

YAMAHA

ROBOT

LINE UP CATALOG

ヤマハロボット
ラインナップカタログ



YAMAHA ROBOT 歴史と取り組み

40年以上の実績が信頼の証

ヤマハ発動機のロボット開発は、40年以上前に自社のバイク生産ラインへの導入をきっかけに始まりました。以来、ヤマハの産業用ロボットは電化製品の組立、車載部品の搬送、大型液晶パネルの製造など、さまざまな業種における生産設備を支えています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績が高い信頼の証です。



独自技術の継承と市場ニーズを先取りした技術開発

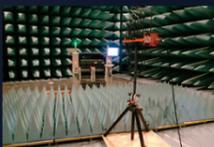
精密かつ高速動作に不可欠な「モータ制御技術」、厳しい評価基準に基づいた「メカ・コントローラ開発技術」、厳しい環境下でも安定した動作が可能な「信号処理技術」...これらの事業発足当初から築いてきた独自技術の熟成・洗練を進めることで、剛性、耐久性、操作性などにおいて高い評価を得ています。さらに多様な要望に適切かつ迅速に対応するための「コア技術※」の自社開発も行い、そのノウハウを蓄積することで、スピーディな商品開発、柔軟な商品展開の実現が可能です。

※制御基板、リニアモータ、リニアスケール(位置検出器)など。

高い信頼性を生み出す評価体制

製品の信頼性を担保するため、評価技術にも力を入れています。ヤマハ発動機の保有設備:「電波暗室」※における評価試験をはじめ、製品開発における評価体制を確立することにより、高い信頼性と品質を確保しています。

※電波暗室 ヤマハグループ各商品のEMC(電磁波環境適合性)技術を総合的に開発、グループ内で共有する事を目的とした設備。国際基準に準拠した、各国レギュレーションへの適合性評価も可能。



安心をお届けする、ヤマハ品質

「製・販・技一体」の体制を最大限に活かし、検査→加工→組立→検査→出荷といった一連の工程を一貫して行う体制を確立することで、高品質、低価格、短納期でお客様にお届けすることを可能にしています。キーとなる部品は社内加工により製作し、ロボットメーカーだからこその作りこみや厳しい基準に基づいた品質管理により、高品質なもののづくりを実現しています。



Robonity Series

モータレス単軸アクチュエータ

簡易選定表 ▶▶ P22



Basic モデル

LBAS

ガイドレールとフレームを一体化した新設計構造。コンパクトながら、圧倒的なモーメント剛性を誇ります。主要メーカー15社のモータを取り付け可能で使い慣れたモータと組み合わせで使用できます。

| | | |
|-------|--------|-------------------|
| 高剛性 | 最大可搬質量 | ~ 100kg |
| コンパクト | 最高速度 | 133 ~ 1,333mm/sec |
| ローコスト | ストローク | 50 ~ 1100mm |

対応モータメーカー

| | | | |
|-------------|----------------|---------------------------|-----------------------------------|
| 【サーボモータ】 | 株式会社安川電機 | 三菱電機株式会社 | 株式会社キーエンス |
| | オムロン株式会社 | 山洋電気株式会社 | 多摩川精機株式会社 |
| | デルタ電子株式会社 | パナソニック株式会社 | ファナック株式会社 |
| | Siemens AG | Rockwell Automation, Inc. | Schneider Electric SA |
| | KINGSERVO | Hoof automation CO., LTD. | Beckhoff Automation GmbH & Co. KG |
| 【ステッピングモータ】 | オリエンタルモーター株式会社 | 【NEMA規格】 | NEMA17 NEMA23 |

※対応機種、容量については、Robonityカタログにてご確認ください。

Advanced モデル

LGXS

高効率で高精度な研削ボールねじを標準採用し、高い信頼性と耐久性を誇るハイプレジジョンモデルです。直交ロボットのベース軸にも最適です。

| | | |
|-------------|--------|-------------------|
| 高精度 精度等級 C5 | 最大可搬質量 | ~ 160kg |
| 高耐久性 | 最高速度 | 300 ~ 2,400mm/sec |
| クリーン仕様標準対応 | ストローク | 50 ~ 1,450mm |

対応モータメーカー

| | | | |
|----------|----------|------------|-----------|
| 【サーボモータ】 | 株式会社安川電機 | 三菱電機株式会社 | 株式会社キーエンス |
| | オムロン株式会社 | パナソニック株式会社 | |

※対応機種、容量については、Robonityカタログにてご確認ください。

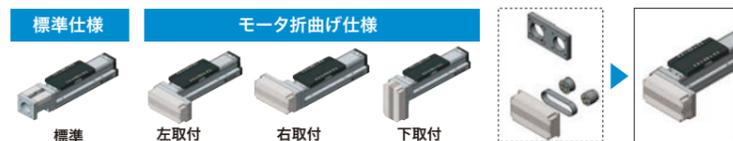


高剛性

従来比モーメント剛性が最大約3倍向上

| | | | | |
|----|---------|------------|---------|------------|
| | 従来品 T6L | NEW LBAS05 | 従来品 T9H | NEW LBAS08 |
| MY | 35 | 59 | 86 | 221 |
| MP | 40 | 63 | 133 | 309 |
| MR | 50 | 103 | 117 | 343 |
| | | (N・m) | | (N・m) |

モータ取付方向、折曲げ用専用部品で簡単変更



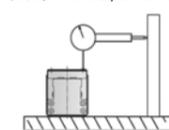
設置工数削減

1. 外装部品を外すことなく上面・底面から本体設置が可能です。
2. 本体側面には基準面、底面にはロック穴が開いており設置が簡単です。



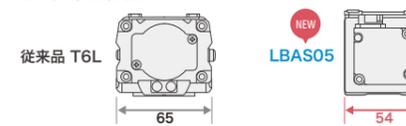
高精度

真直度(走り平行度): ±0.02/800mm



コンパクト

幅寸法が従来比約20%コンパクト



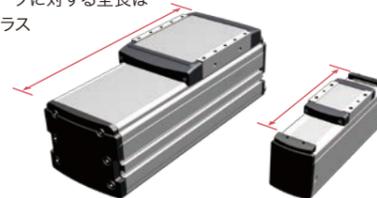
メンテナンスが簡単

製品の分解は不要で、外部から駆動部品に給脂することが可能です。



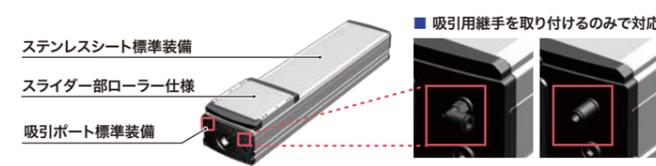
全長最短

動作ストロークに対する全長は業界最短クラス



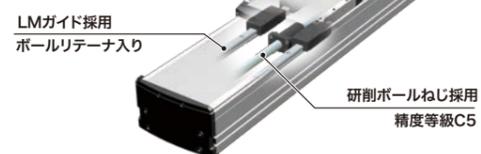
クリーン仕様 標準対応

- ・本体上面に防塵ステンレスシート採用
- ・配管継手を取り付け、吸引するだけでクリーン環境で使用可能



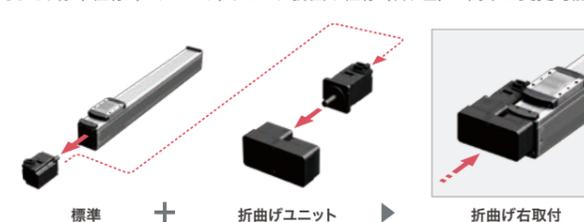
高精度

- ・研削ボールねじを採用
- ・リード精度は精度等級 C5
- ・繰返し位置決め精度 ±5μm



モータ取付方向、折曲げユニットで簡単変更

モータの向きを、標準仕様(ストレート)、モータ折曲げ仕様(右、左)に簡単に変更可能です。



TRANSERVO Series

ステッピングモータ単軸ロボット

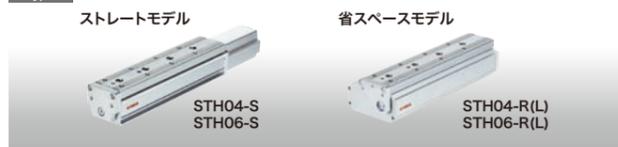
簡易選定表 ▶▶ P23

ステッピングモータとサーボモータ、双方の優れた特性を融合。 従来の常識を打ち破るステッピングモータ単軸ロボット 「トランサーボ」シリーズ

SS スライダタイプ



STH スライドテーブルタイプ



RF ロータリータイプ



位置検出器に レゾルバ採用

モータの位置検出には弊社上位機種と同様、信頼性に定評のあるレゾルバを採用しています。電子部品や光学素子がないシンプルな構造のため、一般的な光学式エンコーダに比べ、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。粉塵やオイルミストなどの悪環境下でも、安定した位置検出が可能です。



SR ロッドタイプ



BD ベルトタイプ



クローズドループ制御で完全脱調レス

ステッピングモータは価格が安い、停止時にハンチング(微振動)がないなどの特長があります。しかしながら、脱調による位置ズレが発生する(オープンループの場合)、高速域でトルクが大幅に低下する、停止時の消費電力が大きいなどの欠点もあります。ヤマハのトランサーボは、クローズドループ制御なので完全脱調レス。さらに、新開発のベクトル制御方式を採用したことで高速域のトルク低下が少ないことに加え、省エネ、低騒音です。ステッピングモータを使いながらサーボモータ同様の機能、性能を低コストで実現しました。

| | | |
|--------------|--|---|
| ステッピングモータの場合 | <ul style="list-style-type: none"> シンプル&低コスト 停止時の振動なし | <ul style="list-style-type: none"> 甲高い動作音 高速域でトルクが大幅に低下 停止時の消費電力が大きい |
| サーボモータの場合 | <ul style="list-style-type: none"> 動きが滑らか 常に一定トルク 省エネ | <ul style="list-style-type: none"> 停止時に微振動 コストが高い |

TRANSERVOは、両方のメリットを融合!

SGタイプ(スライダタイプ)の特長

最大可搬質量46kg垂直仕様でも20kg対応



最高速度1200mm/sec

既存機種のSS05Hと比較し、1.2倍の高速化を実現しました。設備のタクトアップを可能にします。

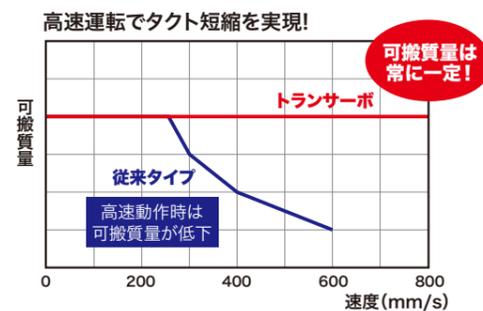
| | |
|------------|-----------------|
| 既存機種 SS05H | 最高速度 1000mm/sec |
| SG07 | 最高速度 1200mm/sec |

SSタイプ(スライダタイプ)の特長

高速運転でタクト短縮を実現

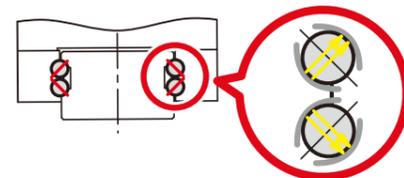
ベクトル制御方式のメリットを最大限に活かし、高速域でも可搬質量は一定です。タクトタイム短縮に大きく寄与します。また、ハイリードボールネジとの組合せで、サーボモータ単軸に負けない1m/secの最高速度*を実現しました。

*SS05/SS05H, SSC05/SSC05Hのリード20mm仕様



4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイド採用

構造上ボールの差動すべり量が少ないため、大きなモーメント負荷を受けても、安定した寿命が得られます。



SRタイプ(ロッドタイプ)の特長

メンテナンスフリーを実現

ロッドタイプはボールネジに潤滑装置、ロッドの出入口に接触スクレーパをそれぞれ採用し、メンテナンスフリーを実現しました。

- メンテナンス間隔を大幅に延長
- 環境に優しい潤滑システム
- 異物の侵入防止



BDタイプ(ベルトタイプ)の特長

ロングストロークに対応可能なベルトタイプ

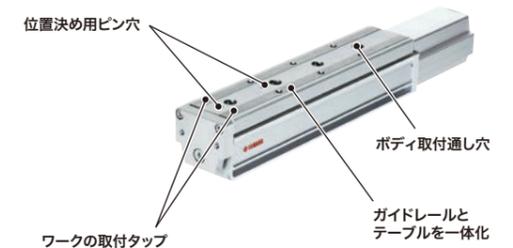
最大ストローク2000mm、最高速度1500mm/sec。カバーなどの外装部品を外すことなく本体を設置することができ大変便利。シャッターが標準装備されているため、ガイドやベルトをしっかりとカバーし、グリスの飛散、外部からの異物混入を防止できます。



STHタイプ(スライドテーブルタイプ)の特長

循環式リニアガイド採用で高剛性・高精度を実現

最大押付力180N、繰り返し位置決め精度±0.05mm。ガイドレールとスライダを一体化しているためたわみ量は少なく、循環式リニアガイド採用で高剛性・高精度を実現しています。



RFタイプ(ロータリータイプ)の特長

TRANSERVOシリーズ初の回転軸モデル

最高速度420°/sec、繰り返し位置決め精度±0.05°。薄型、コンパクトな電動ロータリータイプです。グリッパとの組み合わせにてチャック後の回転搬送に使用したり、垂直方向の回転動作などにも使用可能です。

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



FLIP-X Series

単軸ロボット

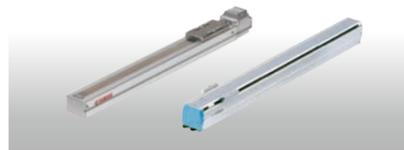
簡易選定表 ▶▶ P24



組立や検査などさまざまな用途に利用可能。
コンパクトサイズからロングストロークまで、6タイプ29モデルを用意。

T フレームレス構造モデル

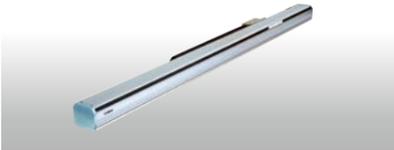
type T4L/T4LH, T5L/T5LH, T6L, T9/T9H



コンパクトさと低価格が魅力。架台に直接取り付けられるアクチュエーターとしての用途に最適。

N ナット回転型モデル

type N15/N15D, N18/N18D



ロングストロークにおいても危険速度の影響を受けずに最高速度を保ったまま動作が行える。ダブルキャリア仕様も標準で対応可能。

F GF 高剛性フレーム付きモデル

type F8/F8L/F8LH, F10/F10H, F14/F14H, F17/F17L, F20/F20N, GF14XL/GF17XL



高剛性のアルミフレームを採用し、許容負荷モーメントが大きく、オフセット荷重に強い。アームに剛性を必要とする直交ロボットや、軸全体を動かすムービングアームに適しています。

B タイミングベルト駆動モデル

type B10, B14/B14H

最長ストローク3050mm。長距離の工程間搬送が可能。



R 回転軸モデル

type R5, R10, R20

繰り返し位置決め精度±30sec(0.0083)。他のロボットとの組み合わせで回転軸としての使用や、インデックステーブルなどの幅広い用途に使用可能。ハーモニックドライブに高剛性・高精度。



耐環境性に優れたレゾルバ採用

モータの位置検出には、信頼性に定評のあるレゾルバを採用しています。粉塵やオイルミストなどの悪環境下でも安定した位置検出が可能です。また、1回転あたり20480パルスと高い分解能を誇ります。



光学式エンコーダ



- 光学式
- 電子部品が必要で構造が複雑
- 電子部品の故障やディスクの結露、油分付着などが起きやすい

検出不良の恐れ

レゾルバ



- 磁気式
- 鉄芯と巻線だけのシンプルな構造で潜在的故障要素が少ない
- 衝撃、電気ノイズに強い

高信頼性

10 days delivery

カタログ掲載の標準モデルは、ご注文からわずか10日間(当社稼働日)でお届けします(Nタイプを除く)。

※在庫の状況や一度に大量のご注文をいただいた場合は、納期を10日以上いただく場合がございます。



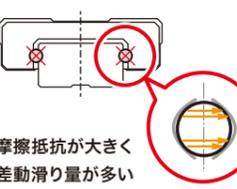
各種特注仕様にも対応

ダブルスライダ、ワイドスライダなど各種特注にも対応いたします。詳しくは、弊社営業までご相談ください。

大きなモーメント負荷にも対応 4列サーキュラー溝式2点接触ガイド

差動すべりが少ない4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイドを採用。2列ゴシックアーク溝式4点接触ガイドに比べて、構造上ボールの差動滑りが少なく、大きなモーメント負荷がかかったり、取付面精度が悪い場合でも良好な転がり運動が維持され、異常摩耗などの故障になりにくい性質を持ちます。

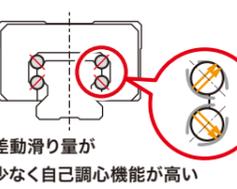
2列ゴシックアーク溝式
4点接触ガイド



摩擦抵抗が大きく
差動滑り量が多い

- 取付面精度・摩擦や弾性変形の影響を受けやすい
- 計算寿命を下って破損の恐れがある

4列サーキュラーアーク溝式
2点接触ガイド



差動滑り量が
少なく自己調心機能が高い

- アライメント変化やモーメント荷重に強い
- 壊れにくい

長寿命なので維持管理費用が大きく低減

当社ロボットは高剛性ボールネジやガイドを採用しているため、耐久性に大変優れています。これは、お客様の維持管理費用の軽減に大きく貢献することが可能となります。弊社ウェブサイトでは根拠に基づいた寿命計算を行うことができます。



PHASER Series

リニアモータ単軸ロボット

簡易選定表 ▶▶ P25

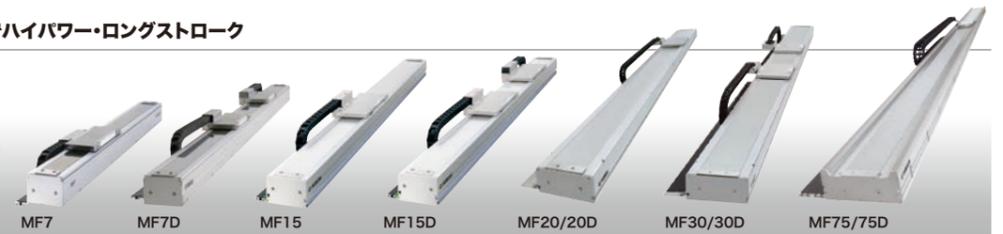


4mのロングストロークでも危険速度の制約なし。
長距離搬送で圧倒的なパフォーマンスを発揮する「フェイザー」シリーズ。

MF コア付きフラットモータでハイパワー・ロングストローク

type MF7, MF7D, MF15, MF15D, MF20/20D, MF30/30D, MF75/75D

- 最大ストローク: 4050mm
- 最高速度: 2500mm/s
- 繰り返し位置決め精度: ±5μm
- 最大可搬質量: 7~160kg



主要部品内製化のため低コスト

磁気スケールを自社開発・内製化。その他の主要パーツも内製化することにより、大幅なコストダウンを実現しました。もはや、リニアは特別な機構でなく、適材適所でボールネジと同列に選択する時代です。特に、軽量のワークを高速で長距離搬送する場合、リニアモータタイプの方がコストダウン可能なケースもあります。



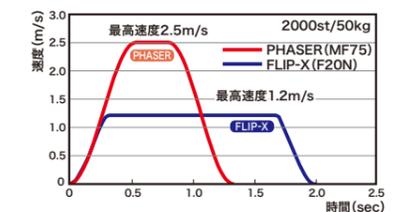
単軸ロボット各機種の比較

| 機種名 | 本体価格※1 | 最高速度 (mm/sec) | 可搬質量 (kg) | 繰り返し位置決め精度 (μm) | 最大ストローク (mm) | 断面最大外形※2 (mm) |
|------------|--------|-------------------|---------------------|-----------------|--------------|---------------|
| MF7-1500 | | 2500 | 10(7) ^{※3} | ±5 | 4000 | W85×H80 |
| F17-40-145 | | 720 ^{※4} | 40 | ±10 | 1450 | W168×H100 |
| B10-1450 | | 1850 | 10 | ±40 | 2550 | W100×H81 |

※1: 上記ストロークの場合の比較です。 ※2: ケーブルペア含まず。 ※3: 2500mm/sの場合は7kgです(10kg搬送時: 2100mm/s)。 ※4: ストローク1450mmの場合の危険速度を考慮した値です。

ロングストローク・ハイスピード

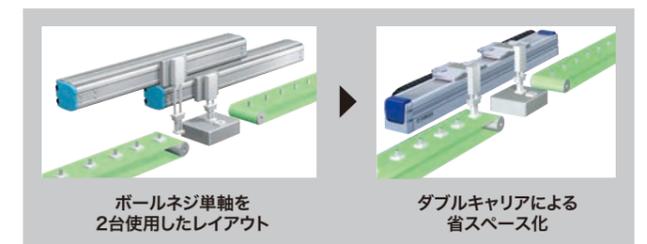
リニアモータ単軸ロボットの最大の魅力は、ボールネジのような危険速度がないことです。長い距離の搬送でも、最高速度が低下しません。加えて、最大ストロークもMRタイプで1050mm、MFタイプで4000mmまで標準設定。特に、長距離搬送で大幅なサイクルタイム向上を果たせます。



リニア単軸PHASERと単軸ロボットFLIP-Xの移動時間比較

ダブルキャリアに標準対応

省スペースで効率の高いシステム構築が可能なダブルキャリアに標準対応。2台の単軸ロボットを使用する場合に比べてコストダウンとスペース削減がはかれます。また、軸合せが不要となり、ツールも共通化できるなど、セットアップの時間も短縮できます。(RCXシリーズコントローラを使用した場合、衝突防止機能が使用可能です。)



MFタイプの最大可搬質量は160kg

フラット型マグネットを採用したMFシリーズは、重量物の搬送を高精度・高速で行えます。

静寂性・長寿命

ボールネジタイプのロボットと異なり、摺動部や回転部分が少ないため、圧倒的に静かです。また、コイルとマグネットは非接触のため磨耗することがなく、長期間にわたって使用することができます。

G X Series

単軸ロボット

簡易選定表 ▶▶ P25

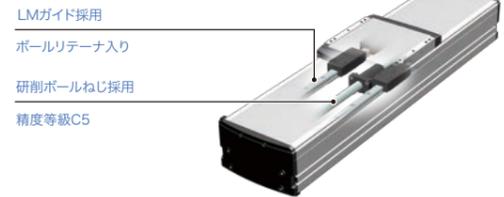


高効率で高精度な研削ボールネジを全モデル標準採用。
高い信頼性と耐久性を誇るハイプレジジョンモデル。

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。

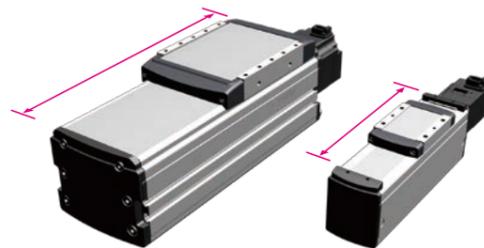


LMガイド採用
ボールリテーナ入り
研削ボールねじ採用
精度等級C5

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。

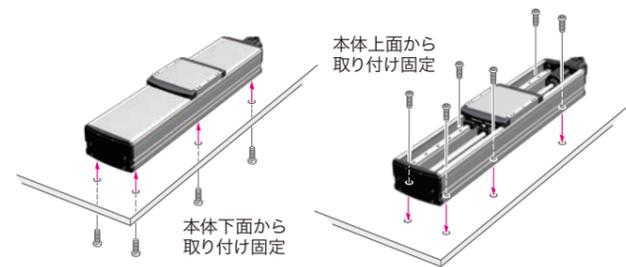


全機種 上面・底面から取付け (固定) 可能

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。



本体上面から
取り付け固定

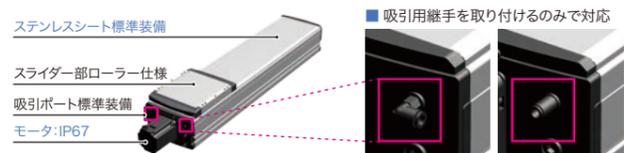
本体下面から
取り付け固定

クリーン仕様 標準対応

耐環境性

防塵構造

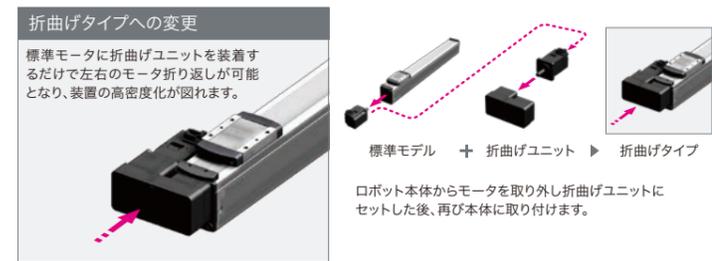
全機種の本体上面に耐久性の優れた防塵ステンレスシートを標準装備、外部からの異物混入を抑制します。また、エア吸引タップを標準装備しているため、配管継手を取り付けて吸引するだけでクリーン環境での使用も可能となりました。



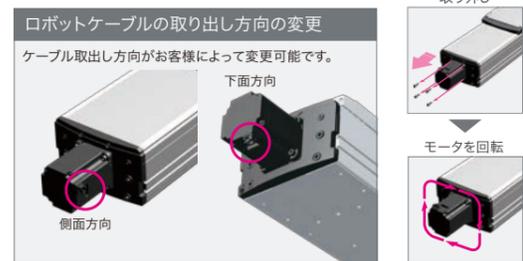
ステンレスシート標準装備
吸引用継手を取り付けるのみで対応
スライダ部ローラー仕様
吸引ポート標準装備
モータ:IP67

仕様変更が簡単

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。
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。



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

バッテリーレスアプソ対応も可能 / 原点復帰不要

完全アプソ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。バッテリーレスアプソ対応も可能です。

X Y-X Series

直交型ロボット

簡易選定表 ▶▶ P26



小型、低価格モデルから高剛性、高荷重モデルまで充実ラインナップ。
多彩なアプリケーションに対応する直交型ロボット。

特注対応
標準外の組み合わせ、ストローク、可搬質量などに対応した機種も、特注にて対応いたします。お気軽にお問い合わせください。
お問い合わせ先
TEL 0120-808-693
URL https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/
E-mail robotn@yamaha-motor.co.jp

アームタイプ



XZタイプ



ガントリタイプ



ボールタイプ



ムービングアームタイプ



デュアルドライブ



2軸を同期駆動させます。重量物搬送やY軸のロングストローク対応に有効です。
※デュアルロボットは特注対応となります。

各種バリエーション



3軸以上の仕様は、
●Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ
●Z軸テーブル固定・ベース移動タイプ
をお選びいただけます。

信頼性の高いレゾルバを採用

位置検出器にはレゾルバを採用しています。電子部品や光学素子のないシンプルで堅牢な構造のため、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。光学式エンコーダのように電子部品の故障、ディスクの結露、油分付着などによる検出不良は構造上ありません。

また、アプソ仕様/インクリ仕様ともにメカの仕様は同一、コントローラも共通のため、パラメータの設定だけでどちらの仕様にも変更可能。さらに、アプソバッテリーが完全に消耗してもインクリ仕様として動作させることが可能なため、万が一の場合でもライン停止させることなく安心です。なお、バックアップ回路を全面改良し、バッテリーバックアップ期間は無通電で1年間です。

10 days delivery

カタログ掲載の標準モデルは、ご注文からわずか10日間(当社稼働日)でお届けします(Nタイプを除く)。

※在庫の状況や一度に大量のご注文をいただいた場合は、納期を10日以上いただく場合がございます。

低価格

基本性能を向上させながら部品点数の削減にも成功し、さらなるコストダウンを実現しました。また、レゾルバ採用により「アプソリュートは高い」というイメージを払拭しました。なお、アプソリュート仕様、インクリメンタル仕様ともにメカ部品はまったく同じです。

4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイド採用により高耐久性を実現

差動すべりが少ない4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイドを採用。2列ゴシックアーチ溝式4点接触ガイドに比べて、構造上ボールの差動滑りが少なく、大きなモーメント負荷がかかったり、取付面精度が悪い場合でも良好な転がり運動が維持され、異常摩耗などの故障になりにくい性質を持ちます。

| | |
|---|--|
| <p>2列ゴシックアーチ溝式 4点接触ガイド</p> <p>摩擦抵抗が大きく 差動滑り量が多い</p> <ul style="list-style-type: none"> ●取付面精度・摩擦や弾性変形の影響を受けやすい ●計算寿命を下回って破損の恐れがある | <p>4列サーキュラーアーク溝式 2点接触ガイド</p> <p>差動滑り量が 少なく自己調心機能が高い</p> <ul style="list-style-type: none"> ●アライメント変化やモーメント荷重に強い ●壊れにくい |
|---|--|

容易なメンテナンス

ビルトイン構造でありながら、モータやボールネジなどが単体で交換でき、メンテナンスもスムーズに行えます。

MULTI-FLIP / MULTI-PHASER

マルチロボット

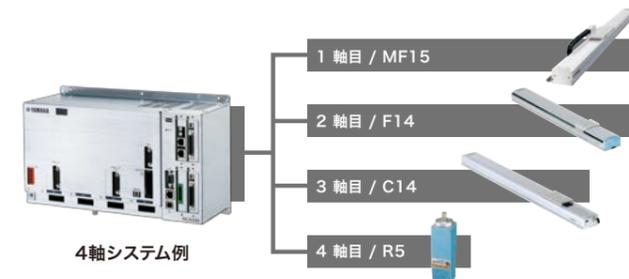


MEMO

複数の単軸ロボットを一台のコントローラで制御するマルチ仕様!

多軸コントローラで制御するメリット

- シーケンス制御が簡単! 安価でのシステムアップが容易に。
- 単軸コントローラを複数台使用するよりもコンパクトで省スペース。
- より高度な制御が可能。
- RCX320、RCX340では、FLIP-XシリーズとPHASERシリーズ(リニア単軸)の混在制御が可能。



ロボット設定

2台ロボット設定:

2台ロボット設定とマルチタスクプログラムにて、非同期の独立した動きが可能になります。付加軸設定と併用することにより、さらに自由な軸割付が可能です。

ダブルキャリア:

リニアモータ単軸PHASERシリーズや、FLIP-XシリーズのNタイプ(ナット回転型)など、モータ部が自走するタイプのロボットの場合、1本の軸に二つのモータを付けることが可能です。



メイン付加軸設定:

MOVE命令で同時に動いてしまうと都合が悪い場合には、この付加軸設定にします。メイン付加軸に設定された軸は、MOVE命令では動作せず、DRIVE命令(軸単位移動命令)のみで動きます。メインロボットとは非同期で動かしたい軸はこの設定がおすすめです。



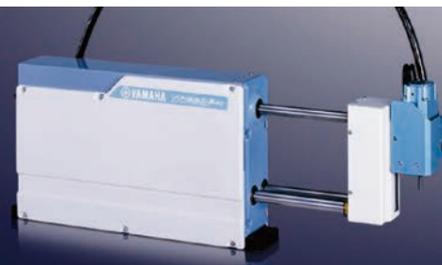
デュアル設定:

デュアルドライブ(2軸同期制御)を行うときにこの設定を行います。Y軸ストロークが長いガントリタイプの直交ロボットで、高加減速での静定をさせる場合や、高荷重・高推力を求める場合にデュアルドライブを使用します。

YP-X Series

ピック&プレイスロボット

簡易選定表 ▶▶ P26



小物部品の高速ピック&プレイス作業に最適!

サーボ制御による位置決めで細かいメカ調整は不要。

2軸タイプ

YP220BX
YP320X



3軸タイプ

YP220BXR
YP320XR
YP330X



4軸タイプ

YP340X



高速

標準サイクルタイム0.45sec(上下50mm・前後150mm・アーチ量50・負荷1kg時でのYP220BX)の超高速ピック&プレイス動作により、生産性向上に大きく貢献します。



高精度

優れた高速性と共に、繰り返し位置決め精度±0.02mm(YP320X、YP320XR、YP330X、YP340X)の高い精度も確立しています。

コンパクト

全長109mm(YP220BX)のコンパクトサイズなうえ、ムービングアーム構造のため、周辺との干渉が少なく生産ラインの省スペース化が可能です。

YK-X Series

スカラロボット

簡易選定表 ▶▶ P27

- YK-XG (完全ベルトレスモデル)
- YK-XE (ハイコストパフォーマンスモデル)
- YK-XGS (壁取付けインバースモデル)
- YK-XGP (防塵・防滴モデル)



アーム長120mm~1200mm、業界トップクラスの豊富なラインナップ。
高速・高精度作業で生産性向上に貢献。

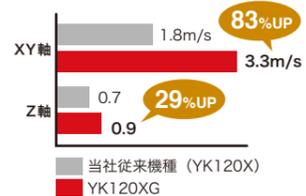
タイニータ입 超小型スカラモデル

YK120XG、YK150XG
YK180XG、YK180X
YK220X

- アーム長: 120mm~220mm
- 最大可搬質量: 1kg



クラス唯一の完全ベルトレス構造で、超小型ながら圧倒的な高剛性・高精度を実現。モータ最高回転数を引き上げたことにより、従来機種に比べ最高速度が驚異的に向上しました。



小型タイプ

YK250XG
YK350XG
YK400XG

- アーム長: 250mm~400mm
- 最大可搬質量: 5kg



中型タイプ

YK500XGL/XG
YK600XGL/XG/XGH

- アーム長: 500mm~600mm
- 最大可搬質量: 5kg~20kg



ハイコストパフォーマンスモデル

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

- アーム長: 400mm~710mm
- 最大可搬質量: 4kg~10kg



※YK700XGLは受注生産ですので、納期は弊社までお問い合わせください。

防塵・防滴タイプ

YK250XGP、YK350XGP
YK400XGP、YK500XGP
YK500XGLP、YK600XGP
YK600XGLP、YK700XGP
YK800XGP、YK900XGP
YK1000XGP

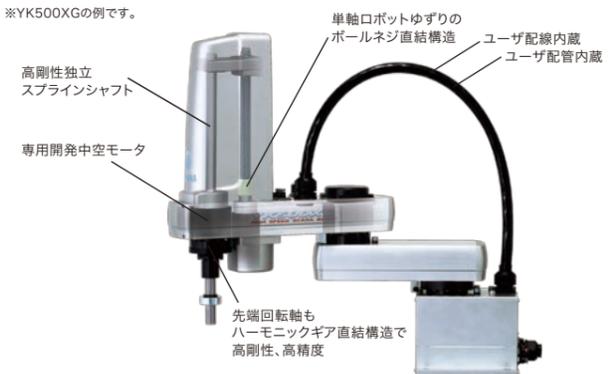
- アーム長: 250mm~1000mm
- 最大可搬質量: 20kg



水、粉塵の多い作業環境に最適な防塵防滴タイプ(保護等級IP65相当)
●水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。
※YK700XGP/YK800XGP/YK1000XGPは受注生産ですので、納期は弊社までお問い合わせください。

こだわり満載の内部構造

※YK500XGの例です。



40年以上の実績

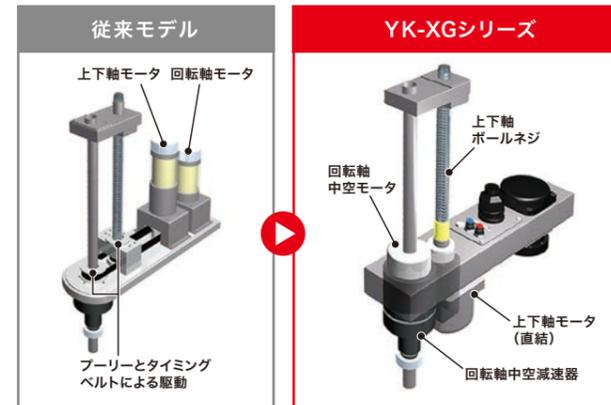
ヤマハロボットはスカラから始まりました。1979年、最初に製造したスカラロボット「CAME」以来、40年間一貫してスカラの開発を続けています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績がヤマハスカラロボットのバックボーンです。



完全ベルトレス構造

ZR軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減。長期間にわたり高精度を維持できます。

また、ベルトの破損、伸び、経年劣化の心配をすることなく長期間メンテナンスフリーでご使用いただけます(全てのXGシリーズとYK180X/YK220Xが対象です)。



位置検出器にレゾルバを採用

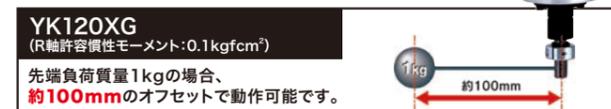
電子部品や光学素子がないシンプルで堅牢な構造のため、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。光学式エンコーダのように電子部品の故障、ディスクの結露、油分付着などによる検出不良は構造上ありません。また、アプソ仕様/インクリ仕様ともにメカの仕様は同一、コントローラも共通のため、パラメータの設定だけでどちらの仕様にも変更可能。さらに、アプソバッテリーが完全に消耗してもインクリ仕様として動作させることが可能なため、万が一の場合でもライン停止させることなく安心です。バックアップ回路を全面改良し、バッテリーバックアップ期間も無通電で1年間です。

※レゾルバとは、電子部品を一切使用しないシンプルな構造。低温、高温、衝撃、電気ノイズ、粉塵、油などに強く、特に信頼性が求められる自動車、電車、航空機などにも採用されています。



驚きのR軸許容慣性モーメント

スカラロボットの性能は、標準サイクルタイムだけでは語れません。実際の使用環境では、重いワークやオフセットの大きなワークも多々あります。その際、R軸許容慣性モーメントが低いロボットでは動作時の速度を下げる必要があるため、サイクルタイムが大幅に低下してしまいます。ヤマハスカラロボットは、全て先端回転軸が減速器直結。一般的な減速後にベルトで伝達される構造に比べ、R軸許容慣性モーメントが圧倒的に高いため、オフセットされたワークでも高速動作が可能です。



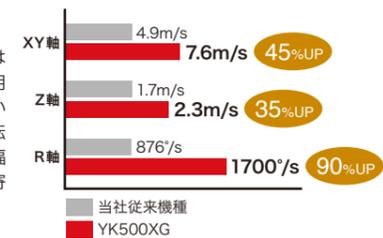
●R軸許容慣性モーメント: YK120XGと他社との比較

| 負荷質量1kgの場合 | | 動作 | |
|------------|-----------------------------|---------|----|
| オフセット (mm) | イナーシャ (kgfcm ²) | YK120XG | A社 |
| 0 | 0.0039 | ○ | ○ |
| 45 | 0.025 | ○ | × |
| 97 | 0.1 | ○ | × |

◆R軸許容慣性モーメント: YK120XG 0.1kgfcm²
A社 0.0039kgfcm²

高速性

標準サイクルタイムが速いのももちろんですが、ヤマハは実用域のタクトタイムも重視しています。減速比やモータ最高回転数の見直しにより最高速を大幅に向上。タクトタイム向上に寄与します。



中空通し&ツールフランジオプションが選択可能

先端ツールへの配線が容易となる中空通し、ツール取付けのためのツールフランジをそれぞれオプションでご用意いたしました。

※YK250XG/YK350XG/YK400XG/YK500XGL/YK600XGL/YK610XE-10/YK710XE-10



エアや配線の取り回しに便利な中空通しオプション

先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプション

優れたメンテナンス性

ヤマハスカラロボットYK-XG シリーズはカバーが前にも上にも外せません。カバーはケーブルと独立しているので、メンテナンスが容易です。また、ハーモニックギヤのグリス交換は、ギヤの分解が必要で工数がかかる上、位置ずれが起きる可能性もありますが、ヤマハスカラロボットのハーモニックギヤはグリス封入タイプを採用しているため、グリス交換は不要です(YK500XG ~ YK1000XG)

優れたコストパフォーマンス

お求めやすい価格で、生産現場の高効率化、省人化、品質安定をかなえます。

YK-XE

壁取付け・インバースタイプの特長

天吊りタイプからリニューアル 完全ベルトレスで高剛性!

従来の天吊りタイプから壁取付けにしたことにより、システム設計の自由度が向上。生産設備のダウンサイズを可能にします。また、上向き操作が可能なインバースタイプもラインナップされているため、作業方向の自由度が広がります。また、完全ベルトレス構造になったことで、最大可搬質量20kg、R軸許容慣性モーメントはクラス最大1kgm²*を実現。大型ハンドも取付け可能で重荷重作業に最適です。

※YK700XGS~YK1000XGS

防塵・防滴タイプの特長

上下ジャバラ構造で防塵・防滴性能がアップ

水や粉塵が飛散する作業環境でも使用可能な防塵・防滴タイプが完全ベルトレス構造にリニューアル。ベルトの劣化が無く悪環境に強くなったうえ、上下ジャバラ構造となり、防塵防滴性能がアップしました。

※YK250XGP~YK600XGLP

- 保護等級 IP65 (IEC60529)相当
- ユーザ配線用防塵防滴コネクタ標準装備



YK-TW Series

スカラロボット 全方位タイプ YK350TW
YK500TW

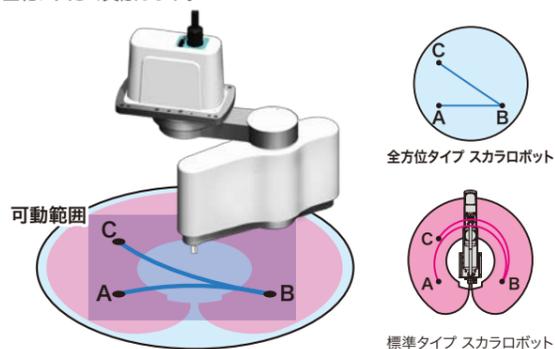


簡易選定表 ▶▶ P27

スカラロボットとパラレルリンクロボットの弱点を解消！
高い位置決め精度と高速性を両立。
動作範囲の中心部にデッドスペースが無く設備の小型化に大きく貢献します。

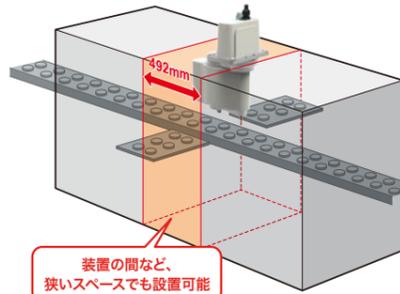
ロボットの下方φ1000mm²全範囲動作可能

YK-TWは天吊り構造と広いアーム回転角度により、ロボットの下方φ1000mmの全領域にアクセス可能です。パレットやコンベアの設置に制約を与えず、設備の小型化に大きく貢献します。



狭小スペースに最適

設置幅 **492mm**



アンダーパス動作

本体真下スペースを有効活用



標準サイクルタイム0.29sec²

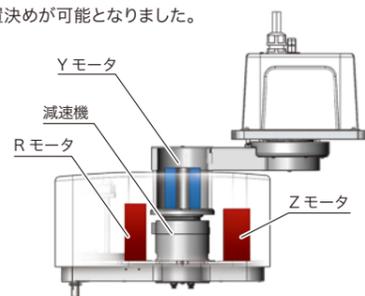
Y軸(第2アーム)がX軸(第1アーム)の下を通過する水平多関節構造により、ポイント間を最適経路で動作可能。また、内部重量のバランスを最適化したことで、当社従来機種と比較し、サイクルタイムを36%ダウンしました。



負荷1kgで水平300mm、上下25mmの往復動作をさせた場合の標準サイクルタイムは、当社従来機種に比べ約36%短縮しました。

繰り返し位置決め精度: XY軸 ±0.01mm¹

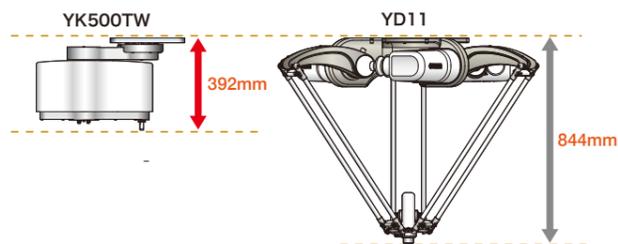
パラレルリンクロボットに比べ、格段に高い繰り返し位置決め精度を誇ります。ロボット内部構造を徹底的に見直し、重量バランスの最適化を図りました。さらに、軽量で剛性の高いアームに最適にチューニングされたモータを搭載することで、高精度な位置決めが可能となりました。



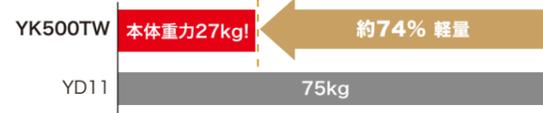
| | |
|---|--|
| 中空構造 Yモータと減速機を中空構造とすることで、ハーネスのアーム内部収納を可能にしました。 360度旋回を可能に!! | 回転重心モーメントを最適化 RモータとZモータを左右に配置することで、重量のバランスを最適化しました。 イナーシャを低減し、高速動作が可能に!! |
|---|--|

パラレルリンクロボットよりも全高が低く省スペース

YK-TWは全高が392mm。設備をコンパクト化できるうえ、装置のレイアウトの自由度も広がります。



全高392mm / 本体質量27kg² イナーシャが小さく、頑丈なフレームは不要



オプションとしてYK-TW専用の取付架台をご用意しています。詳細は弊社営業までお問い合わせください。

*1. YK350TWの場合 *2. YK500TWの場合

CLEAN Type

クリーンロボット



簡易選定表 ▶▶ P27-28

クリーンルーム内での電子部品、食品、医療機器関連作業に最適。
高い密閉構造により発塵防止と吸気効率向上を実現し、
高クリーン度と高性能を両立させました。

YK-XGC/XC クリーンスカラロボット

- アーム長: 180mm~1000mm
- 吸引量: 30~60Nℓ/min
- クリーン度: CLASS ISO3 (ISO14644-1)
CLASS10 (FED-STD-209D)
- 最大可搬質量: 20kg



Z軸のスプライン部を発塵の少ない部材のジャバラでカバーし、その他振動部は完全シールしています。ハーネスも完全内蔵で、ベース背面からロボット内の吸引を行い発塵を防ぎます。

上下ジャバラ構造でクリーン性能の信頼性アップ

完全ベルトレス構造で剛性アップ

FLIP-XC クリーン単軸ロボット

- ストローク: 50~2050mm
 - 吸引量: 15~90Nℓ/min
 - クリーン度: CLASS10
 - 最大可搬質量: 120kg(水平使用時)
- ※C4L/C4LH, C5L/C5LH, C6Lは、CLASS ISO3 (ISO14644-1)となります。



「FLIP-Xシリーズ」のクリーンルーム仕様です。軽量コンパクトなモデルから最大可搬質量120kgの大型モデルまで用途に合わせて14モデルからお選びいただけます。吸引用エア継ぎ手を標準装備し、グリスは低発塵グリスを使用、スライドテーブル面には耐久性に優れたステンレスシートを装着することで高クリーン度を達成しました。

優れたメンテナンス性

XY-XC クリーン直交ロボット

- 吸引量: 60~90Nℓ/min
 - クリーン度: CLASS10
 - 最大可搬質量: 20kg
 - 最高速度: 1000mm/sec
- ※ユーザー配線: D-Sub 25PINコネクタ(1~24番結線済・25番フレームグランド)
※ユーザー配管: 6エアチューブ3本

SSC クリーン単軸ロボット (TRANSERVO)

- ストローク: 50~800mm
- 吸引量: 15~80Nℓ/min
- クリーン度: CLASS10
- 最大可搬質量: 12kg(水平使用時)



「TRANSERVOシリーズ」のクリーンルーム仕様です。ステッピングモータを採用しながら、新開発のベクトル制御方式によりサーボモータ同様の機能、性能を低コストで実現しています。吸引用エア継ぎ手を標準装備し、グリスは低発塵グリスを使用、スライドテーブル面には耐久性に優れたステンレスシートを装着することで高クリーン度を達成しました。



直交ロボットのクリーンルーム対応タイプです。耐久性に優れたステンレスシートを採用することで開口部を最小に設計し、少ない吸引量でCLASS10に対応。さらにSXYxCのZR軸には、スカラロボットの超高速ユニットを採用し、サイクルタイムの大幅短縮も実現しています。

CONTROLLERS

コントローラ



RCXiVY2+ System

RCX320/340用 ロボットビジョン



様々な命令入力形態から最適なコントローラをお選びいただけます。ロボットに最適なサーボパラメータや加速度パターンが予め登録されていますので、面倒な設定無しでロボットをすぐに動作させることができます。

ヤマハだから実現したロボット一体型ビジョンシステム。進化して、RCXiVY2+として新登場。

| | TRANSERVO | FLIP-X | PHASER |
|--|---|-----------------------|--------|
| | stepping motor [T4L/T5L] small servo motor (24V-30W) | 汎用サーボモータ (30~600W) | リニアモータ |
| ● I/Oポイントトレース ● リモートコマンド | TS-S2 TS-SH | TS-X | TS-P |
| ● パルス列 | TS-SD | RDV-X | RDV-P |
| ● プログラム (ヤマハSRC言語) ● I/Oポイントトレース ● リモートコマンド ● オンライン命令 | | SR1-X | SR1-P |
| ● プログラム (ヤマハBASIC言語) ● I/Oポイントトレース ● リモートコマンド ● オンライン命令 | | RCX222 | RCX221 |
| ● プログラム (ヤマハBASIC言語) ● I/Oポイントトレース ● リモートコマンド ● オンライン命令 | | | RCX340 |
| 最大16軸 | YC-Link/E RCX340を最大4ロボット (最大制御軸数16軸)まで接続可能 プログラム・設定はマスタが全て管理 LANケーブルで接続可能 YC-Link/E プログラム・設定をしていないコントローラ | | |

P ロボットポジショナ

ポイント番号を指定するだけの簡単操作
TSシリーズはポイント番号を指定してSTART信号を入力するだけのポジショナタイプ。プログラムを作成せずに位置決め、押付運転ができます。また、連結運転を行うことで移動中に速度変更を行うことも可能です。

D ロボットドライバ

パルス入力専用ドライバ
ロボット言語による運転を省きパルス入力専用にする事で、コンパクトな制御装置として、簡単に自動機ユニットに組み込んでいただけます。

C ロボットコントローラ

多彩な命令方法
プログラム、ポイントトレース、リモートコマンド、オンラインコマンドなど様々な命令方法から最適な方法を選択いただけます。プログラムはBASICライクなヤマハ言語。単純な動作から、I/O出力、条件分岐など様々な動作を実行させることができます。

充実のサポートソフト

ロボットの操作、プログラムの作成と編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアが充実しています。

※WEBダウンロードのみ

RCXiVY2+でできること

- ラフに取った製品の位置決め
- ラフに固定された製品の位置決め
- コンベアを流れてくる製品に追従
- 表裏判定
- ランダムに並んだ製品を探して取る
- OK/NG判定

NEW 不定形物(食品・衣料品など)を高速位置検出可能 プロブサーチ機能

工業製品に比べ、形やサイズにばらつきのある大きな食品や衣料品などのピッキング、有無検査、多数ワークの高速カウントなどに最適です。エッジサーチの2倍~10倍の速度でワーク検出が可能です。



ムービングカメラにも対応

カメラをロボットに取り付けた場合でも、ロボットの動きに合わせて座標を自動変換可能です。

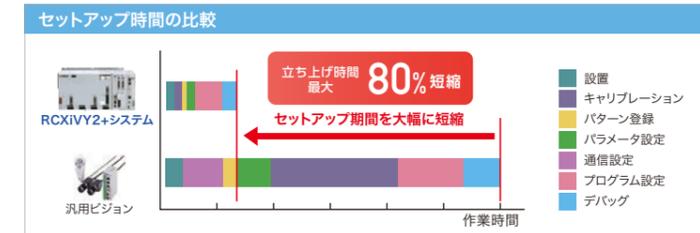
用途に合わせてカメラ位置を選択可能

- 固定カメラ 下向き固定
- 固定カメラ 上向き固定
- 移動カメラ スカラロボット
- 移動カメラ 直交ロボット

カメラが移動しても自動で座標を補正します

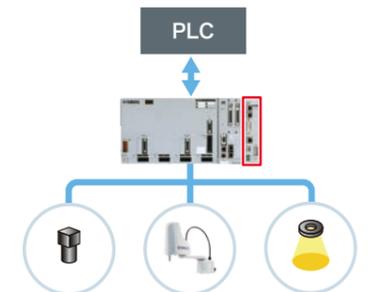
セットアップ時間を大幅に短縮

汎用ビジョンを使用した場合、ロボット座標データとビジョンではフォーマットが異なるため、ロボットコントローラに座標変換プログラムを作成しなければなりません。RCXiVY2+システムではロボットコントローラ一体のため、ロボットのポイントデータに一元処理で格納できるため、非常に簡単です。また、カメラ制御、照明制御もロボットプログラムで一元管理できるため、わかりやすく立ち上げ工数も低減できます。



ロボットコントローラと一体型

RCXiVY2+システム



- 1 簡単キャリブレーション機能搭載
- 2 カメラが移動しても座標は自動補正
- 3 専用バスラインで高速接続
- 4 コントローラ内蔵で一元操作
- 5 豊富なロボットラインナップ全機種対応

- ・とにかく簡単!
- ・簡単なので様々な用途に有効
- ・工数短縮でコストダウン
- ・ヤマハがトータルにサポート

コンベアトラッキング対応

医薬品・化粧品・食品などの高速箱詰め・整列工程・多品種高速搬送に最適。コンベア上に流れる部品をビジョンカメラで位置や向きを認識しロボットでピックアップします。



プログラム例

① 新CTMOVE CTMOVE (1),Z=0.0,CTZ=10.0
1コマンドで実行可能 上昇動作命令、ワーク追従動作命令、下降動作命令を一元化

② ①ワークの位置を予測しダイレクト移動

③ ②ワークの位置を予測しダイレクト移動

④ ③ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑤ ④ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑥ ⑤ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑦ ⑥ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑧ ⑦ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑨ ⑧ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑩ ⑨ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑪ ⑩ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑫ ⑪ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑬ ⑫ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑭ ⑬ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑮ ⑭ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑯ ⑮ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑰ ⑯ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑱ ⑰ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑲ ⑲ワークの位置を予測しダイレクト移動

⑳ ⑳ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉑ ㉑ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉒ ㉒ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉓ ㉓ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉔ ㉔ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉕ ㉕ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉖ ㉖ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉗ ㉗ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉘ ㉘ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉙ ㉙ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉚ ㉚ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉛ ㉛ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉜ ㉜ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉝ ㉝ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉞ ㉞ワークの位置を予測しダイレクト移動

㉟ ㉟ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊱ ㊱ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊲ ㊲ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊳ ㊳ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊴ ㊴ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊵ ㊵ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊶ ㊶ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊷ ㊷ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊸ ㊸ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊹ ㊹ワークの位置を予測しダイレクト移動

㊺ ㊺ワークの位置を予測しダイレクト移動

動作条件: YK500XG/搬送質量1kg(ツール・ワーク合算)/水平移動250mm/垂直移動1mm/コンベア速度100mm/sec

YRG Series

電動グリッパ

簡易選定表 ▶▶ P29



ヤマハロボット言語による一括制御で簡単操作を実現。

| | | | | |
|--|---|--|--|---|
| 把持力制御 把持力を30~100%まで1%単位で設定可能 | メジャリング 位置検出機能によりワークのメジャリングが可能 | 速度制御 速度 20~100%、加速度 1~100%まで1%単位で任意に設定可能 | 多点位置制御 位置決めポイントは最大0,000点設定可能 | ワーク確認機能 HOLD出力信号によりセンサーなしでもワークの掴み忘れや落下などを確認 |
|--|---|--|--|---|

Sタイプ シングルカムタイプ

軽量・コンパクト・高速



Wタイプ ダブルカムタイプ

高把持力



ネジタイプ

ストレート形
高精度・ロングストローク



ティー形



三つ爪タイプ

小型・高剛性・ロングストローク

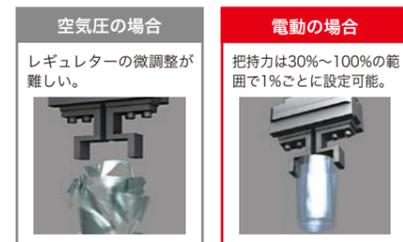


電動ならではの高精度の把持力・位置・速度制御を実現

従来のエア一機器では難しかった把持力制御、速度・加速度制御、多点位置制御やワークのメジャリングなどが可能。様々なアプリケーションに柔軟に対応いたします。

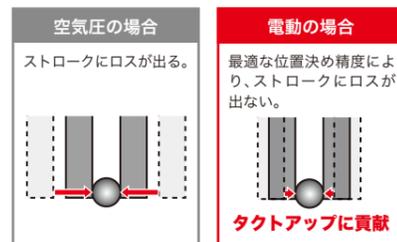
把持力制御

把持力を1%ごとに設定可能です。ガラスやパネなどの、壊れやすい・変形しやすいワークを把持することが可能です。爪の位置が変わっても把持力は一定です。



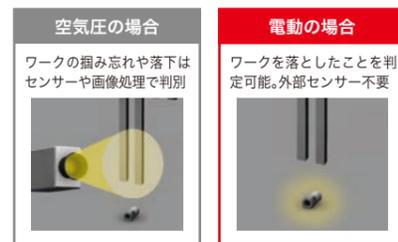
多点位置制御

ワークサイズに合わせ、フィンガ位置を任意に設定することができます。ワークサイズ・材質の混在ラインや段取り変えの多いラインの効率UPに貢献します。



ワークの有り無し確認機能

電動グリッパがHOLD信号を出力します。ワークの掴み忘れ、搬送中のワーク落下を確認できます。外部センサーが不要です。

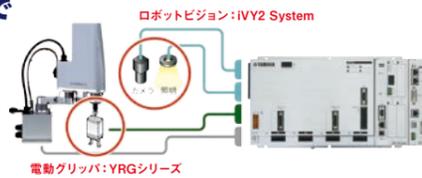


1台のコントローラで制御可能

グリッパの制御はコントローラ1台で可能です。PLCなど上位装置とのやり取りが不要のため、セットアップや立ち上げが圧倒的に容易になります。

ビジョンシステムとの組み合わせで多様な用途に対応

コントローラ一体型ロボットビジョン「iVY2 System」と組み合わせることで、カメラによる位置決めからワークのハンドリングまでをRCX340コントローラで一括制御が可能です。高機能なシステムが簡単に構築できます。
※RCX240コントローラでも使用可能



YA Series

垂直多関節ロボット 6軸 7軸

簡易選定表 ▶▶ P29



さらなる省人化、生産性向上を追求。コンパクトなセル構築、小型部品の搬送・組立、検査工程に最適です。

6軸



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。

セル対応シミュレータでライン立ち上げ時間の大幅削減

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



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。

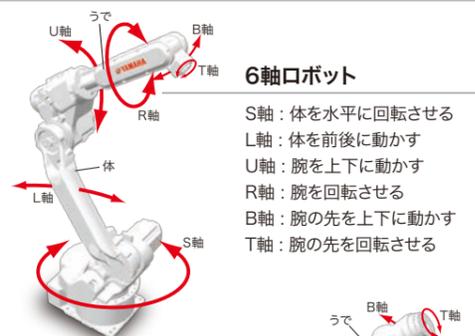
7軸

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ら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。



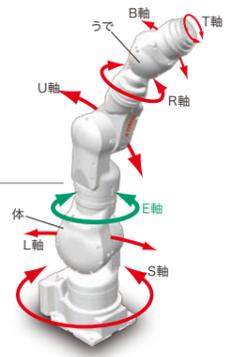
7軸



自在なアーム動作で、さらに生産性UP。

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



YAシリーズ用コントローラ YAC100

| コントローラYAC100 標準仕様 | |
|-------------------|--|
| 構造 | 開放構造 (IP20) |
| 外形寸法 | 470 (幅) × 420 (奥行き) × 200 (高さ) mm (突起物は除く) |
| 概略質量 | 20 kg |
| 冷却方式 | 直接冷却 |
| 周囲温度 | 通電時: 0 ~ +40°C、保管時: -10 ~ +60°C |
| 相対湿度 | 最大90% (結露のないこと) |
| 電源仕様 | 単相 AC200 V/230 V (+10%、-15%)、50/60 Hz 三相 AC200 V/220 V (+10%、-15%)、50/60 Hz |
| 接地 | D種 (接地抵抗 100Ω以下専用接地) |
| 入出力信号 | 専用信号: 入力 10、出力 1 汎用信号: 入力 28、出力 28 最大入出力信号: 入力 1024、出力 1024 |
| 位置制御方式 | シリアルエンコーダ |
| メモリ容量 | JOB: 10000ステップ、1000ロボット命令 CIO ラダー: 1500ステップ |
| 拡張スロット | MP2000バス × 5スロット |
| LAN (上位接続) | 1個 (10BASE-T/100BASE-TX) |
| シリアルI/F | RS-232C: 1個 |
| 制御方式 | ソフトウェアサーボ |
| ドライブユニット | ロボット用6軸、外部軸として最大2軸追加可能 (内部に搭載可能) |
| 塗装色 | マンセル5Y7 / 1相当 |

※YA-R6Fは三相のみとなります。

LCMR200 / LCM100

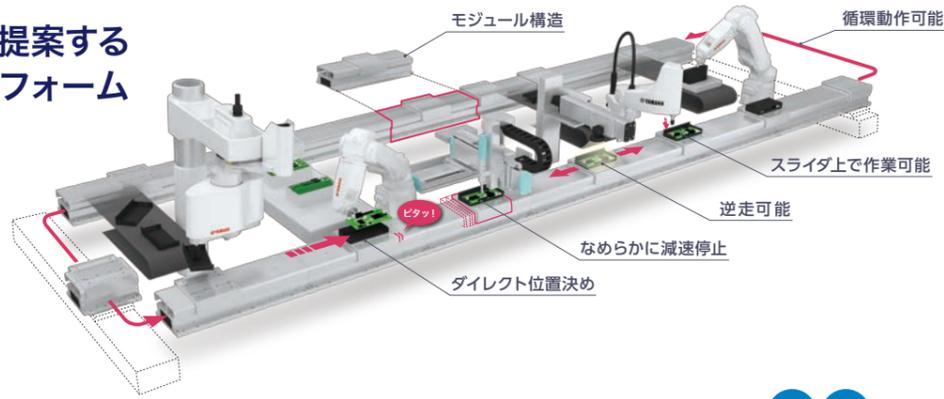
リニアコンベアモジュール

簡易選定表 ▶▶ P30-32



リニア搬送のパイオニアが提案する 次世代工場の搬送プラットフォーム

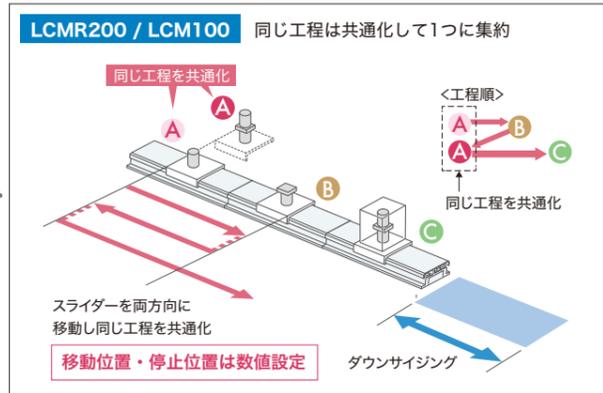
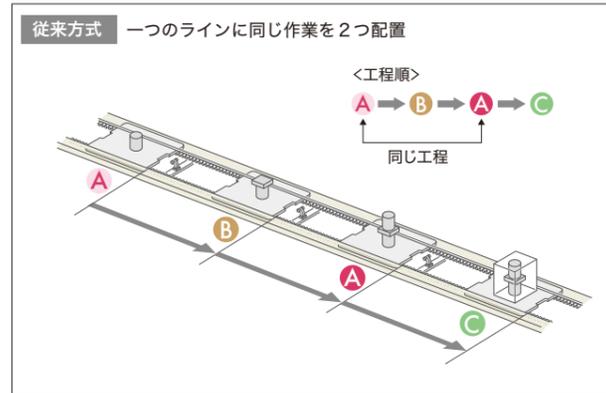
LCMR200/LCM100を使った製造ライン



工程の共有化

ダイレクト駆動 スライダ逆走

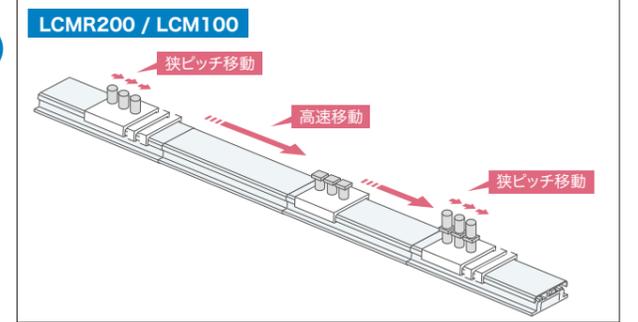
- スライダを逆走させることができるため、同一工程を共通化でき、コスト削減、搬送ラインの小型化に貢献します。
- 高速での往復動作や、一部のスライダだけを後退させるなどのフレキシブルな動作も可能です。



タクトの異なる工程間を効率移動

ダイレクト駆動 狭ピッチ動作

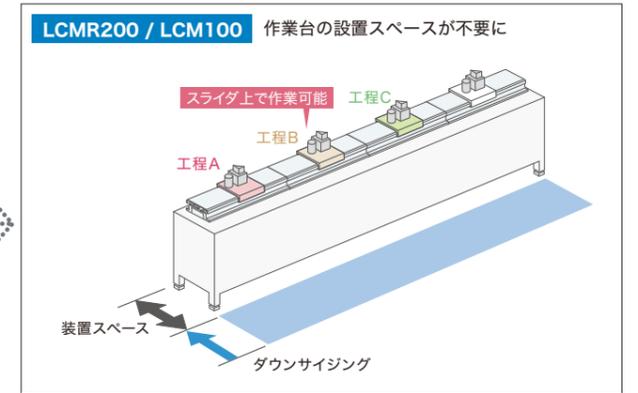
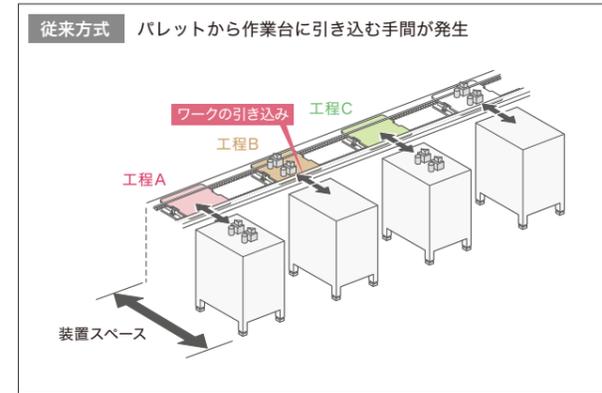
- サーボ制御によるダイレクト駆動のため、停止用のメカストップやセンサーの設置が不要です。
- 停止位置の設定はポイントの変更のみで対応可能なため、短時間で完了します。
- 品種変えによる頻繁な段取り変えにも柔軟に対応します。
- 狭ピッチ移動が可能のため短時間工程は同一工程内をピッチ送りし、長時間工程ではまとめて高速移動することで、移動時間を削減可能です。



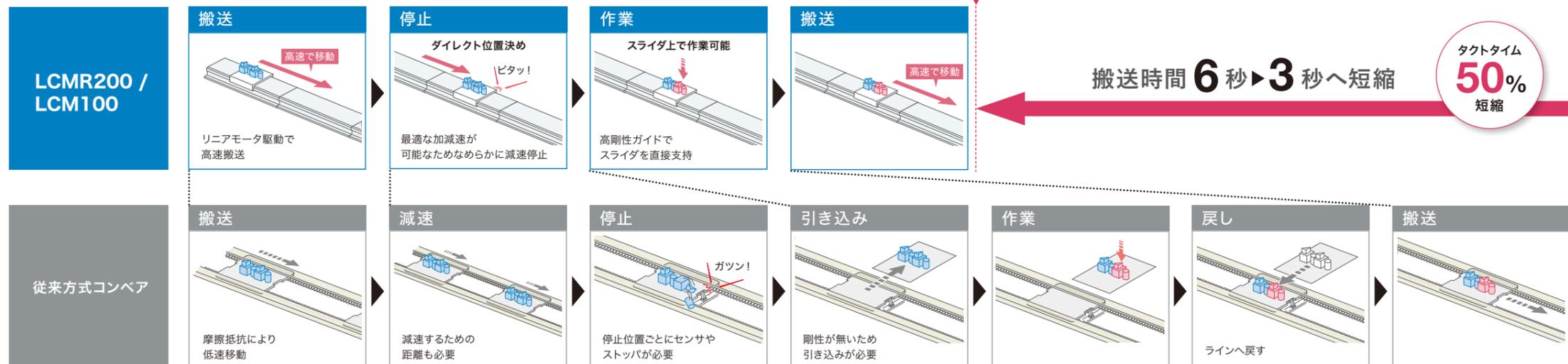
ワークの引き込み不要

高剛性ガイド

- 高剛性ガイドを採用しているため搬送ライン上で組立、加工が可能です。
- 搬送ライン上から作業台に引き込む手間が削減でき、装置のダウンサイジングや、コストダウンが図れます。



搬送時間の短縮 (LCMR200と従来コンベアの作業工程比較)



コントローラ

LCMR200用コントローラ
YHXコントローラ



- YHXコントローラ1セットでLCMR200全体を制御可能
- スタッキング構造 / ユニット間の配線は一切不要

LCM100用コントローラ
LCC140



- SR1コントローラベースの操作体系
- コントローラ同士のリンク機能
- RFIDによる位置補正機能

※条件により異なります。

Robonity モータレス単軸アクチュエータ

Basicモデル LBAS

| 型式 | LBAS04 | | | LBAS05 | | | | LBAS08 | | | |
|-----------------------|-------------------------|-----|----|--------------------|-----|-----|-----|--------------------|-----|-----|-----|
| 適応モータ (W) | 50 | | | 100 | | | | 200 | | | |
| 繰返し位置決め精度 (mm) ※1 | ±0.01 | | | ±0.01 | | | | ±0.01 | | | |
| 減速機構 | 転造ボールねじφ 10 (C7 級) | | | 転造ボールねじφ 12 (C7 級) | | | | 転造ボールねじφ 16 (C7 級) | | | |
| ストローク (mm) | 50～800 (50 ピッチ) | | | 50～800 (50 ピッチ) | | | | 50～1100 (50 ピッチ) | | | |
| 最高速度 (mm/sec) ※2 (相当) | 800 | 400 | | 1333 | 666 | 333 | 133 | 1200 | 600 | 300 | |
| ボールネジリード (mm) | 12 | 6 | | 20 | 10 | 5 | 2 | 20 | 10 | 5 | |
| 最大可搬質量 ※3 (kg) (相当) | 水平 | | 12 | 20 | 12 | 24 | 40 | 45 | 40 | 80 | 100 |
| | 垂直 | | 2 | 5 | 3 | 6 | 12 | 15 | 8 | 20 | 30 |
| 定格推力 (N) ※3 (相当) | 71 | 141 | | 84 | 169 | 339 | 854 | 174 | 341 | 683 | |
| 本体最大断面外形 (mm) | W 44×H 52 | | | W 54×H 60 | | | | W 82×H 78 | | | |
| 全長 (mm) | ST+214 | | | ST+220.5 | | | | ST+278 | | | |
| 使用環境温度、湿度 | 0～40℃、35～80%RH (結露なきこと) | | | | | | | | | | |

※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：定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。

Advancedモデル LGXS

| 型式 | LGXS05 | | | LGXS05L | | | LGXS07 | | | | | |
|-----------------------|-----------------------------|-----|-----|--------------------|-----|-----|--------------------|------|-----|-----|----|----|
| 適応モータ (W) | 50 | | | 100 | | | 100 | | | | | |
| 繰返し位置決め精度 (±mm) ※1 | ±0.005 | | | ±0.005 | | | ±0.005 | | | | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじφ 12 (C5 級) | | | 研削ボールねじφ 12 (C5 級) | | | 研削ボールねじφ 15 (C5 級) | | | | | |
| ストローク (mm) | 50～800 (50 ピッチ) | | | 50～800 (50 ピッチ) | | | 50～1100 (50 ピッチ) | | | | | |
| 最高速度 (mm/sec) ※2 (相当) | 1333 | 666 | 333 | 1333 | 666 | 333 | 1800 | 1200 | 600 | 300 | | |
| ボールネジリード (mm) | 20 | 10 | 5 | 20 | 10 | 5 | 30 | 20 | 10 | 5 | | |
| 最大可搬質量 ※3 (kg) (相当) | 水平 | | 5 | 8 | 13 | 12 | 24 | 32 | 10 | 25 | 45 | 85 |
| | 垂直 | | 2 | 4 | 8 | 3 | 6 | 12 | 2 | 4 | 8 | 16 |
| 定格推力 (N) ※3 (相当) | 41 | 69 | 138 | 84 | 169 | 339 | 56 | 84 | 169 | 339 | | |
| 本体最大断面外形 (mm) | W 48×H 65 | | | W 48×H 65 | | | W 70×H 76.5 | | | | | |
| 全長 (mm) | ST+131.5 | | | ST+161.5 | | | ST+202 | | | | | |
| クリーン度 ※4 | ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 | | | | | | | | | | | |
| 吸引量 (Nℓ /min) エアー ※5 | 30～100 | | | 30～100 | | | 30～115 | | | | | |
| 使用環境温度、湿度 | 0～40℃、35～80%RH (結露なきこと) | | | | | | | | | | | |

| 型式 | LGXS10 | | | | LGXS12 | | | | LGXS16 | | | LGXS20 | | |
|-----------------------|-----------------------------|------|-----|-----|--------------------|------|-----|------|--------------------|------|------|--------------------|------|------|
| 適応モータ (W) | 200 | | | | 400 | | | | 750 | | | 750 | | |
| 繰返し位置決め精度 (±mm) ※1 | ±0.005 | | | | ±0.005 | | | | ±0.005 | | | ±0.005 | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじφ 15 (C5 級) | | | | 研削ボールねじφ 15 (C5 級) | | | | 研削ボールねじφ 20 (C5 級) | | | 研削ボールねじφ 20 (C5 級) | | |
| ストローク (mm) | 100～1250 (50 ピッチ) | | | | 100～1250 (50 ピッチ) | | | | 100～1450 (50 ピッチ) | | | 100～1450 (50 ピッチ) | | |
| 最高速度 (mm/sec) ※2 (相当) | 1800 | 1200 | 600 | 300 | 1800 | 1200 | 600 | 300 | 2400 | 1200 | 600 | 2400 | 1200 | 600 |
| ボールネジリード (mm) | 30 | 20 | 10 | 5 | 30 | 20 | 10 | 5 | 40 | 20 | 10 | 40 | 20 | 10 |
| 最大可搬質量 ※3 (kg) (相当) | 水平 | | 25 | 40 | 80 | 100 | 35 | 50 | 95 | 115 | 45 | 95 | 130 | 160 |
| | 垂直 | | 4 | 8 | 20 | 30 | 8 | 15 | 25 | 45 | 12 | 28 | 55 | 65 |
| 定格推力 (N) ※3 (相当) | 113 | 170 | 341 | 683 | 225 | 339 | 678 | 1360 | 320 | 640 | 1280 | 320 | 640 | 1280 |
| 本体最大断面外形 (mm) | W 100×H 99.5 | | | | W 125×H 101 | | | | W 160×H 130 | | | W 200×H 140 | | |
| 全長 (mm) | ST+175.5 | | | | ST+211.5 | | | | ST+242.5 | | | ST+288.5 | | |
| クリーン度 ※4 | ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 | | | | | | | | | | | | | |
| 吸引量 (Nℓ /min) エアー ※5 | 30～90 | | | | | | | | | | | | | |
| 使用環境温度、湿度 | 0～40℃、35～80%RH (結露なきこと) | | | | | | | | | | | | | |

※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：定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。

※4：クリーン環境でご使用の際は吸引エアークリーン手を取付けてご使用ください。

また、クリーン度は1000 mm /sec 以下でご使用された時の洗浄度です。

※5：必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

TRANSERVO ステッピングモータ単軸ロボット

| タイプ | サイズ(mm) ※1 | 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(kg) ※2 | | 最高速度 (mm/sec) ※3 | ストローク (mm) |
|---|--------------|-------------------------------|----------|---------------|------|----------------------|------------|
| | | | | 水平 | 垂直 | | |
| | | | | | SR | | |
| SSタイプ (スライダタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル | W49 × H59 | SS04-S SS04-R(L) | 12 | 2 | 1 | 600 | 50～400 |
| | | | 6 | 4 | 2 | 300 | |
| | | | 2 | 6 | 4 | 100 | |
| | W55 × H56 | SS05-S SS05-R(L) | 20 | 4 | - | 1000 | 50～800 |
| | | | 12 | 6 | 1 | 600 | |
| | | | 6 | 10 | 2 | 300 | |
| | W55 × H56 | SS05H-S SS05H-R(L) | 20 | 6 | - | 1000 | 50～800 |
| | | | 12 | 8 | 2 | 600 (水平) 500 (垂直) | |
| | | | 6 | 12 | 4 | 300 (水平) 250 (垂直) | |
| SGタイプ (スライダタイプ) | W65 × H64 | SG07 | 20 | 36 | 4 | 1200 | 50～800 |
| | | | 12 | 43 | 12 | 800 | |
| | | | 6 | 46 | 20 | 350 | |
| SRタイプ (ロッドタイプ標準) ストレートモデル/ 省スペースモデル | W48 × H56.5 | SR03-S SR03-R(L) SR03-U | 12 | 10 | 4 | 500 | 50～200 |
| | | | 6 | 20 | 8 | 250 | |
| | | | 12 | 25 | 5 | 500 | |
| | W48 × H58 | SR04-S SRD04-R(L) | 6 | 40 | 12 | 250 | 50～300 |
| | | | 2 | 45 | 25 | 80 | |
| | | | 12 | 50 | 10 | 300 | |
| | W56.4 × H71 | SR05-S SRD05-R(L) | 6 | 55 | 20 | 150 | 50～300 |
| | | | 2 | 60 | 30 | 50 | |
| | | | 12 | 10 | 3.5 | 500 | |
| SRタイプ (ロッドタイプサポートガイド付き) ストレートモデル/ 省スペースモデル | W105 × H56.5 | SRD03-S SRD03-U | 6 | 20 | 7.5 | 250 | 50～200 |
| | | | 12 | 25 | 4 | 500 | |
| | | | 6 | 40 | 11 | 250 | |
| | W135 × H58 | SRD04-S SRD04-U | 2 | 45 | 24 | 80 | 50～300 |
| | | | 12 | 50 | 8.5 | 300 | |
| | | | 6 | 55 | 18.5 | 150 | |
| | W157 × H71 | SRD05-S SRD05-U | 2 | 60 | 28.5 | 50 | 50～300 |
| | | | 12 | 10 | 3.5 | 500 | |
| | | | 6 | 20 | 7.5 | 250 | |
| STHタイプ (スライドテーブルタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル | W45 × H46 | STH04-S | 5 | 6 | 2 | 200 | 50～100 |
| | W73 × H51 | STH04-R(L) ※4 | 10 | 4 | 1 | 400 | |
| | W61 × H65 | STH06 | 8 | 9 | 2 | 150 | 50～150 |
| | W106 × H70 | STH06-R(L) | 16 | 6 | 4 | 400 | |

| タイプ | 高さ (mm) | 型式 | トルクタイプ | 回転トルク (N・m) | 最大押付トルク (N・m) | 最高速度 (mm/sec) ※3 | 回転範囲 (°) |
|-------------------------------|----------|--------|--------|-------------|---------------|------------------|----------------------------|
| RFタイプ (ロータリータイプ) 標準/高剛性 | 42 (標準) | RF02-N | N:標準 | 0.22 | 0.11 | 420 | 310(RF02-N) 360(RF02-S) |
| | 49 (高剛性) | RF02-S | H:高トルク | 0.32 | 0.16 | 280 | |
| | 53 (標準) | RF03-N | N:標準 | 0.8 | 0.4 | 420 | 320(RF03-N) 360(RF03-S) |
| | 62 (高剛性) | RF03-S | H:高トルク | 1.2 | 0.6 | 280 | |
| | 68 (標準) | RF04-N | N:標準 | 6.6 | 3.3 | 420 | 320(RF04-N) 360(RF04-S) |
| | 78 (高剛性) | RF04-S | H:高トルク | 10 | 5 | 280 | |

| タイプ | サイズ(mm) ※1 | 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(kg) ※2 | | 最高速度 (mm/sec) ※3 | ストローク (mm) |
|-------------------|------------|------|----------|---------------|----|------------------|------------|
| | | | | 水平 | 垂直 | | |
| BDタイプ (ベルトタイプ) | W40 × H40 | BD04 | 48 | 1 | - | 1100 | 300-1000 |
| | W58 × H48 | BD05 | 48 | 5 | - | 1400 | 300-2000 |
| | W70 × H60 | BD07 | 48 | 14 | - | 1500 | 300-2000 |

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。

※2. 運転速度により搬送質量が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。

※3. 搬送質量や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をご参照ください。

※4. STH04-R (L) は50stでのブレーキ付は対応できません。

■ロボットの設置許容周囲温度 SS/SRタイプ 0-40℃ STH/RF/BDタイプ 5-40℃

FLIP-X 単軸ロボット

| タイプ | サイズ(mm)※1 | 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 | | | |
| Tタイプ フレームレス構造モデル | W45 × H53 | T4L/T4LH | 12 | 4.5 | 1.2 | 720 | 50~400 | |
| | | | 6 | 6 | 2.4 | 360 | | |
| | | | 2 | 6 | 7.2 | 120 | | |
| | W55 × H52 | T5L/T5LH | 20 | 3 | - | 1200 | 50~800 | |
| | | | 12 | 5 | 1.2 | 800 | | |
| | | | 6 | 9 | 2.4 | 400 | | |
| | W65 × H56 | T6L | 20 | 10 | - | 1333 | 50~800 | |
| | | | 12 | 12 | 4 | 800 | | |
| | | | 6 | 30 | 8 | 400 | | |
| | W94 × H98 | T9 (標準) | 30 | 15 | - | 1800 | 150~1050 | |
| | | | 20 | 30 | 4 | 1200 | | |
| | | | 10 | 55 | 10 | 600 | | |
| | | | 5 | 80 | 20 | 300 | | |
| | | | 30 | 25 | - | 1800 | | |
| | | | 20 | 40 | 8 | 1200 | | |
| | | T9H(高推力) | 10 | 80 | 20 | 600 | 150~1050 | |
| | | | 5 | 100 | 30 | 300 | | |
| | | | 20 | 12 | - | 1200 | | 150~800 |
| 12 | | | 20 | 4 | 720 | | | |
| 6 | | | 40 | 8 | 360 | | | |
| W80 × H65 | | | F8L | 30 | 7 | - | | 1800 |
| | 20 | 20 | | 4 | 1200 | | | |
| | 10 | 40 | | 8 | 600 | | | |
| | 5 | 50 | | 16 | 300 | | | |
| | 20 | 30 | | - | 1200 | 150~1050 | | |
| 10 | 60 | - | 600 | | | | | |
| 5 | 80 | - | 300 | | | | | |
| W110 × H71 | F10 | 30 | 15 | - | 1800 | 150~1050 | | |
| | | 20 | 20 | 4 | 1200 | | | |
| | | 10 | 40 | 10 | 600 | | | |
| | | 5 | 60 | 20 | 300 | | | |
| | | 30 | 25 | - | 1800 | | | |
| | F10H (高推力) | 20 | 40 | 8 | 1200 | 150~1000 | | |
| | | 10 | 80 | 20 | 600 | | | |
| | | 5 | 100 | 30 | 300 | | | |
| | | 30 | 15 | - | 1800 | | | |
| | | 20 | 30 | 4 | 1200 | | 150~1050 | |
| 10 | 55 | 10 | 600 | | | | | |
| 5 | 80 | 20 | 300 | | | | | |
| 30 | 25 | - | 1800 | | | | | |
| F14H(高推力) | 20 | 40 | 8 | 1200 | 150~1050 | | | |
| | 10 | 80 | 20 | 600 | | | | |
| | 5 | 100 | 30 | 300 | | | | |
| | 50 | 50 | 10 | 2200 | | 1100~2050 | | |
| | 40 | 40 | - | 2400 | | | | |
| W168 × H100 | F17 | 20 | 80 | 15 | 1200 | 200~1450 | | |
| | | 10 | 120 | 35 | 600 | | | |
| | | 40 | 60 | - | 2400 | | 200~1450 | |
| | | 20 | 120 | 25 | 1200 | | | |
| W202 × H115 | F20 | 10 | - | 45 | 600 | 200~1250 | | |
| | | 20 | 80 | - | 1200 | | | |
| | | 20 | 80 | - | 1200 | | | |
| GFタイプ 高剛性フレーム付きモデル | W145 × H91.5 | GF14XL | 20 | 45 | - | 1200 | 750~2000 | |
| | W168 × H105.5 | GF17XL | 20 | 90 | - | 1200 | 850~2500 | |
| Nタイプ ナット回転モデル | W145 × H120 | N15 (シングルキャリア) | 20 | 50 | - | 1200 | 500~2000 | |
| | | N15D (ダブルキャリア) | | | | | 250~1750 | |
| | W180 × H115 | N18 (シングルキャリア) | | | | | 80 | 500~2500 |
| | | N18D (ダブルキャリア) | | | | | | 250~2250 |
| Bタイプ タイミングベルト 駆動モデル | W100 × H81 | B10 | ベルト駆動 | 10 | - | 1875 | 150~2550 | |
| | W146 × H94 | B14(標準) | ベルト駆動 | 20 | - | 1875 | 150~3050 | |
| | | B14H(高推力) | ベルト駆動 | 30 | - | 1875 | | |
| Rタイプ 回転軸モデル | - | R5 | - | 0.12kgm ² | - | 360°/sec | 360° | |
| | | R10 | - | 0.36kgm ² | - | | | |
| | | R20 | - | 1.83kgm ² | - | | | |

※1. サイズはおおよそその本体断面最大外形です。

PHASER リニアモーター単軸ロボット

| タイプ | サイズ(mm)※1 | 型式 | キャリア | 最大可搬質量(kg) | 最高速度 (mm/sec) | ストローク(mm) | |
|--------------------------------|-------------|-------|------|------------|------------------|------------------------------|----------|
| MFタイプ フラット型コア付き リニアモータ仕様 | W85 × H80 | MF7 | シングル | 10(7)※2 | 2500 | 100~4000(水平) 100~2000(壁掛) | |
| | | MF7D | ダブル | | | 100~3800(水平) 100~1800(壁掛) | |
| | W100 × H80 | MF15 | シングル | 30(15)※2 | | 100~4000(水平) 100~2000(壁掛) | |
| | | MF15D | ダブル | | | 100~3800(水平) 100~1800(壁掛) | |
| | W150 × H80 | MF20 | シングル | 40(20)※2 | | 150~4050 | |
| | | MF20D | ダブル | | | 150~3850 | |
| | | MF30 | シングル | | | 60(30)※2 | 100~4000 |
| | | MF30D | ダブル | | | | 150~3750 |
| | W210 × H100 | MF75 | シングル | 160(75)※2 | | 1000~4000 | |
| | | MF75D | ダブル | | | 680~3680 | |

※1. サイズはおおよそその本体断面最大外形です。 ※2. 最高速度で使用する場合は () 内の質量となります。

GX 単軸ロボット

| タイプ | サイズ(mm)※1 | 型式 | リード(mm) | 最大可搬質量(kg) | | 最高速度 (mm/sec)※2 | ストローク(mm) | |
|-------|--------------|-------|---------|------------|----|--------------------|-----------|---------|
| | | | | 水平 | 垂直 | | | |
| 小型タイプ | W48 × H65 | GX05 | 20 | 5 | 2 | 1333 | 50~800 | |
| | | | 10 | 8 | 4 | 665 | | |
| | | | 5 | 13 | 8 | 333 | | |
| | W48 × H65 | GX05L | 20 | 12 | 3 | 1333 | | |
| | | | 10 | 24 | 6 | 666 | | |
| | | | 5 | 32 | 12 | 333 | | |
| | W70 × H76.5 | GX07 | 30 | 10 | 2 | 1800 | | 50~1100 |
| | | | 20 | 25 | 4 | 1200 | | |
| | | | 10 | 45 | 8 | 600 | | |
| | | | 5 | 85 | 16 | 300 | | |
| 中型タイプ | W100 × H99.5 | GX10 | 30 | 25 | 4 | 1800 | 100~1250 | |
| | | | 20 | 40 | 8 | 1200 | | |
| | | | 10 | 80 | 20 | 600 | | |
| | | | 5 | 100 | 30 | 300 | | |
| | W125 × H101 | GX12 | 30 | 35 | 8 | 1800 | | |
| | | | 20 | 50 | 15 | 1200 | | |
| | | | 10 | 95 | 25 | 600 | | |
| | | | 5 | 115 | 45 | 300 | | |
| 大型タイプ | W160 × H130 | GX16 | 40 | 45 | 12 | 2400 | 100~1450 | |
| | | | 20 | 95 | 28 | 1200 | | |
| | | | 10 | 130 | 55 | 600 | | |
| | W200 × H140 | GX20 | 40 | 65 | 15 | 2400 | | |
| | | | 20 | 130 | 35 | 1200 | | |
| | | | 10 | 160 | 65 | 600 | | |

※1. サイズはおおよそその本体断面最大外形です。 ※2. ストローク長により最高速度が変化します。

XY-X 直交ロボット

| 型式 | 対応アームバリエーション | | | | | 対応軸数 | 最大可搬質量 (kg) | 最長ストローク (mm) | |
|-------|--------------|-------|----------|-----|----|----------|-------------|--------------|---------|
| | アーム | ガントリー | ムービングアーム | ボール | XZ | | | X軸 | Y軸 |
| PXYx | ● | - | - | - | - | 2軸 | 4.5 | 150~650 | 50~300 |
| FXYx | ● | - | - | - | - | 2軸/3軸 | 12 | 150~1050 | 150~550 |
| FXyBx | ● | - | - | - | - | 2軸 | 7 | 150~2450 | 150~550 |
| SXYx | ● | - | ● | ● | ● | 2軸/3軸/4軸 | 20 | 150~1050 | 150~650 |
| SXYBx | ● | - | - | - | ● | 2軸/3軸/4軸 | 14 | 150~3050 | 150~550 |
| MXyX | ● | ● | ● | ● | ● | 2軸/3軸/4軸 | 30 | 250~1250 | 150~650 |
| NXY | ● | - | - | - | - | 2軸/3軸 | 25 | 500~2000 | 150~650 |
| NXY-W | ● | - | - | - | - | 4軸/6軸 | 25 | 250~1750 | 150~650 |
| HXYx | ● | ● | ● | ● | ● | 2軸/3軸/4軸 | 40 | 250~1250 | 250~650 |
| HXYLx | ● | ● | - | - | - | 2軸 | 40 | 1150~2050 | 250~650 |

※上記の最大可搬質量および、最長ストロークは、アームタイプ/ケーブルヘア仕様の場合の値です。

YP-X ピック&プレイスロボット

| 型式 | 軸 | 構造 | | | | 最大可搬質量 (kg) | サイクルタイム(sec) |
|----------|----|-------|-------|-----|-----|-------------|--------------|
| | | X軸 | Y軸 | Z軸 | R軸 | | |
| YP220BX | 2軸 | ベルト | - | ベルト | - | 3 | 0.45 |
| YP320X | | ボールネジ | - | ベルト | - | 3 | 0.57 |
| YP220BXR | 3軸 | ベルト | - | ベルト | 回転軸 | 1 | 0.62 |
| YP320XR | | ボールネジ | - | ベルト | 回転軸 | 1 | 0.67 |
| YP330X | | ボールネジ | ボールネジ | ベルト | - | 3 | 0.57 |
| YP340X | 4軸 | ボールネジ | ボールネジ | ベルト | 回転軸 | 1 | 0.67 |

YK-X / YK-XG / YK-XE / YK-TW スカラロボット

| モデル/タイプ | | 型式 | アーム長 (mm) | 最大可搬質量 (kg) | 標準サイクルタイム (sec) ^{※1} | | | | |
|--------------------|------------------|------------------------|---------------------|---------------------------|-------------------------------|---------------------------|-------------------------|------|------|
| 完全 ベルトレス モデル | 超小型タイプ (タイナー) | YK120XG | 120 | 1.0 | 0.33 | | | | |
| | | YK150XG | 150 | | | | | | |
| | | YK180XG | 180 | | | | | | |
| | | YK180X | 180 | | | | | | |
| | | YK220X | 220 | | | | | | |
| | 小型タイプ | YK250XG | 250 | 5.0 (4.0) ^{※3} | 0.43 | | | | |
| | | YK350XG | 350 | | | | | | |
| | | YK400XG | 400 | | | | | | |
| | | ハイコスト パフォーマンスモデル | YK400XE-4 | | | 400 | 4.0 (3.0) ^{※3} | 0.41 | |
| | | 完全ベルトレス モデル | YK500XGL | | | 500 | 5.0 (4.0) ^{※3} | 0.48 | |
| 完全ベルトレス モデル | 中型タイプ | YK500XG | 500 | 10.0 | 0.42 | | | | |
| | | ハイコスト パフォーマンスモデル | YK510XE-10 | 510 | 10.0 | 0.38 | | | |
| | | 完全ベルトレス モデル | YK600XGL | 600 | 5.0 (4.0) ^{※3} | 0.53 | | | |
| | | 完全ベルトレス モデル | YK600XG | 600 | 10.0 | 0.43 | | | |
| | | ハイコスト パフォーマンスモデル | YK610XE-10 | 610 | 10.0 (9.0) | 0.39 | | | |
| | 完全ベルトレス モデル | YK600XGH | 600 | 20.0 (19.0) ^{※3} | 0.47 | | | | |
| | 完全ベルトレス モデル | 大型タイプ | YK700XGL | 700 | 10.0 (9.0) ^{※3} | 0.50 | | | |
| | | | ハイコスト パフォーマンスモデル | YK710XE-10 | 710 | 10.0 (9.0) ^{※3} | 0.42 | | |
| | | | 完全ベルトレス モデル | YK700XG | 700 | 20.0 (19.0) ^{※3} | 0.42 | | |
| | | | 完全ベルトレス モデル | YK800XG | 800 | | 0.48 | | |
| 完全ベルトレス モデル | | | YK900XG | 900 | 0.49 | | | | |
| 完全ベルトレス モデル | YK1000XG | 1000 | 0.49 | | | | | | |
| — | — | YK1200X | 1200 | 50.0 | 0.91 | | | | |
| 壁取付け・インバースモデル | — | YK300XGS ^{※2} | 300 | 5.0 (4.0) ^{※3} | 0.49 | | | | |
| | | YK400XGS ^{※2} | 400 | | | | | | |
| | | YK500XGS | 500 | 10.0 | | 0.45 | | | |
| | | YK600XGS | 600 | | | | | | |
| | | YK700XGS | 700 | 20.0 | | | 0.42 | | |
| | | YK800XGS | 800 | | | | | | |
| | | YK900XGS | 900 | | | | | | |
| | | YK1000XGS | 1000 | | | | | | |
| | | 防塵・防滴モデル | — | YK250XGP | | | 250 | 4.0 | 0.5 |
| | | | | YK350XGP | | | 350 | | 0.52 |
| YK400XGP | 400 | | | 0.5 | | | | | |
| YK500XGLP | 500 | | | 4.0 | 0.66 | | | | |
| YK500XGP | 500 | | | 10.0 | 0.55 | | | | |
| YK600XGLP | 600 | | | 4.0 | 0.71 | | | | |
| YK600XGP | 600 | | | 10.0 | 0.56 | | | | |
| YK600XGHP | 600 | | | 18.0 | 0.57 | | | | |
| YK700XGP | 700 | | | 20.0 | 0.52 | | | | |
| YK800XGP | 800 | | | | 0.58 | | | | |
| YK900XGP | 900 | | | | 0.59 | | | | |
| YK1000XGP | 1000 | | | | | | | | |
| 全方位モデル | — | | | | YK350TW | 350 | 5.0 | 0.32 | |
| | | | | YK500TW | 500 | 5.0 (4.0) ^{※3} | 0.29 | | |

※1. 超小型タイプ: 0.1kg可搬時 (水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時) 全方位タイプ: 1kg可搬時 (水平方向300mm、往復方向25mm往復、粗位置決め時) その他タイプ: 2kg可搬時 (水平方向300mm、往復方向25mm往復、粗位置決め時)

※2. YK300XGS、YK400XGSは受注生産となりますので、納期は弊社までお問い合わせください。

※3. オプション仕様 (ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中出し仕様など) の場合は () 内の最大可搬質量となります。

クリーンスカラロボット

| タイプ | 型式 | アーム長 (mm) | 最大可搬質量 (kg) | 標準サイクルタイム (sec) [※] | ベルトレス構造 |
|--------|-----------|-----------|-------------|------------------------------|---------|
| 超小型タイプ | YK180XC | 180 | 1.0 | 0.42 | ○ |
| | YK220XC | 220 | 1.0 | 0.45 | ○ |
| 小型タイプ | YK250XGC | 250 | 4.0 | 0.5 | ○ |
| | YK350XGC | 350 | 4.0 | 0.52 | ○ |
| | YK400XGC | 400 | 4.0 | 0.5 | ○ |
| 中型タイプ | YK500XC | 500 | 10.0 | 0.53 | - |
| | YK500XGLC | 500 | 4.0 | 0.66 | ○ |
| | YK600XC | 600 | 10.0 | 0.56 | - |
| | YK600XGLC | 600 | 4.0 | 0.71 | ○ |
| 大型タイプ | YK700XC | 700 | 20.0 | 0.57 | - |
| | YK800XC | 800 | 20.0 | 0.57 | - |
| | YK1000XC | 1000 | 20.0 | 0.60 | - |

※超小型タイプ: 0.1kg可搬時 (水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時) その他タイプ: 2kg可搬時 (水平方向300mm、往復方向25mm往復、粗位置決め時)

クリーン単軸ロボット

| タイプ | 型式 | サイズ(mm) [※] | 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 | | |
| FLIP-XCタイプ | C4L C4LH | W45 × H55 | 12 | 4.5 | 1.2 | 720 | 50~400 |
| | | | 6 | 6 | 2.4 | 360 | |
| | | | 2 | 6 | 7.2 | 120 | |
| | C4 C4H | W45 × H55 | 12 | 4.5 | 1.2 | 720 | 50~300 |
| | | | 6 | 6 | 2.4 | 360 | |
| | | | 2 | 6 | 7.2 | 120 | |
| | C5L C5LH | W55 × H65 | 20 | 3 | - | 1000 | 50~800 |
| | | | 12 | 5 | 1.2 | 800 | |
| | | | 6 | 9 | 2.4 | 400 | |
| | C5H C5 | W55 × H65 | 12 | 5 | 1.2 | 800 | 50~600 |
| | | | 6 | 9 | 2.4 | 400 | |
| | C6L | W65 × H65 | 20 | 10 | - | 1000 | 50~800 |
| | | | 12 | 12 | 4 | 800 | |
| | | | 6 | 30 | 8 | 400 | |
| | C6 | W65 × H65 | 12 | 12 | 4 | 800 | 50~600 |
| | | | 6 | 30 | 8 | 400 | |
| | C8 | W80 × H75 | 20 | 12 | - | 1000 | 150~800 |
| | | | 12 | 20 | 4 | 720 | |
| | | | 6 | 40 | 8 | 360 | |
| | C8L | W80 × H75 | 20 | 20 | 4 | 1000 | 150~1050 |
| | | | 10 | 40 | 8 | 600 | |
| | | | 5 | 50 | 16 | 300 | |
| | C8LH | W80 × H75 | 20 | 30 | - | 1000 | 150~1050 |
| | | | 10 | 60 | - | 600 | |
| | | | 5 | 80 | - | 300 | |
| | C10 | W104 × H85 | 20 | 20 | 4 | 1000 | 150~1050 |
| | | | 10 | 40 | 10 | 500 | |
| | | | 5 | 60 | 20 | 250 | |
| | C14 | W136 × H96 | 20 | 30 | 4 | 1000 | 150~1050 |
| | | | 10 | 55 | 10 | 500 | |
| 5 | | | 80 | 20 | 250 | | |
| C14H | W136 × H96 | 20 | 40 | 8 | 1000 | 150~1050 | |
| | | 10 | 80 | 20 | 500 | | |
| | | 5 | 100 | 30 | 250 | | |
| C17 | W168 × H114 | 20 | 80 | 15 | 1000 | 250~1250 | |
| | | 10 | 120 | 35 | 600 | | |
| C17L | W168 × H114 | 50 | 50 | 10 | 1000 | 1150~2050 | |
| | | 20 | 120 | 25 | 1000 | | |
| C20 | W202 × H117 | 10 | - | 45 | 500 | 250~1250 | |
| | | 20 | 120 | 25 | 1000 | | |
| SSCタイプ (TRANSERVO) | SSC04 | W49 × H59 | 12 | 2 | 1 | 600 | 50~400 |
| | | | 6 | 4 | 2 | 300 | |
| | | | 2 | 6 | 4 | 100 | |
| | SSC05 | W55 × H56 | 20 | 4 | - | 1000 | 50~800 |
| | | | 12 | 6 | 1 | 600 | |
| | | | 6 | 10 | 2 | 300 | |
| | SSC05H | W55 × H56 | 20 | 6 | - | 1000 | 50~800 |
| | | | 12 | 8 | 2 | 600(水平) / 500(垂直) | |
| | | | 6 | 12 | 4 | 300(水平) / 250(垂直) | |

※サイズはおおよそその本体断面最大外形です。

クリーン直交ロボット

| タイプ | 型式 | 軸 | 動作範囲 | 最高速度(mm/sec) | 最大可搬質量(kg) |
|-----|----------------|---------------|------------|--------------|------------|
| 2軸 | SXYxC | X | 150~1050mm | 1000 | 20 |
| | | Y | 150~650mm | 1000 | |
| 3軸 | SXYxC (ZSC12) | X | 150~1050mm | 1000 | 3 |
| | | Y | 150~650mm | 1000 | |
| | | Z | 150mm | 1000 | |
| | | X | 150~1050mm | 1000 | |
| 3軸 | SXYxC (ZSC6) | Y | 150~650mm | 1000 | 5 |
| | | Z | 150mm | 500 | |
| | | X | 150~1050mm | 1000 | |
| 4軸 | SXYxC (ZRSC12) | Y | 150~650mm | 1000 | 3 |
| | | Z | 150mm | 1000 | |
| | | R | 360° | 1020°/sec | |
| | | X | 150~1050mm | 1000 | |
| | 4軸 | SXYxC (ZRSC6) | Y | 150~650mm | 1000 |
| Z | | | 150mm | 500 | |
| R | | | 360° | 1020°/sec | |
| X | | | 150~1050mm | 1000 | |

YRG 電動グリッパ

| タイプ | 型式 | 把持力(N) | 開閉ストローク(mm) | 最高速度(mm/sec) | 繰り返し位置決め精度(mm) | 本体重量(g) |
|--------------|------------|--------|-------------|--------------|----------------|---------|
| 小型シングルカム | YRG-2005SS | 5 | 3.2 | 100 | ±0.02 | 90 |
| | YRG-2010S | 6 | 7.6 | 100 | ±0.02 | 160 |
| シングルカム | YRG-2815S | 22 | 14.3 | 100 | ±0.02 | 300 |
| | YRG-4225S | 40 | 23.5 | 100 | ±0.02 | 580 |
| | YRG-2005W | 50 | 5 | 60 | ±0.03 | 200 |
| ダブルカム | YRG-2810W | 150 | 10 | 60 | ±0.03 | 350 |
| | YRG-4220W | 250 | 19.3 | 45 | ±0.03 | 800 |
| | YRG-2020FS | 50 | 19 | 50 | ±0.01 | 420 |
| ネジタイプ ストレート形 | YRG-2840FS | 150 | 38 | 50 | ±0.01 | 880 |
| | YRG-2020FT | 50 | 19 | 50 | ±0.01 | 420 |
| ネジタイプ ティー形 | YRG-2840FT | 150 | 38 | 50 | ±0.01 | 890 |
| | YRG-2004T | 2.5 | 3.5 | 100 | ±0.03 | 90 |
| 三つ爪タイプ | YRG-2013T | 2 | 13 | 100 | ±0.03 | 190 |
| | YRG-2820T | 10 | 20 | 100 | ±0.03 | 340 |
| | YRG-4230T | 20 | 30 | 100 | ±0.03 | 640 |

●把持力制御:30~100%(1%単位) ●速度制御:20~100%(1%単位) ●加速度制御:1~100%(1%単位)
●多点位置制御:最大10,000点 ●ワークサイズ判定:0.01mm 単位(ZON信号による)

YA 垂直多関節ロボット

| 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) |
|-----|---------|----------------|----|----------------------|-----------|-----------|
| 6軸 | YA-RJ | ハンドリング (汎用) | 6軸 | 1(最大2) ^{※1} | 909 | 545 |
| | YA-R3F | | | 3 | 804 | 532 |
| | YA-R5F | | | 5 | 1193 | 706 |
| | YA-R5LF | | | 5 | 1560 | 895 |
| | YA-R6F | | | 6 | 2486 | 1422 |
| 7軸 | YA-U5F | 組立て・配膳 | 7軸 | 5 | 1007 | 559 |
| | YA-U10F | | | 10 | 1203 | 720 |
| | YA-U20F | | | 20 | 1498 | 910 |

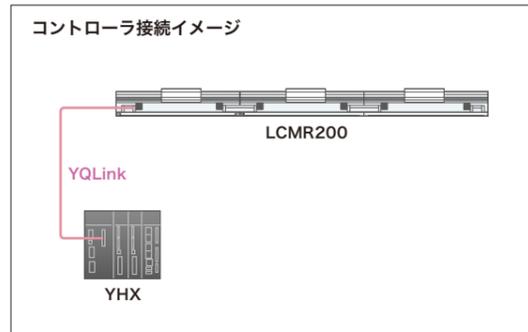
※1:1kgを超える場合は動作範囲が異なります。可搬質量に合わせた動作範囲でご使用ください。

LCMR200

リニアコンベアモジュール

| 基本仕様 | | |
|----------------|---------------------------|---|
| 駆動方式 | ムービングマグネット式コア付リニアモータ | |
| 位置検出 | 磁気式アブソリュート位置センサ | |
| 最大可搬質量 | 15kg | |
| 最高速度 | 2,500mm/sec ^{*1} | |
| 繰り返し位置決め精度 | ±5μm | |
| ロボットスライダ間機差 | ±30μm (ノック穴基準) | |
| 最大連結ストローク | 25.5m ^{*2} | |
| 最大ロボットスライダ数 | 64台 ^{*2} | |
| ロボットスライダ間最小ピッチ | 210mm ^{*3} | |
| 本体外形 | 本体断面最大外形 | W175×H109mm(ロボットスライダ込み) |
| | リニアモジュール長 | 200/300/500/1000 |
| | ロボットスライダ長 | 198mm |
| 本体質量 | リニアモジュール | 約20kg(リニアモジュール1mあたり) |
| | ロボットスライダ | 2.4kg |
| 電源 | 制御電源 | DC48V 所要電力[W]=75[W/m]×モジュール全長[m] ^{*4} |
| | モータ電源 | DC48V 当社指定機種 ^{*5} |
| 使用環境 | 使用温度 | 0°C~40°C ^{*6} |
| | 保存温度 | -10°C~65°C |
| | 使用湿度 | 35%~85%RH (結露なきこと) |
| コントローラ | YHXコントローラ | |

- *1. 搬送質量が10kgを超える場合は、質量に応じて2,000mm/secまで下がります。
- *2. システム構成により異なる場合があります。
- *3. ロボットスライダに搭載する治具バレットの方が長い場合は、治具バレット長+10mmとなります。
- *4. オプションの600W電源で8m、1000W電源で13.3mまでのリニアモジュールに供給可能です。
- *5. オプションの電源で2台までのロボットスライダに供給可能です。(AC200-240V入力時)。
- *6. LCMR200の運転は、設置・調整を実施した環境温度±5°Cで行ってください。
- *7. YHXコントローラ用に別途電源が必要です。



YHX

- ・LCMR200用コントローラ
- ・GX用コントローラ

ホストコントローラユニット YHX-HCU

| 項目 | | ホストコントローラユニット |
|--------------|--------|---|
| 電源 | 制御電源 | 電圧：DC21.6～26.4V (24V ±10%) 電流：3.5A (PoE 分含む) |
| | | 外部 I/F |
| コネクタ | HMI | プログラミングパッド接続コネクタ |
| | SAFETY | 非常停止接点出力 イネーブルスイッチ接点出力 非常停止入力 |
| | MODE | CPU OK 出力 プログラミングパッド AUTO/MANUAL 選択キースイッチ出力 |
| インジケータ | LCD | 128×64 ドット, 黄 |
| サイズ | | 41.6×150×125 (mm) |
| 重量 | | 750g |
| 保護構造 / 保護クラス | | IP20 / クラス 1 |

ドライバパワーユニット YHX-DPU

| 項目 | | ドライバパワーユニット |
|--------------|----------|---|
| 電源 | 制御電源 | 電圧：DC21.6～26.4V (24V ±10%) 電流：0.5A |
| | 主電源 | 入力：単相 / 三相 AC180～253V (AC200～230V ±10%) , 50/60Hz 電源容量：単相 3.5kVA 三相 6kVA 単相 1.6kW 以内, 三相 3.0kW 以内 / ドライバユニット 16 台 (16 軸) 以内 |
| コネクタ | 回生 | 回生ユニット接続コネクタ |
| | 外部 I/F | YQLink |
| | ABS バッテリ | ABS バッテリ接続コネクタ |
| サイズ | | 63.2×150×125 (mm) |
| 重量 | | 1050g |
| 保護構造 / 保護クラス | | IP20 / クラス 1 |

ドライバユニット / サーボモータ仕様 (30A/10A) YHX-A30/A10

| 項目 | | ドライバユニット 30A/10A |
|--------------|------|---|
| 電源 | 制御電源 | 電圧：DC21.6～26.4V (24V ±10%) 電流：0.8A (ブレーキユニット電源含む) |
| | コネクタ | ENC.A エンコーダ入力 ENC.B エンコーダ入力 (専用用途) STOP ゲートオフ入力 2点 ゲート状態出力 1点 MOTOR モータ駆動電源出力 ブレーキ電源出力 ABS バッテリ ABS バッテリ接続コネクタ ファンユニット用コネクタ ファンユニット接続用途 (YHX-A30 はファンユニット付属) ブレーキユニット用コネクタ ブレーキユニットを接続可 |
| サイズ | | 31.6×150×125 (mm) |
| 重量 | | 30A : 570g (付属ファンユニット含む) / 10A : 560g |
| 保護構造 / 保護クラス | | IP20 / クラス 1 |

YQLink 拡張ユニット YHX-YQL

| 項目 | | YQLink 拡張ユニット |
|--------------|------|--|
| 電源 | 制御電源 | 電圧：DC21.6V～DC26.4V (DC24V ±10%) 電流：0.3A |
| | コネクタ | 外部 I/F YQLink SAFETY 非常停止入力 |
| サイズ | | 31.6×150×125 (mm) |
| 重量 | | 380g |
| 保護構造 / 保護クラス | | IP20 / クラス 1 |

回生ユニット YHX-RU

| 項目 | | 回生ユニット |
|--------------|----|------------------------------|
| 電源 | 入力 | DC254～357V (コントローラ DCBUS 接続) |
| コネクタ | | 回生コネクタ (回生ユニット接続用、回生ユニット増設用) |
| サイズ | | 62.5×180×110 (mm) |
| 重量 | | 1450g |
| 保護構造 / 保護クラス | | IP20 / クラス 1 |

LCM100 リニアコンベアモジュール

| 基本仕様 | |
|------------|---|
| 機種 | LCM100-4M/3M/2MT |
| 駆動方式 | ムービングマグネット式 フラットコア付きリニアモータ |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.015mm(スライダ単体) ^{※1} 幅0.1mm(全スライダ間相互差) ^{※2} |
| スケール | 磁気式/分解能5μm |
| 最高速度 | 3000mm/sec |
| 最高加速度 | 2G |
| 最大可搬質量 | 15kg ^{※3※4} |
| 定格推力 | 48N |
| モジュール全長 | 640mm(4M)/480mm(3M)/400mm(2MT循環用) |
| 最大連結数 | 16 全長:10240mm |
| 最大スライダ数 | 16台(16モジュール連結時) |
| スライダ間最小距離 | 420mm |
| スライダ間高さ相互差 | 0.08mm |
| 本体断面最大外形 | W136.5mm×H155mm(スライダ込み) |
| 軸受け方式 | ガイドレール1本・2ブロック(リテーナ付) |
| モジュール質量 | 12.5kg(4M)/9.4kg(3M)/7.6kg(2MT) |
| スライダ質量 | 2.4kg/3.4kg(ベルトモジュール使用時) |
| ケーブル長 | 3m/5m |
| コントローラ | LCC140 |

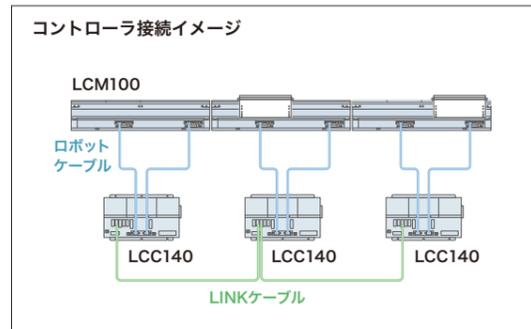
※1: 単一スライダによる同一方向から位置決め時(片振り)の繰返し位置決め精度です。
 ※2: RFIDによる位置補正機能使用時の片振りでの位置決め精度です。
 ※3: 1スライダあたりの質量です。
 ※4: ベルトモジュールと混在使用時は、スライダにベルト専用パーツが付くため14kgとなります。

ベルトモジュール

| 基本仕様 | |
|----------|-------------------------|
| 機種 | LCM100-4B/3B |
| 駆動方式 | ベルト背面押圧駆動 |
| 軸受け方式 | ガイドレール1本/2ブロック(リテーナ付) |
| 最高速度 | 560mm/sec |
| 最大可搬質量 | 14kg |
| モジュール長 | 640mm(4B)/480mm(3B) |
| 最大スライダ数 | 1台/1モジュール |
| 本体断面最大外形 | W173.8mm×H155mm(スライダ込み) |
| ケーブル長 | 無し |
| コントローラ | 専用ドライバ(内蔵) |
| 電源 | DC24V 5A |
| 通信I/F | 専用入出力 16点 |
| モジュール質量 | 11.2kg(4B)/8.8kg(3B) |

LCC140 LCM100用コントローラ

| 基本仕様 | |
|-------------|---|
| 制御可能ロボット | リニアコンベアモジュール LCMシリーズ |
| 外径寸法 | W402.5×H229×D106.5mm |
| 本体質量 | 4.8kg |
| 入力電源電圧 | 単相AC200~230V±10%以内(50/60Hz) |
| 最大消費電力 | 350VA(LCM100-4M スライダ1台駆動時) |
| 外部入出力 | SAFETY |
| | RS232C(RFID専用) RS232C(HPB/POPCOM+兼用) |
| ネットワークオプション | CC-Link Ver. 1.10対応 リモートデバイス局(2局) |
| | DeviceNet™ スレーブ1ノード EtherNet/IP™ アダプタ 2ポート |
| プログラミングボックス | HPB, HPB-D(ソフトウェアバージョン24.01以降) |

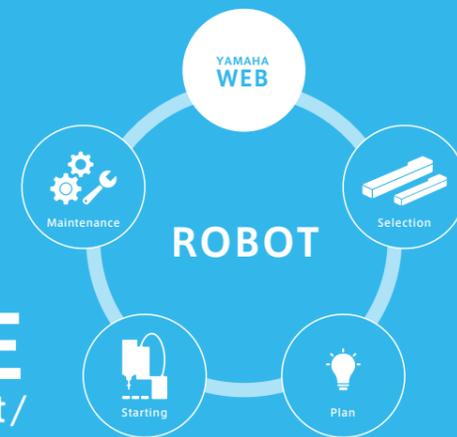


WEBサイトから登録受付中!

選定から設計、立ち上げ、メンテナンスまで
お役立ちコンテンツが満載。

YAMAHA ROBOT WEB MEMBER SITE

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>



ヤマハロボットメンバーサイトでは、ロボットを導入する際、選定や設計のタイミングでご活用いただける情報をご提供しています。また、立ち上げやメンテナンス時にお役立いただけるコンテンツをご用意しています。

メンバーサイトコンテンツ



選定

設計

立ち上げ

メンテナンス

サイクルタイムシミュレーション

機種選定時のタクト計算に
簡単なパラメータを入力
ロボット型式・動作ストローク・搬送質量・加減速など簡単なパラメータを入力

総移動時間 等速時間
加減速時間 等速距離
加減速距離

などを自動計算!

寿命計算システム

機種選定や搬送物形状設計に
簡単なパラメータを入力
ロボット型式・設置方向・動作ストローク・速度設定・搬送質量・偏心量などを入力

ガイド寿命距離 加減速時間
ボールネジ移動距離 等速時間
総移動時間 等速距離

などを自動計算!

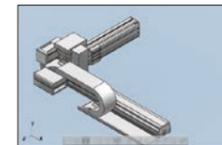
CADデータのダウンロード

生産ライン設計・装置設計、
レイアウト・動作範囲の確認に
ヤマハロボット及びコントローラの2D/3DのCADデータをダウンロードできます。

2D CADデータのダウンロード



3D CADデータのダウンロード



取扱説明書のダウンロード

- ユーザーマニュアル
- 設置マニュアル
- メンテナンスマニュアル

操作方法や設定方法だけでなく、ロボットの設置方法やコントローラの外部配線例などが記載されているため、セットアップ前の作業にお役立ていただけます。また、部品交換方法も掲載しておりますので、パーツリストと併用しながら保全活動にもご活用ください。

TS-Manager無償版ダウンロード

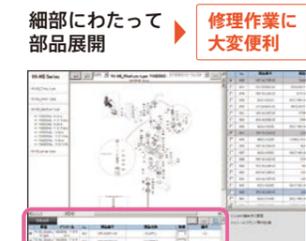
トラブル時でも安心。正規版が手元に無くてもデータバックアップやデータ転送が可能!

TS-Manager(無償版)で出来ること

- ロボットデータの初期化
- コントローラからPCへのデータ転送
- PCからコントローラへのデータ転送
- アラーム履歴の取得

パーツカタログシステム

パーツリスト閲覧・見積依頼も可能
ヤマハロボットのパーツリストを公開しています。部品によっては、選択された部品に付随して交換が必要な部品や推奨交換部品が表示されるため、保全活動にご活用いただけます。



細部にわたって部品展開
修理作業に大変便利

選択した部品をそのまま見積依頼していただくことも可能。

メンバーサイト新規登録までの流れ

TOPページから新規登録画面へ

URL <https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>



こちらから新規登録画面へ進む



MEMO

MEMO



安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

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。



ヤマハ発動機株式会社

お問い合わせ先

 **0120-808-693**

【受付時間】 月～金曜日 8:45～19:45
土曜日 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