



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)

**ロボティクス事業部 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**

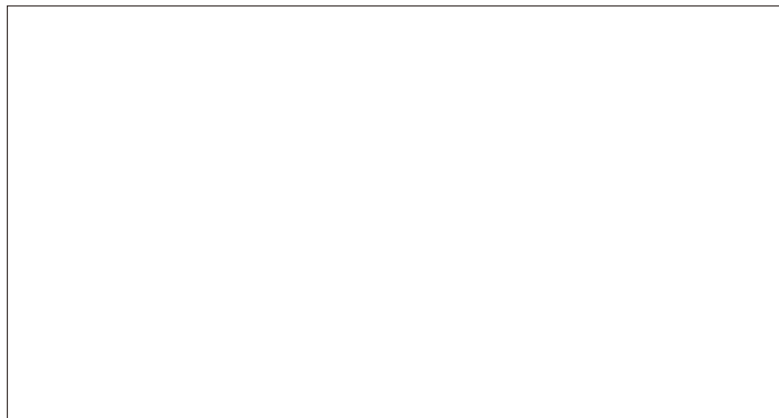
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9  
TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

**■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](mailto:robotn@yamaha-motor.co.jp)

販売代理店



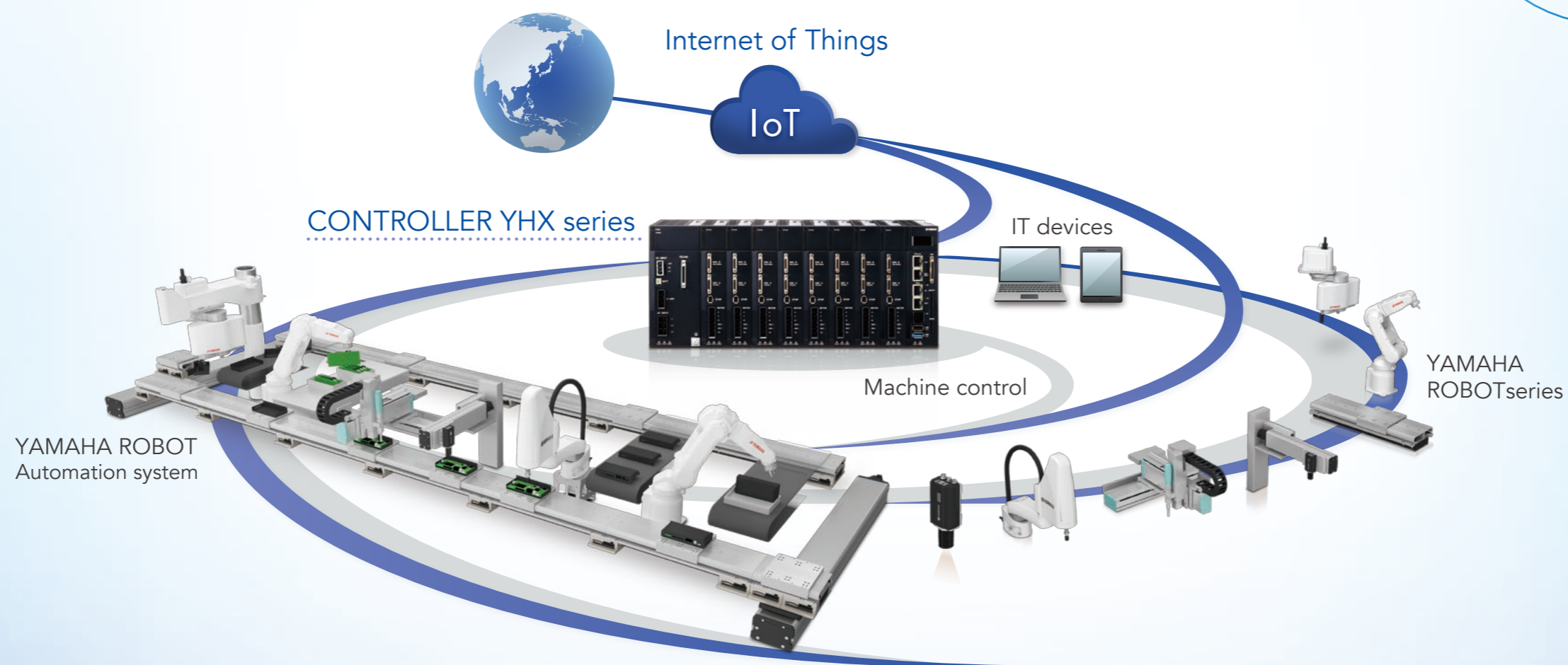
●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。  
●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

# 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

ヤマハ発動機の「Advanced Robotics Automation Platform」は、ロボット、搬送系、周辺機器、オペレーションを統合しプラットフォーム化した、新しい統合型ロボットシステムです。作業を行うロボットだけでなく、搬送工程もロボット化(LCM-Xシリーズ)することで、ワークを運ぶだけの無価値な時間を最小化するとともに、フルデジタル生産を可能にします。また、統合コントローラ(YHXシリーズ)を中心に、生産ラインそのものをロボットシステムとして構築することで、時間・人・コストの価値を最大限に活かし、お客様における投資対効果を最大化します。

ロボット搬送で  
フルデジタル生産へ。

無価値時間  
限りなくゼロへ。



## Advanced Robotics Automation Platform

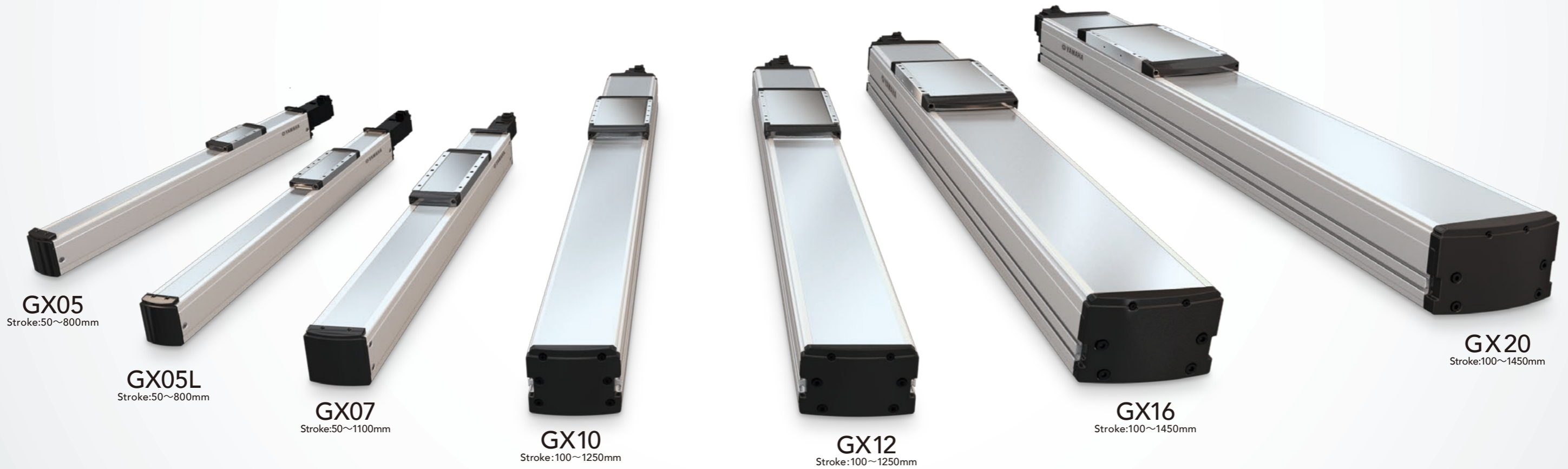
企業競争力を向上させる、新しい統合制御型ロボットシステム

# 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**



### 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) <sup>※1</sup>	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) <sup>※2</sup>	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) <sup>※1</sup>	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) <sup>※2</sup>	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

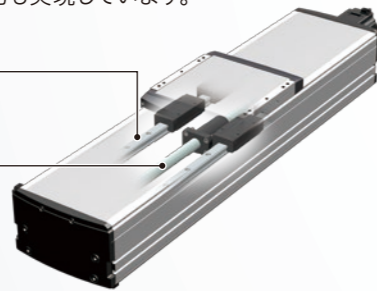


### ■ 高精度・高剛性・高耐久性

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。

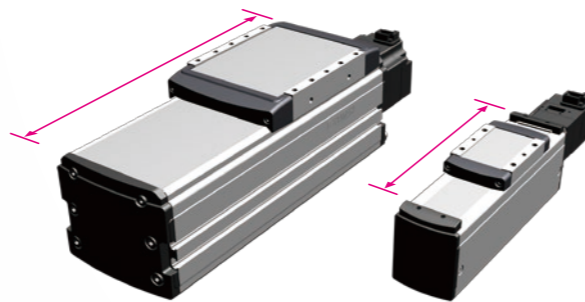
- LMガイド採用
- ボールリテーナ入り
- 研削ボールねじ採用
- 精度等級C5



### ■ 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。



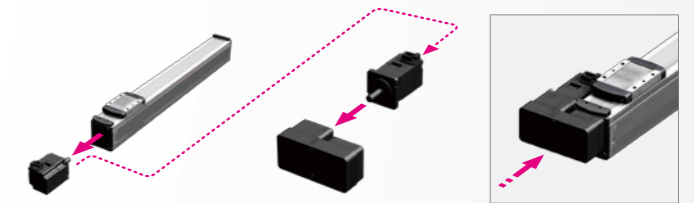
### ■ 仕様変更が簡単

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。



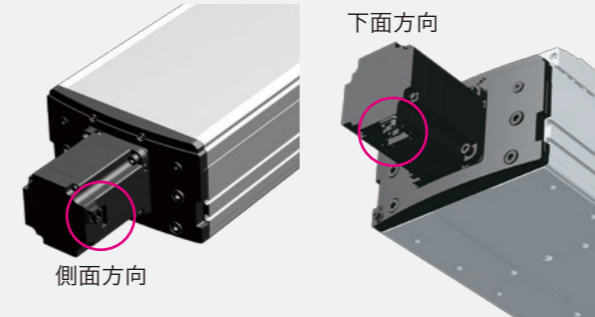
標準モデル + 折曲げユニット ▶ 折曲げタイプ

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

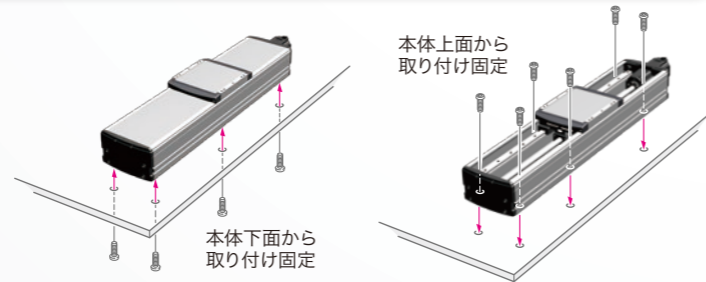
#### ■ モータを回転



### ■ 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。



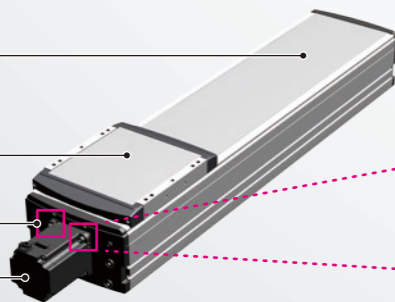
### ■ クリーン仕様 標準対応

耐環境性

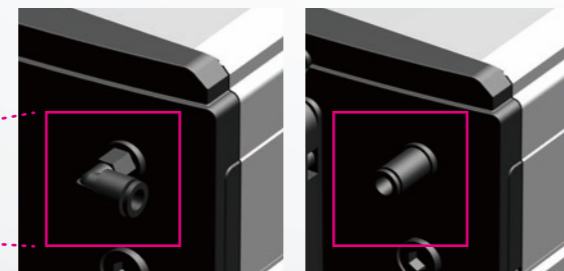
防塵構造…全機種の本体上面に耐久性の優れた防塵ステンレスシートを標準装備、外部からの異物混入を抑止します。また、エア吸引タップを標準装備しているため、配管継手を取り付けて吸引するだけでクリーン環境での使用も可能となりました。

#### ■ 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

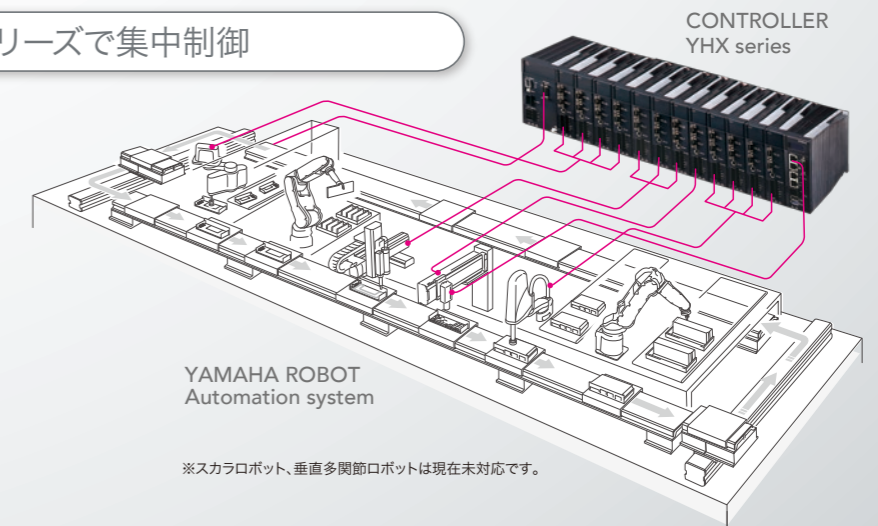


### ■ バッテリレスアブソ対応も可能/原点復帰不要

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シリーズで集中制御



YAMAHA ROBOT Automation system

※スカルロボット、垂直多関節ロボットは現在未対応です。



# 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	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 20:20mm 10:10mm 5:5mm	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	50~1100 (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

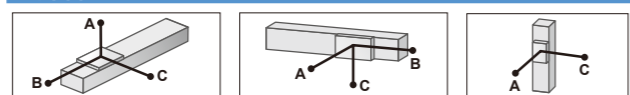
モータ	40□ / 100 W
繰り返し位置決め <sup>※1</sup>	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 1200 600 300 mm/sec mm/sec mm/sec mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 10 kg 25 kg 45 kg 85 kg
	垂直 2 kg 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm
全長(水平)	ST + 270.5 mm
全長(垂直)	ST + 311 mm
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 115 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
	121	138	121

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



GX07-30	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		2kg 3084	1512	1223	

GX07-20	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		10kg 1331	371	358	

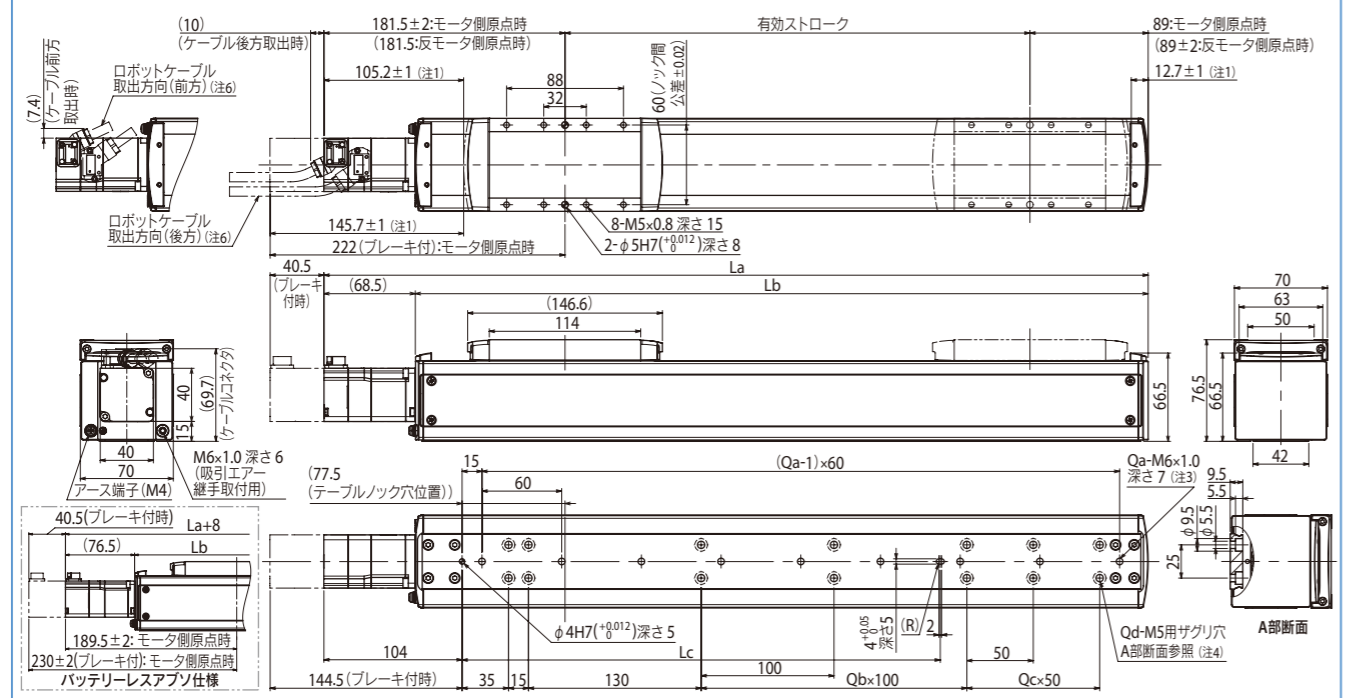
GX07-10	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		15kg 2431	339	373	

GX07-5	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		30kg 2918	172	197	

※ 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。



## GX07



有効ストローク	50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650 700 750 800 850 900 950 1000 1050 1100
La	320.5 370.5 420.5 470.5 520.5 570.5 620.5 670.5 720.5 770.5 820.5 870.5 920.5 970.5 1020.5 1070.5 1120.5 1170.5 1220.5 1270.5 1320.5 1370.5
Lb	252 302 352 402 452 502 552 602 652 702 752 802 852 902 952 1002 1052 1102 1152 1202 1252 1302
Lc	160 160 160 160 360 360 360 360 360 360 360 360 760 760 760 760 760 760 760 760 760 760 760
Qa	4 5 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 20 21
Qb	0 0 0 0 2 2 2 2 2 2 2 2 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6
Qc	0 0 1 2 3 0 1 2 3 4 5 6 7 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9
Qd	6 8 10 12 10 12 14 16 18 20 22 24 18 20 22 24 26 28 30 32 34 36
本体質量(kg)	3.6 3.8 4.1 4.4 4.7 4.9 5.2 5.5 5.7 6 6.3 6.6 6.8 7.1 7.4 7.6 7.9 8.2 8.5 8.7 9 9.3
リード30	1800
リード20	1200
リード10	600
リード5	300
速度設定	—

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。  
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. プレーキ無の場合は、ブ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	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 20:20mm 10:10mm 5:5mm	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	100~1250 (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

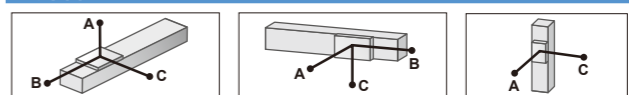
モータ	60□ / 200 W
繰り返し位置決め <sup>※1</sup>	±0.005
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 1200 600 300 mm/sec mm/sec mm/sec mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg
	垂直 4 kg 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
本体最大断面外形	W 100 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 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア <sup>※4</sup>	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
	274	274	241

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



GX10-30	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		10kg 2015	854	491	

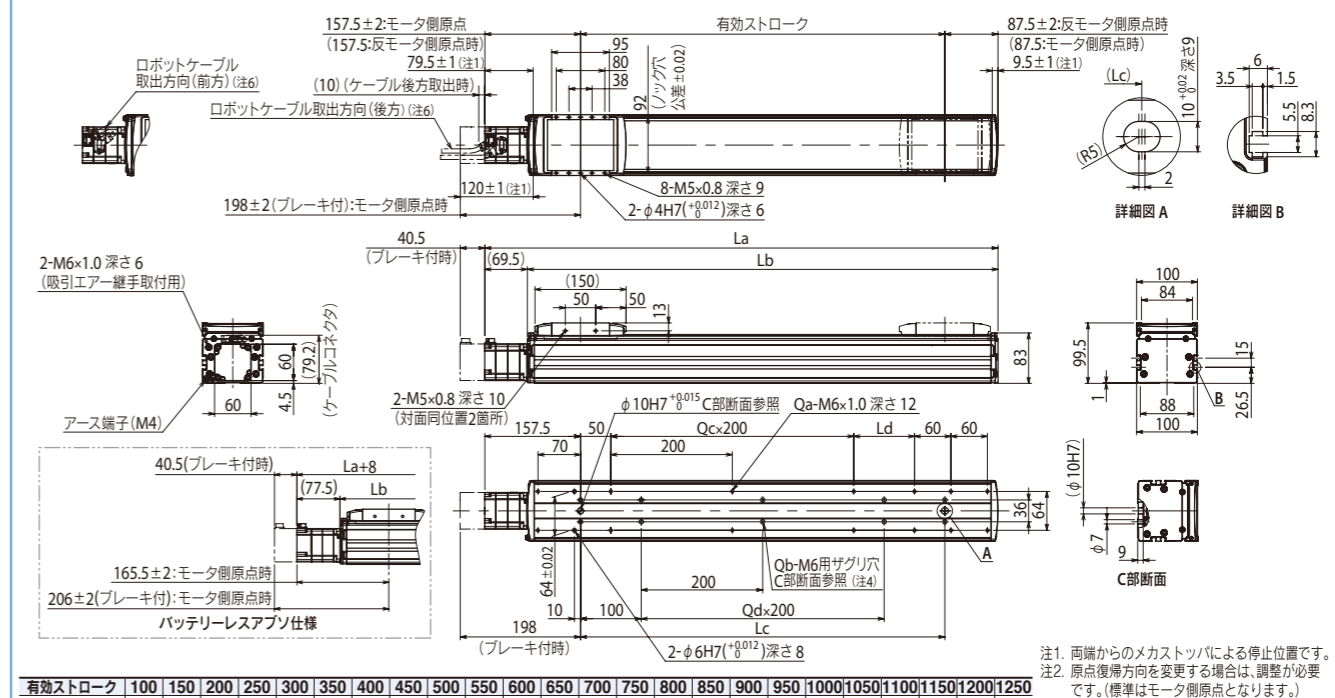
GX10-20	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		15kg 3014	707	452	

GX10-10	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		30kg 3187	474	324	

GX10-5	水平使用時	壁面取付使用時			垂直使用時
		A	B	C	
		50kg 6974	289	202	

※ 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。

## GX10



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	345 395 445 495 545 595 645 695 745 795 845 895 945 995 1045 1095 1145 1195 1245 1295 1345 1395 1445 1495
Lb	275.5 325.5 375.5 425.5 475.5 525.5 575.5 625.5 675.5 725.5 775.5 825.5 875.5 925.5 975.5 1025.5 1075.5 1125.5 1175.5 1225.5 1275.5 1325.5 1375.5 1425.5
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 50 100 150 200 50 100 150 200 50 100 150 200 50 100 150 200 50 100 150
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 6 8 8 8 8 10 10 10 10 10 12 12 12 12 14 14 14 14 16 16
Qc	0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 2 2 2 2 3 3 3 3 4 4 4 4 5 5 5
Qd	0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 2 2 2 2 3 3 3 3 4 4 4 4 5 5 5
本体質量(kg)	5.4 5.9 6.4 6.9 7.4 7.9 8.4 8.9 9.4 9.9 10.4 10.9 11.4 11.9 12.4 12.9 13.4 13.9 14.4 14.9 15.4 15.9 16.4 16.9
リード30	1800
リード20	1200
リード10	600
リード5	300
速度設定	—

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。  
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。取付カップR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<架台の厚さ+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. プレーキ無の場合は、ブ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。

GX series | 特長 |

GX series | 仕様 |

YLE series | 特長 |

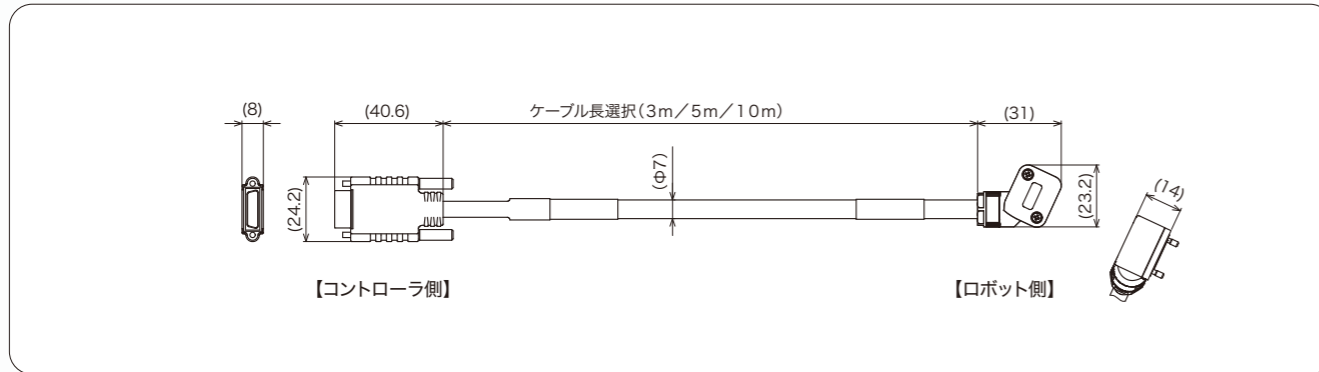






エンコーダ線

GXシリーズ共通



後方 取り出し仕様

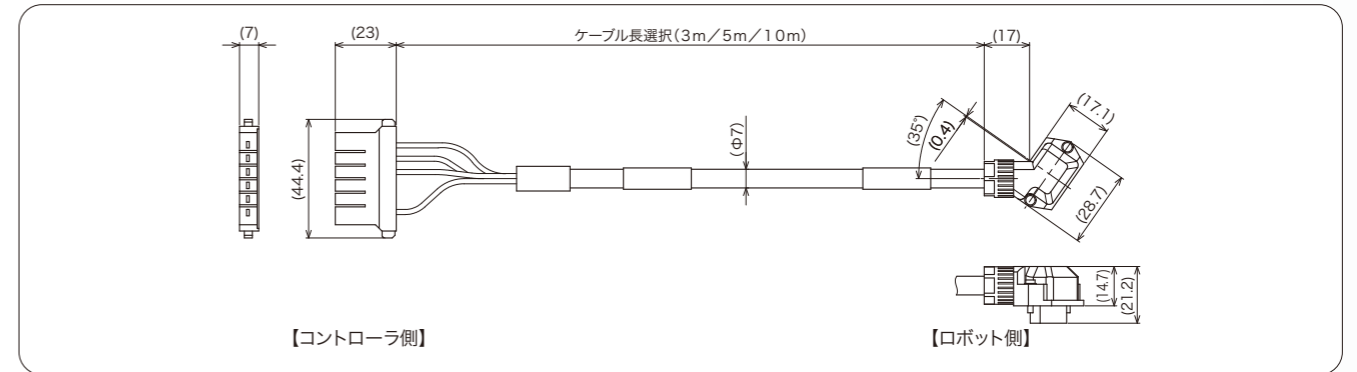
ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3R	KES-M4751-30
5m	GXCC-ENC-R5R	KES-M4751-50
10m	GXCC-ENC-R10R	KES-M4751-A0

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

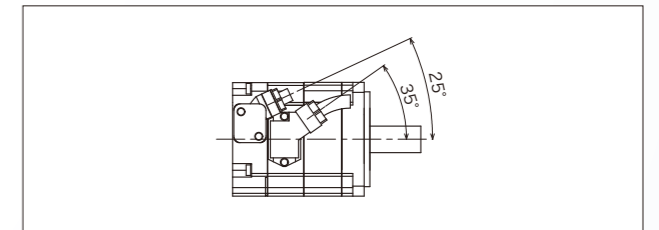
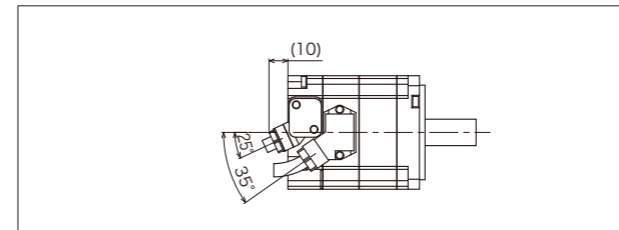


後方 取り出し仕様

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

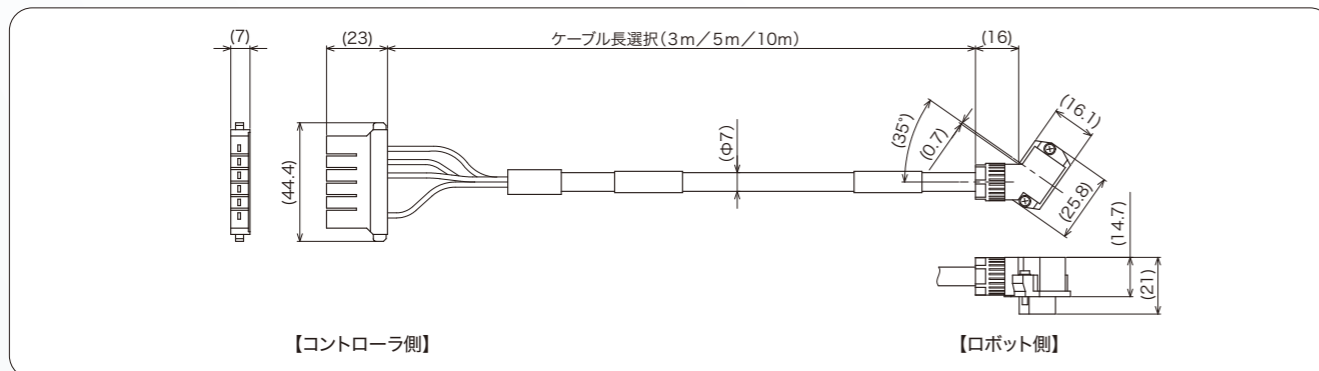
前方 取り出し仕様

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

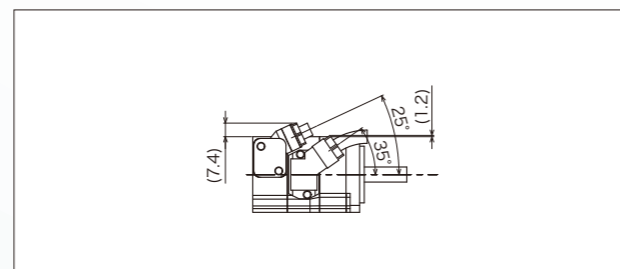
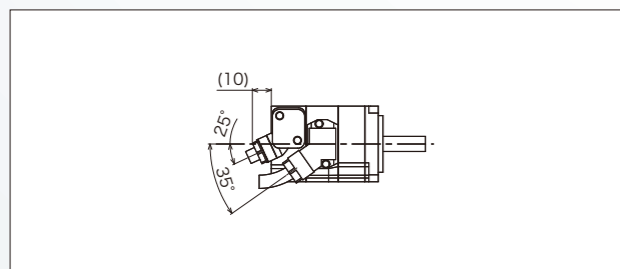


後方 取り出し仕様

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

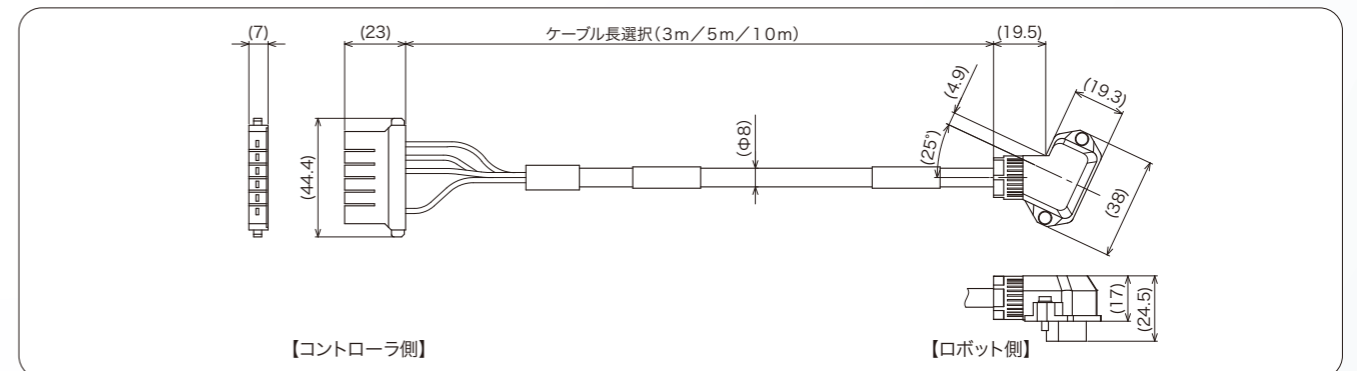
前方 取り出し仕様

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

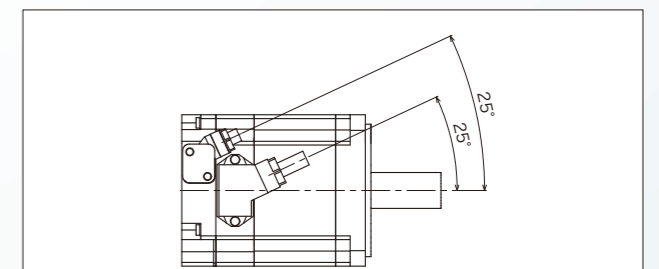
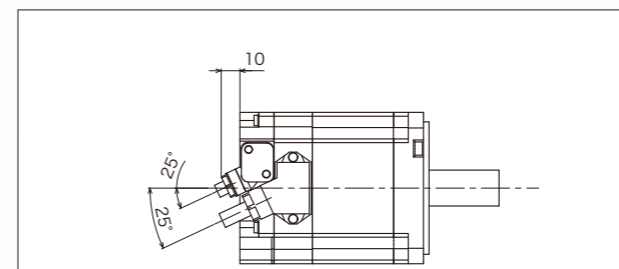


後方 取り出し仕様

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

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

## 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) **5** | CATEGORY (種類) **36** | VARIATION (バリエーション) **254**

### ■ YLEF スライダタイプ

6種

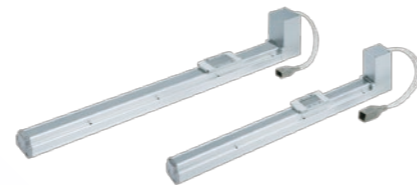
**YLEFS** ボールねじ駆動 ■ 基本形 ■ 高精度形  
YLEFS16 YLEFS25



ストレート仕様      モータ折返し仕様【右】【左】

サイズ	ストローク (mm)
16	50~500
25	50~800

**YLEFB** ベルト駆動  
YLEFB16 YLEFB25

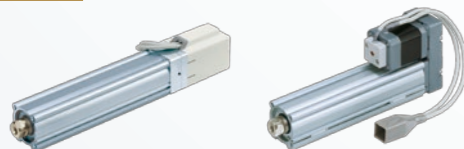


サイズ	ストローク (mm)
16	300~1000
25	300~2000

### ■ YLEY ロッドタイプ

8種

**YLEY** ロッドタイプ  
YLEY16 YLEY25



ストレート仕様      モータ折返し仕様

サイズ	ストローク (mm)
16	30~300
25	30~400

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



ストレート仕様      モータ折返し仕様

サイズ	ストローク (mm)
16	30~200
25	30~300

### ■ YLES スライドテーブルタイプ

12種

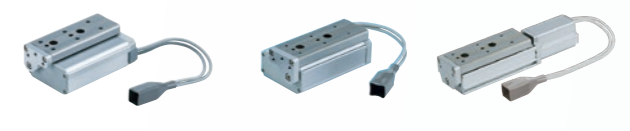
**YLES** 薄型  
YLES8 YLES16 YLES25



対称形【Lタイプ】      基本形【Rタイプ】      ストレート形【Dタイプ】

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

**YLESH** 高剛性  
YLESH8 YLES16 YLES25



対称形【Lタイプ】      基本形【Rタイプ】      ストレート形【Dタイプ】

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

### ■ 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	25, 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°



**YLERH** 高精度形  
YLERH10 YLERH30 YLERH50

■ 標準仕様      320°/310°/180°/90°



GX series | 特長 |

GX series | 仕様 |

YLE series | 特長 |

# 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		
	YLEFS25	20			12	0.5	1100	50~800
		12			25	7.5		
YLEFB ベルト駆動	YLEFB16	48	±0.08		1	—	1100	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000
		YLEFB25			48	10		

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	YLEY ロッドタイプ	YLEY16	±0.02	10	10	2	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300
				5	23	4	250	
				2.5	35	8	125	
		YLEY25		12	30	8	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400
				6	55	16	250	
	YLEYG ガイド付ロッドタイプ	YLEYG16		10	10	1.5	500	30, 50, 100, 150, 200
				5	23	3.5	250	
				2.5	35	7.5	125	
		YLEYG25		12	30	7	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300
				6	55	15	250	
		3	70	29	125			

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	YLES 薄型	YLES8	±0.05	1	0.5	200	30, 50, 75		
					0.25	400			
		YLES16		3	3	200	30, 50, 75, 100		
				10	1.5	400			
		YLES25		8	5	5	200	30, 50, 75, 100, 125, 150	
	16			2.5		400			
	YLES 高剛性	YLESH8		4	±0.05	2	0.5	200	50, 75
				8			1	0.25	
		YLESH16		5		8	2	200	50, 100
				10			5	1	
YLESH25		8	8	12		4	150	50, 100, 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 YLEP	YLEPY ミニチュアロッド	YLEPY6	4	2	—	0.5	—	150	—	150	—	25, 50, 75
			8	1	—	0.25	—	300	—	300	—	
	YLEPY10	5	6	4	1.5	1.5	200	200	150	150		
		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	—	25, 50	
		8	0.75	—	0.25	—	300	—	300	—		
	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)
ロータリテーブルタイプ YLER	YLER 基本形	YLER10	±0.05	標準 (J)	0.22	0.11	420
				高トルク (K)	0.32	0.16	280
		YLER30		標準 (J)	0.8	0.40	420
				高トルク (K)	1.2	0.60	280
	YLER50	標準 (J)	6.6	3.3	420		
		高トルク (K)	10	5.0	280		
	YLERH 高精度形	YLERH10	±0.05	標準 (J)	0.22	0.11	420
				高トルク (K)	0.32	0.16	280
		YLERH30		標準 (J)	0.8	0.40	420
				高トルク (K)	1.2	0.60	280
YLERH50	標準 (J)	6.6	3.3	420			
	高トルク (K)	10	5.0	280			

# 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

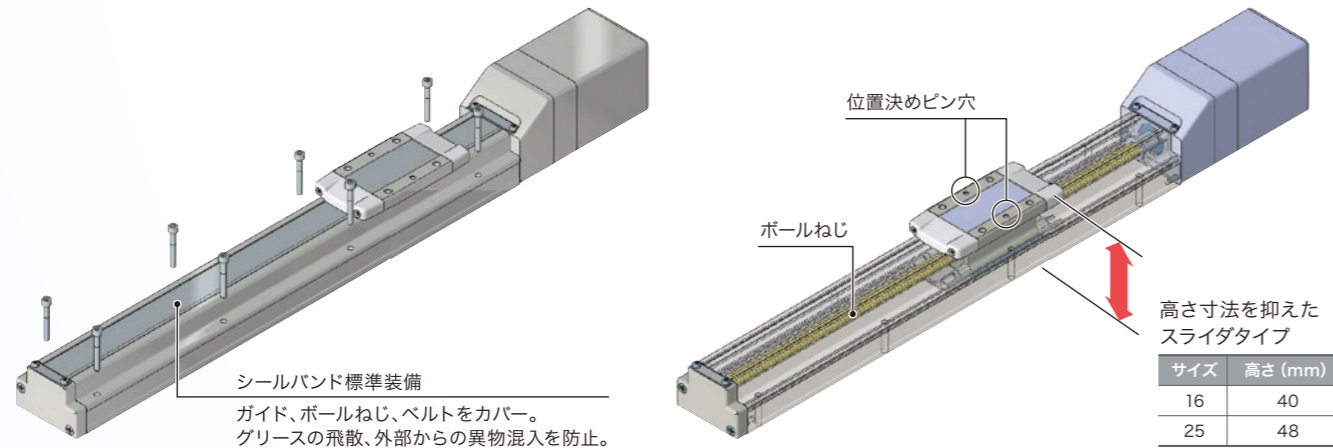
SIZE:16, 25

最大可搬質量: **30kg**  
 最大速度: **800mm/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

最大ストローク: **2000mm**対応  
 最大速度: **1400mm/s**



# YLEY

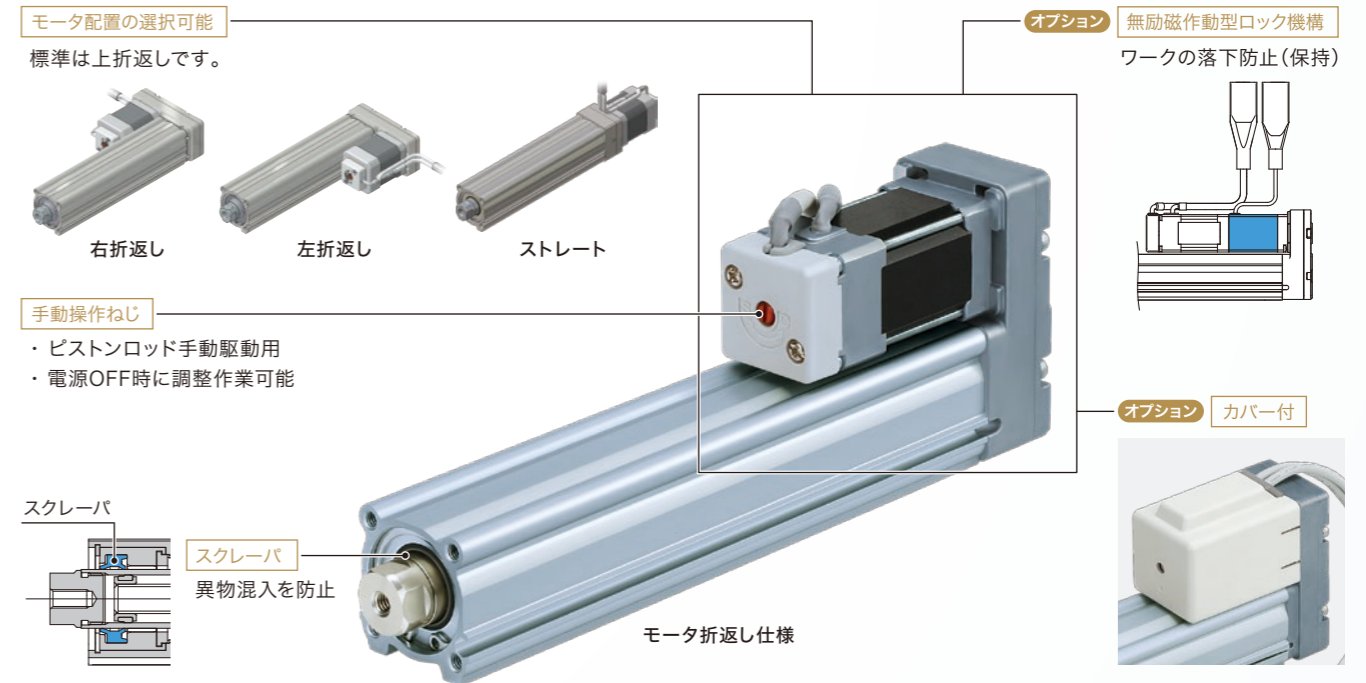
## ロッドタイプ

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

ロングストローク対応: 最大**400mm**  
 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

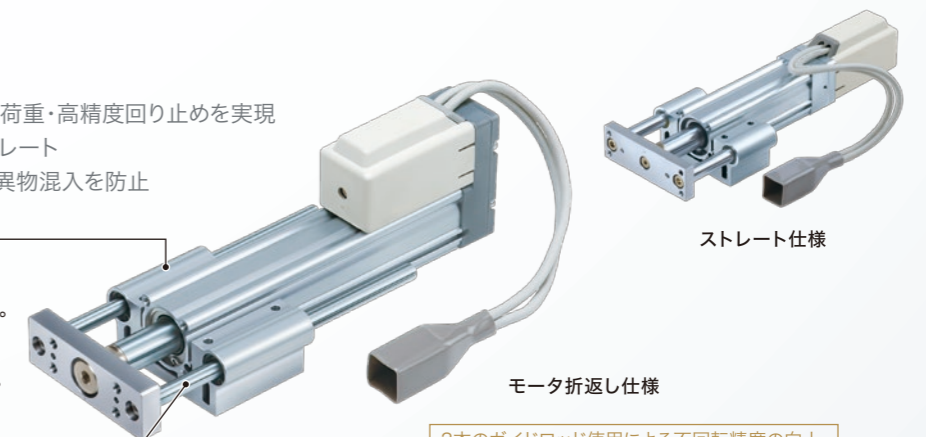
#### 高剛性

- 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なう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
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。

# YLES

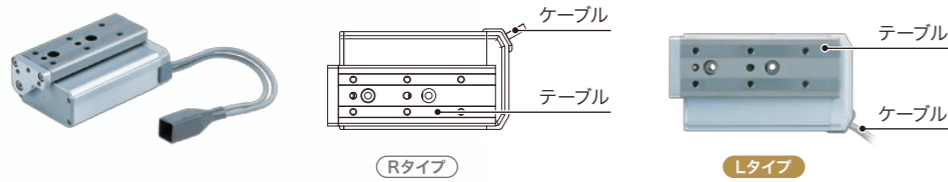
## スライドテーブルタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

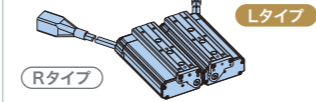
対称形/Lタイプ、ストレート形/Dタイプの選択可能

### 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。

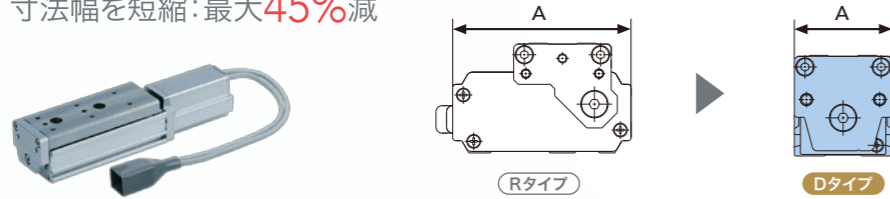


並べて設置した場合、ケーブルの干渉がなく省スペース化を実現。



### ストレート形/Dタイプ

寸法幅を短縮:最大**45%減**



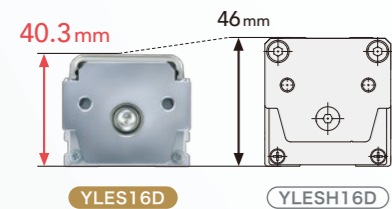
A寸法	(mm)	
サイズ	Dタイプ	R/Lタイプ
8	32	58.5
16	45	72.5
25	61	106

### 薄形 YLES

SIZE:8, 16, 25

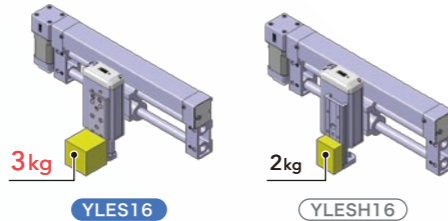
薄型:最大**12%減**

※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**

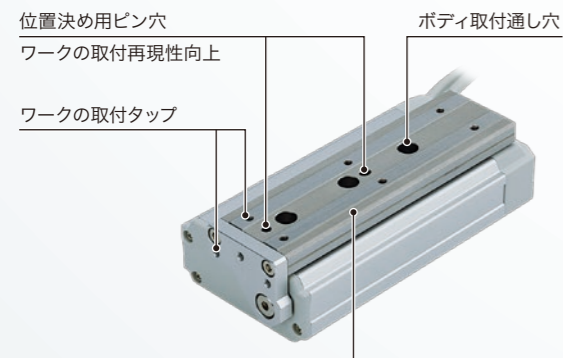
型式	質量 (kg)	削減量
YLES16D-100	1.20	-0.50kg
YLES16D-100	1.70	

### 高剛性 YLESH

SIZE:8, 16, 25

たわみ量:**0.016mm**\*

※YLES16-50 荷重:25Nの時



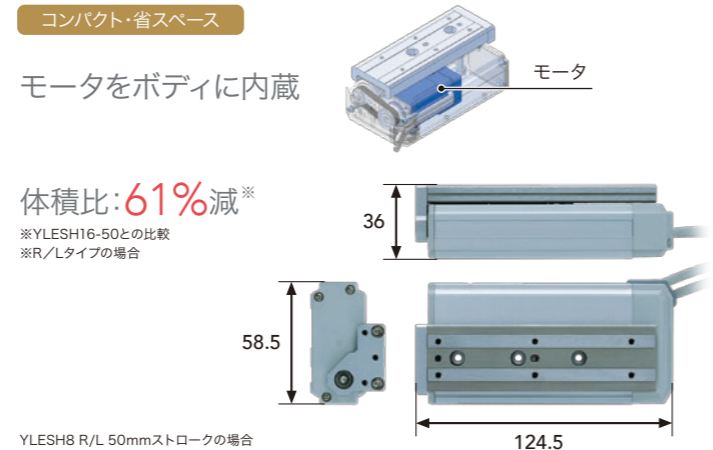
ガイドレールとテーブルを一体化 高剛性

### 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

# YLEP

## ミニチュアタイプ

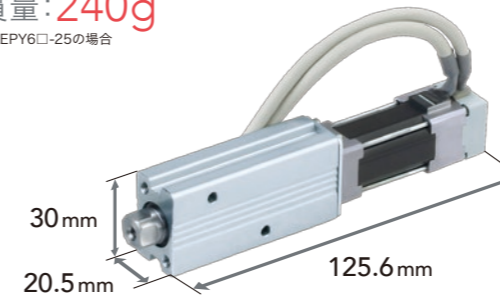
仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

### ミニチュアロッド YLEPY

SIZE:6, 10

質量:**240g**

※LEPY6□-25の場合



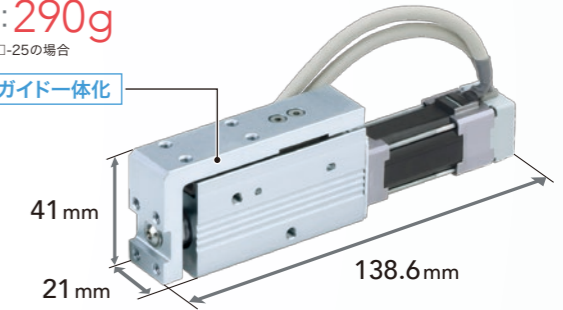
### ミニチュアスライドテーブル YLEPS

SIZE:6, 10

質量:**290g**

※LEPS6□-25の場合

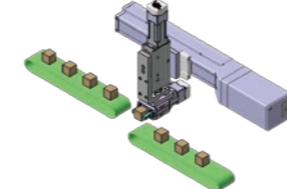
リニアガイド一体化



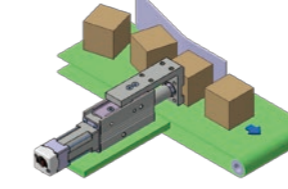
### 用途例

ピックアンドブレース

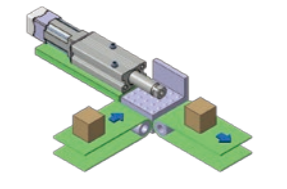
繰返し精度: **±0.02mm**



整列



払い出し

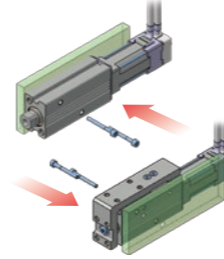


### 取付バリエーション豊富

多方面からの取付けが可能

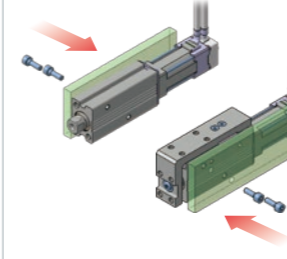
横方向取付【ボディ通し穴】

スライドテーブルタイプは両側面取付可能

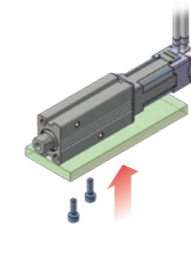


横方向取付【ボディタップ】

スライドテーブルタイプは両側面ボディタップ

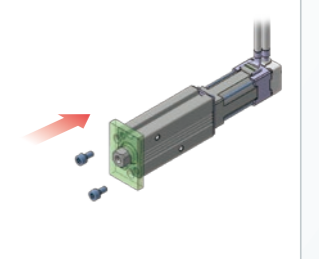


縦方向取付【ボディタップ】



軸方向取付

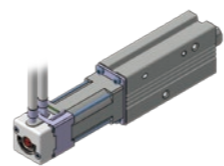
※ロッドタイプのみ【ボディタップ】



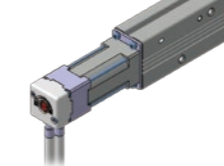
### モータケーブル取出方向

4方向から選択可能

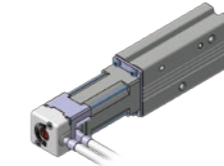
上側面取出【基本形】



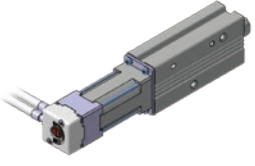
下側面取出【U選択時】



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

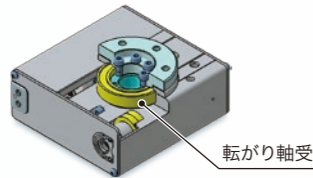
## ロータリテーブルタイプ

仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

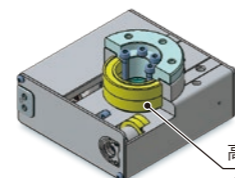
仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください

■ 標準形 YLER | 高精度形 YLERH

### 標準形 YLER



### 高精度形 YLERH



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位置が低減

### 揺動角度

320°(310°), 180°, 90°  
( )はLER10の値

### 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

最大回転トルクを選択可能  
ベルト減速比の選択が可能

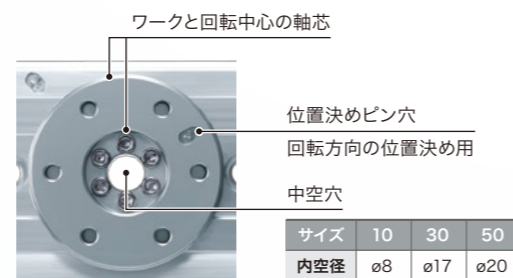
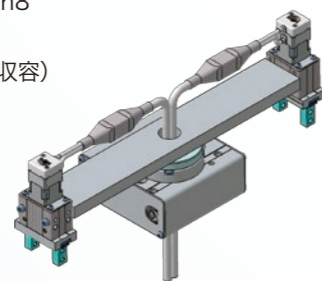
型式	(N・m)	
	基本	高トルク
YLER10	0.22	0.32
YLER30	0.8	1.2
YLER50	6.6	10.0

ステップモータ(サーボ DC24V)内蔵  
省スペース化

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)

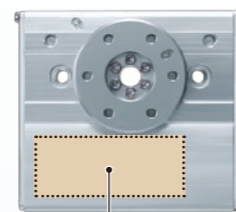


### 薄型



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

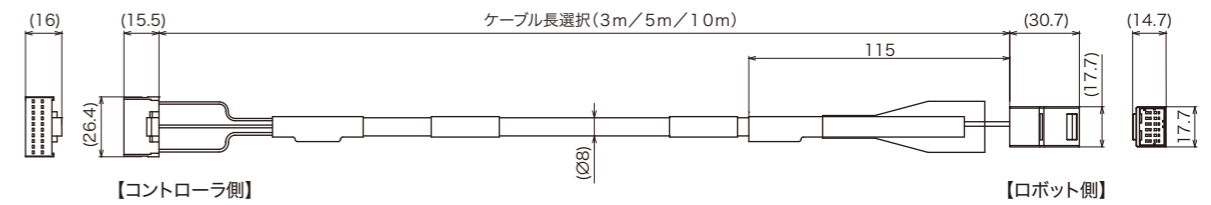
### 省スペース



## 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

## MEMO

GX series | 特長 |

GX series | 仕様 |

YLE series | 特長 |