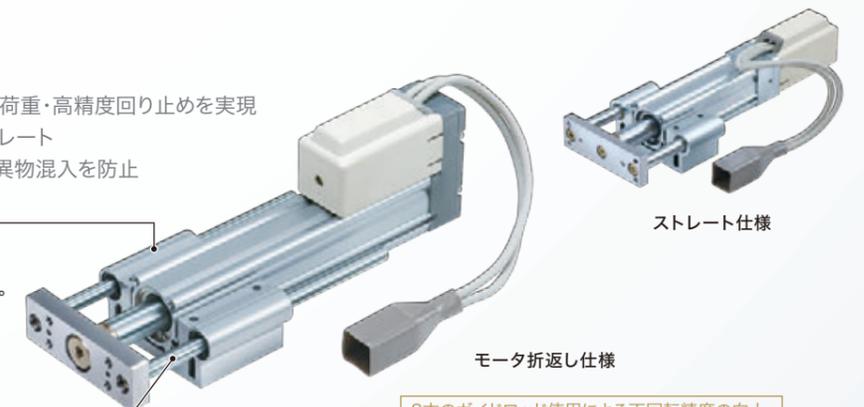
剛性UP 先端横荷重: **5倍***

- ボールねじ採用で高精度
- ガイドロッドをコンパクトに一体化 耐横荷重・高精度回り止めを実現
- モーター配置の選択可能: 上折返し、ストレート
- 不回転精度の向上 ● スクレーパによる異物混入を防止

すべり軸受、ボールプッシュ軸受に対応

すべり軸受
 ストップなど衝撃をとまぬ耐横荷重用に適します。

ボールプッシュ軸受
 スムースな作動でプッシャーやリフターに適します。



2本のガイドロッド使用による不回転精度の向上

チューブ内径 (mm)	16	25	32
すべり軸受	±0.06°	±0.05°	
ボールプッシュ軸受	±0.05°	±0.04°	

シリンダ引込み時(初期値)、無負荷時およびガイドロッドのたわみを除いた状態での不回転精度は表の値以下が目安となります。

*ロッドタイプ YLEY25,100ストロークでの比較

YLES

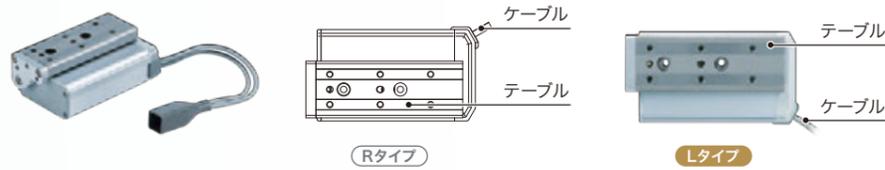
スライドテーブルタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

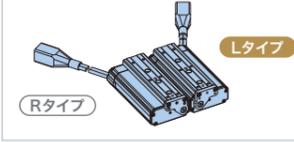
対称形/Lタイプ、ストレート形/Dタイプの選択可能

対称形/Lタイプ

テーブルおよびケーブルの位置がRタイプと反対になり設計の幅が広がります。

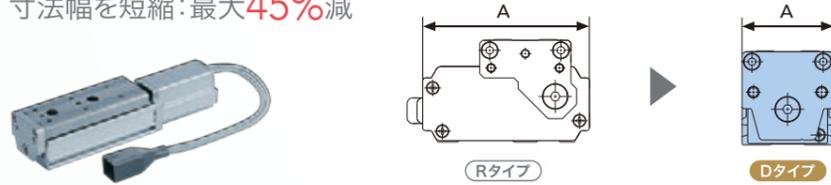


並べて設置した場合、ケーブルの干渉がなく省スペース化を実現。



ストレート形/Dタイプ

寸法幅を短縮:最大**45%減**



A寸法 (mm)	Dタイプ	R/Lタイプ
8	32	58.5
16	45	72.5
25	61	106

■ 薄形 YLES

SIZE:8, 16, 25

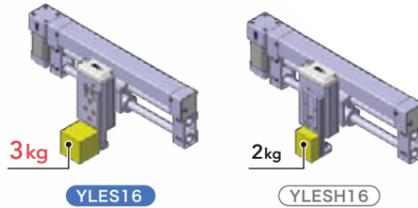
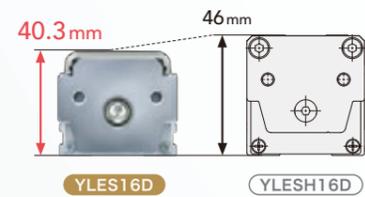
薄型:最大**12%減**

※ワーク取付面高さ ※YLES16Dとの比較

垂直可搬質量UP:最大**50%UP**

※可動部質量低減による ※YLES16との比較

軽量:最大**29%減**



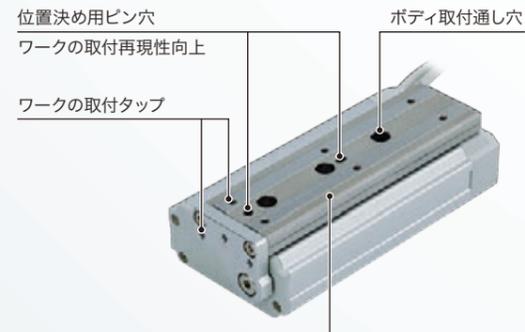
型式	質量 (kg)	削減量
YLES16D-100	1.20	-0.50kg
YLES16D-100	1.70	

■ 高剛性 YLESH

SIZE:8, 16, 25

たわみ量:**0.016mm***

※YLES16-50 荷重:25Nの時



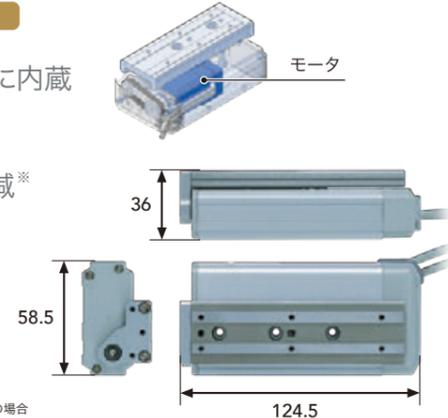
コンパクト・省スペース

モータをボディに内蔵

体積比:**61%減***

※YLES16-50との比較
※R/Lタイプの場合

YLES16 R/L 50mmストロークの場合



ガイドレールとテーブルを一体化 高剛性

YLEP

ミニチュアタイプ

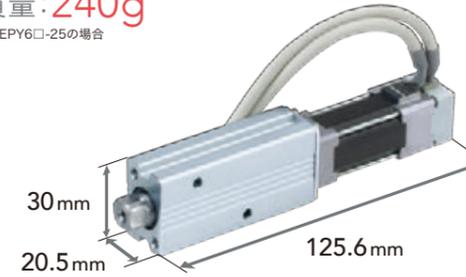
仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

■ ミニチュアロッド YLEPY

SIZE:6, 10

質量:**240g**

※LEPY6□-25の場合



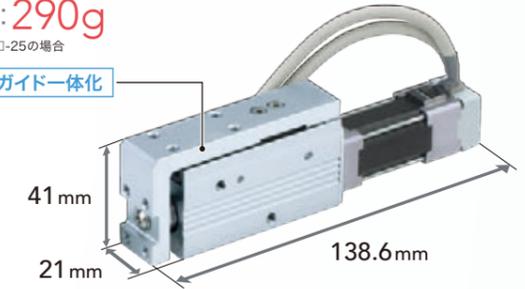
■ ミニチュアスライドテーブル YLEPS

SIZE:6, 10

質量:**290g**

※LEPS6□-25の場合

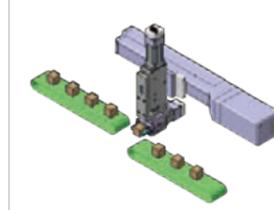
リニアガイド一体化



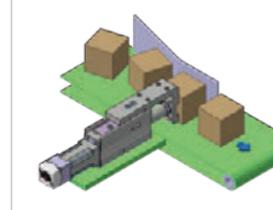
用途例

ピックアンドプレース

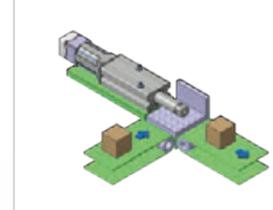
繰返し精度:±0.02mm



整列

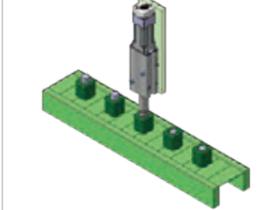


払い出し



圧入

最大押当て推力:50N

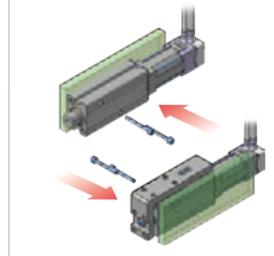


取付バリエーション豊富

多方面からの取付けが可能

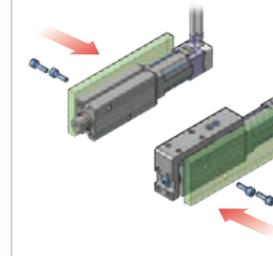
横方向取付【ボディ通し穴】

スライドテーブルタイプは両側面取付可能

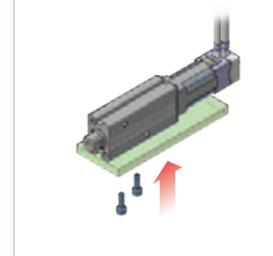


横方向取付【ボディタップ】

スライドテーブルタイプは両側面ボディタップ

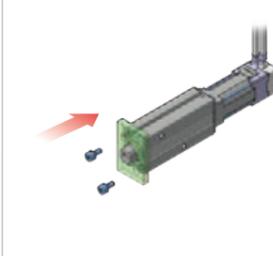


縦方向取付【ボディタップ】



軸方向取付

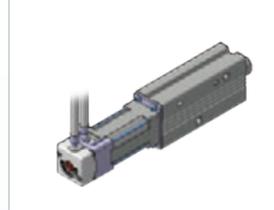
※ロッドタイプのみ【ボディタップ】



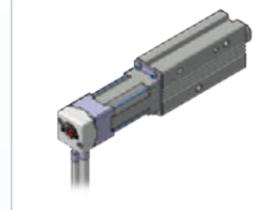
モータケーブル取出方向

4方向から選択可能

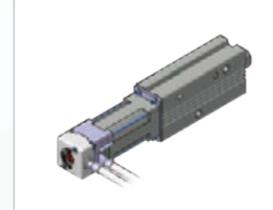
上側面取出【基本形】



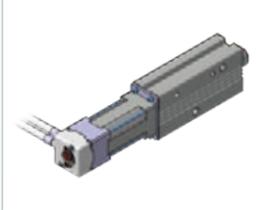
下側面取出【U選択時】



右側面取出【R選択時】



左側面取出【L選択時】



GX series | 特長 |

GX series | 仕様 |

YLE series | 特長 |

YLER

ロータリテーブルタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

YLEH

電動グリッパタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

■ 標準形 YLER | 高精度形 YLERH

標準形 YLER

高精度形 YLERH

転がり軸受

高精度軸受
高剛性軸受の採用により、テーブルのラジアル・スラスト方向への変位量が低減

揺動角度
360°, 320°(310°), 180°, 90°
()はLER10の値

ステップモータ(サーボ DC24V)内蔵
省スペース化

高トルク
ギア比 30倍
バックラッシュを軽減した特殊ウォームギア採用

最大回転トルク (N・m)
ベルト減速比の選択が可能

型式	基本	高トルク
YLER10	0.22	0.32
YLER30	0.8	1.2
YLER50	6.6	10.0

手動操作ねじ/両側
電源OFF時もテーブルの回転が可能

ワークの取付が容易

- テーブル内径/外径公差: H8/h8
- 位置決めピン穴
- 中空穴 (ワークの配線・配管を収容)

電動グリッパ
YLEH Series

ワークと回転中心の軸芯

位置決めピン穴
回転方向の位置決め用

中空穴

サイズ	10	30	50
内孔径	ø8	ø17	ø20

薄型

標準形 (mm)		高精度形 (mm)	
型式	H	型式	H
YLER10	42	YLERH10	49
YLER30	53	YLERH30	62
YLER50	68	YLERH50	78

省スペース

モータ内蔵
省スペース化

連続回転仕様

- 揺動角度: 360°
- 近接センサによる原点復帰

CCW方向 (-)

CW方向 (+)

近接ドグ

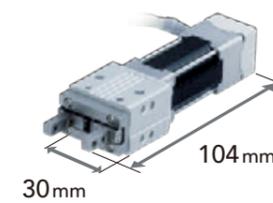
近接センサ

■ 2爪 YLEHZ 小型 | 軽量

SIZE: 10, 16, 20, 25, 32, 40

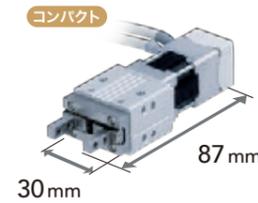
質量: 165g

※YLEHZ10の場合

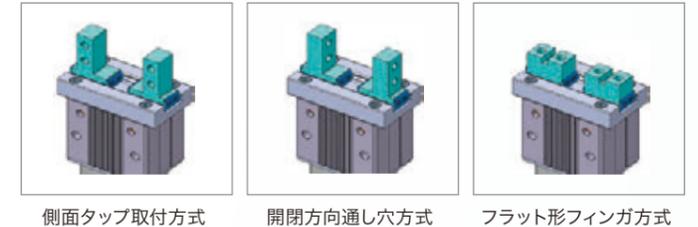


質量: 135g

※YLEHZ10Lの場合



フィンガオプション



■ 2爪ダストカバー付 YLEHZJ

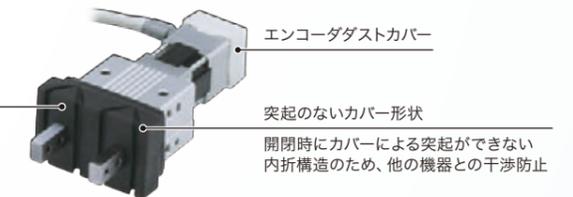
SIZE: 10, 16, 20, 25

密閉構造のダストカバー【IP50相当】

- 切粉・粉塵等の内部侵入を防止
- グリースの飛散等を防止

3種類のカバー材質 (フィンガ部のみ)

- クロロブレンゴム: 黒色 **標準**
- フッ素ゴム: 黒色 **オプション**
- シリコンゴム: 乳白色 **オプション**



■ 2爪ロングストローク YLEHF

SIZE: 10, 20, 32, 40

ロングストロークで多様なワークに対応

ストローク: 40mm



ストローク: 80mm

ロングストローク



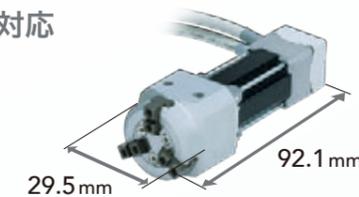
■ 3爪 YLEHS

SIZE: 10, 20, 32, 40

円形のワークに対応

質量: 185g

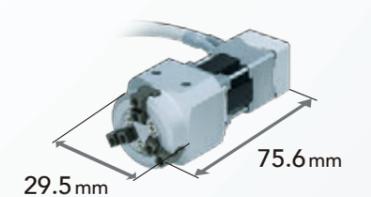
※YLEHS10の場合



質量: 150g

※YLEHS10Lの場合

コンパクト



落下防止機能(セルフロック機能)付き

- 停止・再起動時にワーク把持力を維持する構造
- 手動操作によるワークの離脱
- 消費電力の低減による省エネ

モーターケーブル取出方向が選択可能

取付バリエーション豊富