

世界で活躍中のFLIP-Xシリーズ 小型単軸ロボットが構造も新たにリニューアル

- ・ 最大可搬質量30kg / 最大ストローク800mmで充実のラインナップ
- ・ カップリング構造でメンテナンスがさらにしやすく
- ・ 外形、取り付け寸法は従来機種と互換性あり
- ・ 標準仕様でノック穴追加



ヤマハ小型単軸ロボット

標準タイプ

T4L/T4LH/T5L/T5LH/T6L

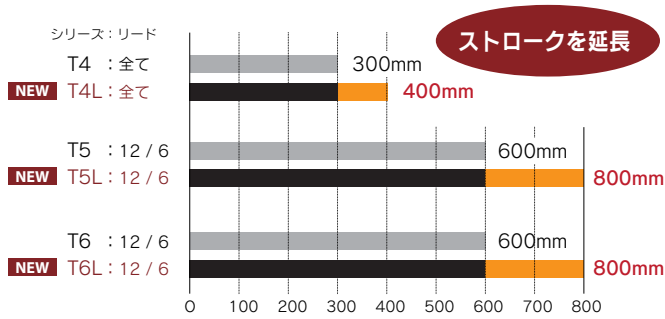
クリーンタイプ

C4L/C4LH/C5L/C5LH/C6L

世界で活躍中のFLIP-Xシリーズ小型単軸ロボットが構造も新たにリニューアル
最大可搬質量30kg / 最大ストローク800mmで充実のラインナップに生まれ変わりました。
カップリング構造でメンテナンスがさらにしやすく。
外形、取付寸法は従来機種と互換を維持。
標準仕様でノック穴も追加しました。

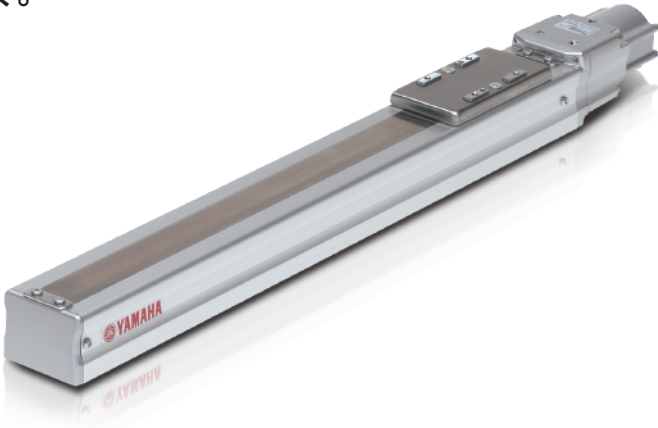
■ ストロークを延長&リードバリエーション追加

各モデルともに最長ストロークを延長。これまで上位機種を使用しなければならなかった用途にも対応可能です。
クリーンタイプは新たにリード20mmのモデルを追加。より高速な搬送が可能となり、装置のタクトアップに寄与します。



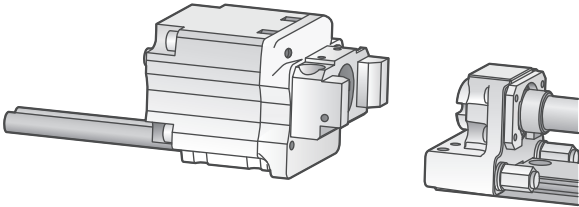
■ 従来機種と取付互換で置き換えも容易

ロボットの取付寸法は従来機との互換を維持しました。新規の用途はもちろん、旧機種からの置き換えもスムーズに行えます。
さらに、これまでご要望の多かったノック穴も追加。
T4L/T5L/T6Lシリーズ全機種に標準となりました。



■ カップリング構造でメンテナンス性が向上

ロボット本体の全長を同等に保ちながら、従来のダイレクトカップリング構造からカップリング構造に変更。これにより、モータ交換などのメンテナンスが容易になりました。



■ 用途に合わせて選べるコントローラ

コントローラは、ポイントトレース、プログラム、パルス列などの制御方法から用途に合わせて選べる豊富なラインナップをご用意しています。
また、TS-XおよびSR1-Xは入力電源を100V/200Vから選択可能です。

基本仕様

機 種		標準タイプ									クリーンタイプ								
		T4L / T4LH			T5L / T5LH			T6L			C4L / C4LH			C5L / C5LH			C6L		
モータ出力(W)		30			30			60			30			30			60		
繰返し位置決め精度(mm)※1		±0.02			±0.02			±0.02			±0.02			±0.02			±0.02		
駆動方式		ボールネジφ8(C10)			ボールネジφ12(C10)			ボールネジφ12(C10)			ボールネジφ8(C10)			ボールネジφ12(C10)			ボールネジφ12(C10)		
ボールネジリード(mm)		12	6	2	20	12	6	20	12	6	12	6	2	20	12	6	20	12	6
最高速度(mm/sec)		720	360	120	1200	800	400	1333	800	400	720	360	120	1000	800	400	1000	800	400
最大可搬質量(kg)	水平	4.5	6	6	3	5	9	10	12	30	4.5	6	6	3	5	9	10	12	30
	垂直	1.2	2.4	7.2	-	1.2	2.4	-	4	8	1.2	2.4	7.2	-	1.2	2.4	-	4	8
定格推力(N)		32	64	153	19	32	64	51	85	170	32	64	153	19	32	64	51	85	170
ストローク(mm)		50～400			50～800			50～800			50～400			50～800			50～800		
全長(水平使用時)		ストローク+198			ストローク+201.5			ストローク+247.5			ストローク+205			ストローク+201.5			ストローク+247.5		
全長(垂直使用時)		ストローク+236			ストローク+239.5			ストローク+285.5			ストローク+240			ストローク+236.5			ストローク+282.5		
最大外形寸法(mm)		W45 x H53			W55 x H52			W65 x H56			W45 x H53			W55 x H52			W65 x H56		
クリーン度(ISO)		-									クラス 3			クラス 3			クラス 3		
吸引量(Nl/min)※3		-									50	30	15	80	50	30	80	50	30
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ x 1 レール																	
位置検出器		レゾルバ※2																	
分解能(パルス / 回転)		16384																	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。 ※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様・アブソ仕様ともに共通です。 ※3. ISO14644-1 クラス3相当、吸引プロア使用時。必要吸引量は使用状況、使用環境で異なります。

注文型式

● 標準タイプ

T5L							ERC	
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	クリス変更	ストローク	ケーブル長	コントローラ	I/Oコネクタ仕様
T4L	20:20mm ^{*1}	無記入:ブレーキなし	無記入:標準	無記入:標準	50~800 ^{*3}	3L:3.5m		CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準)
T5L	12:12mm	BK:ブレーキ付き	Z:反モータ側	GC:クリーン	(50mmピッチ)	5L:5m		CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)
	6:6mm					10L:10m		
	2:2mm ^{*2}					3K/5K/10K (耐屈曲)		

T6L							TSX*05			
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	クリス変更	ストローク	ケーブル長	ポジション	LCDモニタ	入出力選択	バッテリー
T4LH	20:20mm ^{*1}	無記入:ブレーキなし	無記入:標準	無記入:標準	50~800 ^{*3}	3L:3.5m	TSX105:100V	無記入:なし	N:NPN	B:あり
T5LH	12:12mm	BK:ブレーキ付き	Z:反モータ側	GC:クリーン	(50mmピッチ)	5L:5m	TSX205:200V	L:LCD付き	P:PNP	(アブソ仕様)
T6L	6:6mm					10L:10m			CC:CC-Link	N:なし
	2:2mm ^{*2}					3K/5K/10K (耐屈曲)			DN:DeviceNet	(インクリ仕様)

SR1-X05							RDX-05			
コントローラ	CE対応	入出力選択	バッテリー				ロボットドライバ	回生装置 ^{*4}		
	無記入:標準	N:NPN	B:あり					無記入:なし		
	E:CE仕様	P:PNP	(アブソ仕様)					RBRT:回生装置付き		
		CC:CC-Link	N:なし							
		DN:DeviceNet	(インクリ仕様)							
		PB:Profibus								

- ※1. リード20mmはT5L/T5LH/T6Lのみ選択可能 (T4L/T4LHでは選択できません)。
 ※2. リード2mmはT4L/T4LHのみ選択可能 (T5L/T5LH/T6Lでは選択できません)。
 ※3. T4L/T4LHの有効ストロークは50~400mmです。
 ※4. T6LでRDXをご使用の場合は、回生装置RBRTが必要です。

● クリーンタイプ

C5L							ERC	
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更 ^{*3}	ストローク	ケーブル長	コントローラ	I/Oコネクタ仕様
C4L	20:20mm ^{*1}	無記入:ブレーキなし	LJ:左(標準)	無記入:標準	50~800 ^{*4}	3L:3.5m		CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準)
C5L	12:12mm	BK:ブレーキ付き	RJ:右	Z:反モータ側	(50mmピッチ)	5L:5m		CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)
	6:6mm					10L:10m		
	2:2mm ^{*2}					3K/5K/10K (耐屈曲)		

C6L							TSX*05			
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長	ポジション	LCDモニタ	入出力選択	バッテリー
C4LH	20:20mm ^{*1}	無記入:ブレーキなし	LJ:左(標準)	無記入:標準	50~800 ^{*3}	3L:3.5m	TSX105:100V	無記入:なし	N:NPN	B:あり
C5LH	12:12mm	BK:ブレーキ付き	RJ:右	Z:反モータ側	(50mmピッチ)	5L:5m	TSX205:200V	L:LCD付き	P:PNP	(アブソ仕様)
C6L	6:6mm					10L:10m			CC:CC-Link	N:なし
	2:2mm ^{*2}					3K/5K/10K (耐屈曲)			DN:DeviceNet	(インクリ仕様)

SR1-X05							RDX-05			
コントローラ	CE対応	入出力選択	バッテリー				ロボットドライバ	回生装置 ^{*4}		
	無記入:標準	N:NPN	B:あり					無記入:なし		
	E:CE仕様	P:PNP	(アブソ仕様)					RBRT:回生装置付き		
		CC:CC-Link	N:なし							
		DN:DeviceNet	(インクリ仕様)							
		PB:Profibus								

- ※1. リード20mmはC5L/C5LH/C6Lのみ選択可能 (C4L/C4LHでは選択できません)。
 ※2. リード2mmはC4L/C4LHのみ選択可能 (C5L/C5LH/C6Lでは選択できません)。
 ※3. C4L/C4LHの有効ストロークは50~400mmです。
 ※4. C6LでRDXをご使用の場合は、回生装置RBRTが必要です。

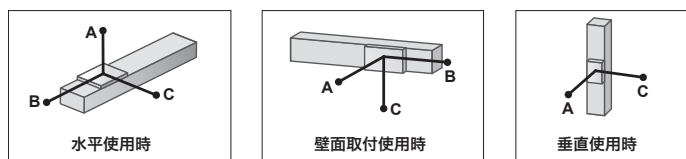
■ 対応コントローラ

T4L / T5L / C4L / C5L	T4LH / T5LH / T6L / C4LH / C5LH / C6L			
ERC	RDX	TS-X	SR1-X	RCXシリーズ
				
24V	200V	100V 200V	100V 200V	200V
・ バルス列 / プログラム / ポイントトレース ・ 1000ポイント ・ インクリメンタル専用	・ バルス列専用	・ ポイントトレース ・ 255ポイント ・ フィールドネットワーク対応	・ プログラム / ポイントトレース / リモートコマンド / オンライン命令 ・ 1000ポイント ・ フィールドネットワーク対応	・ プログラム / ポイントトレース / リモートコマンド / オンライン命令 ・ 10000ポイント ・ フィールドネットワーク対応

1軸用

多軸用

許容オーバーハング量



T4L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	433	87	180
	4.5kg	223	33	75
リード6	3kg	515	58	135
	6kg	340	26	62
リード2	3kg	1585	58	142
	6kg	755	27	66

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	149	54	376
	4.5kg	50	1	148
リード6	3kg	107	24	380
	6kg	31	0	195
リード2	3kg	113	24	1180
	6kg	32	0	440

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	125	125
	2.4kg	56	57
リード6	3kg	41	42
	7.2kg	0	0

C4L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
リード6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
リード2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
リード6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
リード2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	121	122
	2.4kg	52	54
リード6	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

T4LH

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	341	90	174
	4.5kg	172	37	72
リード6	3kg	355	58	134
	6kg	235	27	62
リード2	3kg	1005	59	142
	6kg	520	27	66

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	140	73	300
	4.5kg	47	22	119
リード6	3kg	105	42	260
	6kg	31	11	135
リード2	3kg	113	42	810
	6kg	32	11	305

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	122	121
	2.4kg	56	57
リード6	3kg	41	42
	7.2kg	0	0

C4LH

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	339	90	174
	4.5kg	169	37	72
リード6	3kg	352	58	133
	6kg	234	27	62
リード2	3kg	1015	59	142
	6kg	520	27	66

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード12	2kg	136	72	295
	4.5kg	44	20	111
リード6	3kg	101	41	254
	6kg	27	10	127
リード2	3kg	110	41	805
	6kg	28	10	290

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	118	118
	2.4kg	52	584
リード6	3kg	38	39
	7.2kg	0	0

T5L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	600	323	683
	3kg	675	103	247
リード12	2kg	1107	159	406
	5kg	555	59	155
リード6	3kg	1498	104	294
	9kg	628	31	89

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	600	291	600
	3kg	215	73	589
リード12	2kg	368	127	1082
	5kg	127	30	449
リード6	3kg	263	73	970
	9kg	54	0	400

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	242	240
	2.4kg	113	113

C5L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
リード12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
リード6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
リード12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
リード6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	246	245
	2.4kg	110	110

T5LH

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	967	324	598
	3kg	429	104	226
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	551	304	925
	3kg	185	89	378
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	240	239
	2.4kg	109	110

C5LH

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	1099	324	645
	3kg	488	104	241
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	1kg	602	303	950
	3kg	197	87	432
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1.2kg	240	239
	2.4kg	109	110

T6L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	2kg	319	184	234
	6kg	98	37	77
	10kg	64	0	55
リード12	3kg	624	125	335
	8kg	273	41	121
	12kg	216	24	77
リード6	5kg	694	73	236
	10kg	374	33	109
	30kg	159	0	25

■壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	2kg	234	152	265
	6kg	61	13	71
	10kg	30	0	42
リード12	3kg	293	96	510
	8kg	89	14	210
	12kg	43	0	130
リード6	5kg	204	45	530
	10kg	72	0	245
	30kg	0	0	0

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1kg	355	352
	2kg	165	165
	4kg	70	72
リード6	2kg	171	172
	4kg	73	74
	8kg	23	26

C6L

■水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リード20	2kg	433	192	295
	6kg	145	59	104
	10kg	110	33	75
リード12	3kg	622	125	336
	8kg	271	41	121
	12kg	214	24	76
リード6	5kg	692	73	236
	10kg	372	33	109
	30kg	157	0	25

■壁面取付使用時 (単位: mm)

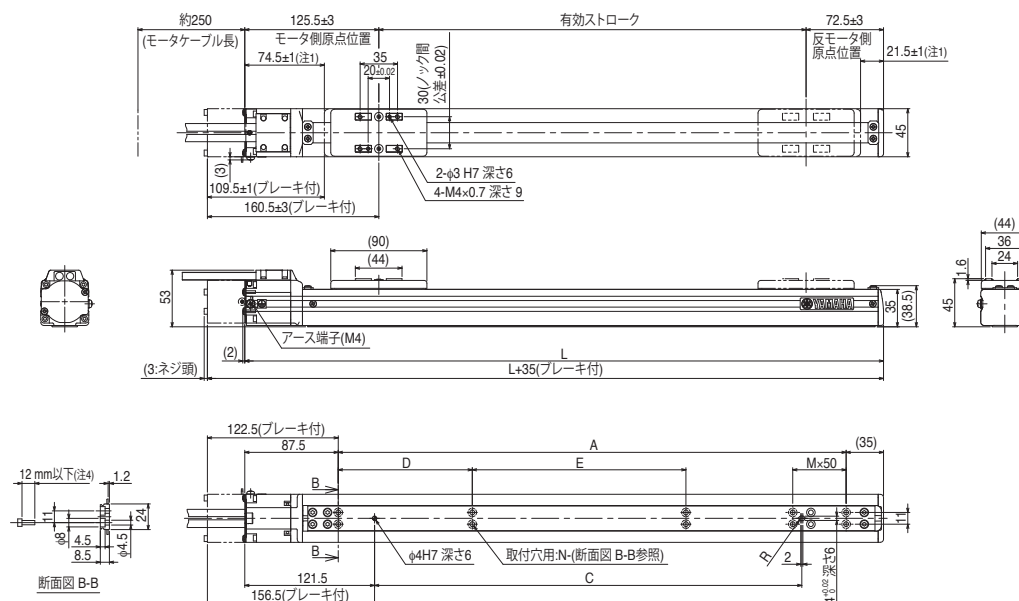
		A	B	C
リード20	2kg	300	174	365
	6kg	83	44	105
	10kg	43	18	71
リード12	3kg	291	96	317
	8kg	87	13	110
	12kg	41	0	126
リード6	5kg	202	45	237
	10kg	70	5	97
	30kg	0	0	0

■垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リード12	1kg	353	351
	2kg	163	164
	4kg	68	70
リード6	2kg	169	170
	4kg	71	73
	8kg	21	24

※ 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。

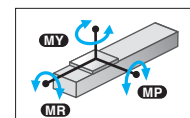
T4L / T4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	-	-	-	-	125.5	125.5	125.5	125.5
E	-	-	-	-	-	200	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
質量 (kg) 注4	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						
	リード6	360						
	リード2	120						

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
 注2. モータケプルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. 取付けに使用する六角穴付きボルト<M4×0.7>は、首下長さ12mm以下としてください。

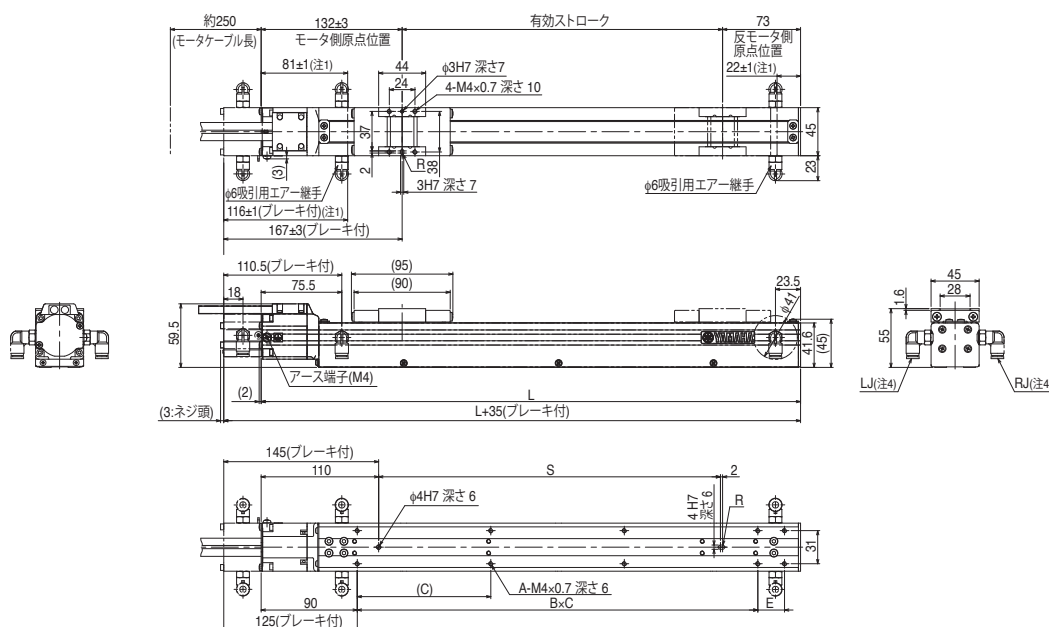
■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	15
MP	19
MR	18

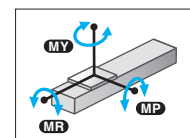
C4L / C4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
質量 (kg) 注4	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						
	リード6	360						
	リード2	120						

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
 注2. モータケプルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. 取付けに使用する六角穴付きボルト<M4×0.7>は、首下長さ12mm以下としてください。

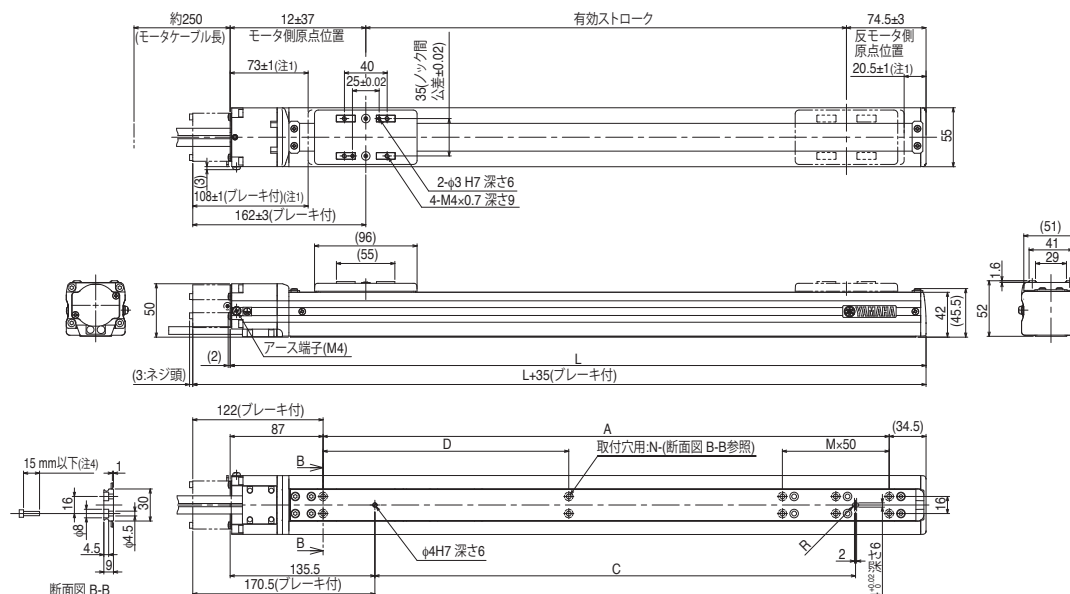
■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	15
MP	19
MR	18

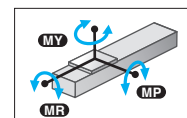
T5L / T5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	-	-	-	-	-	-	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
質量 (kg) 注4	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200											960	840	720	660
	リード12	800											640	560	480	440
	リード6	400											320	280	240	220
	速度設定	-											80%	70%	60%	55%

注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

静的許容モーメント

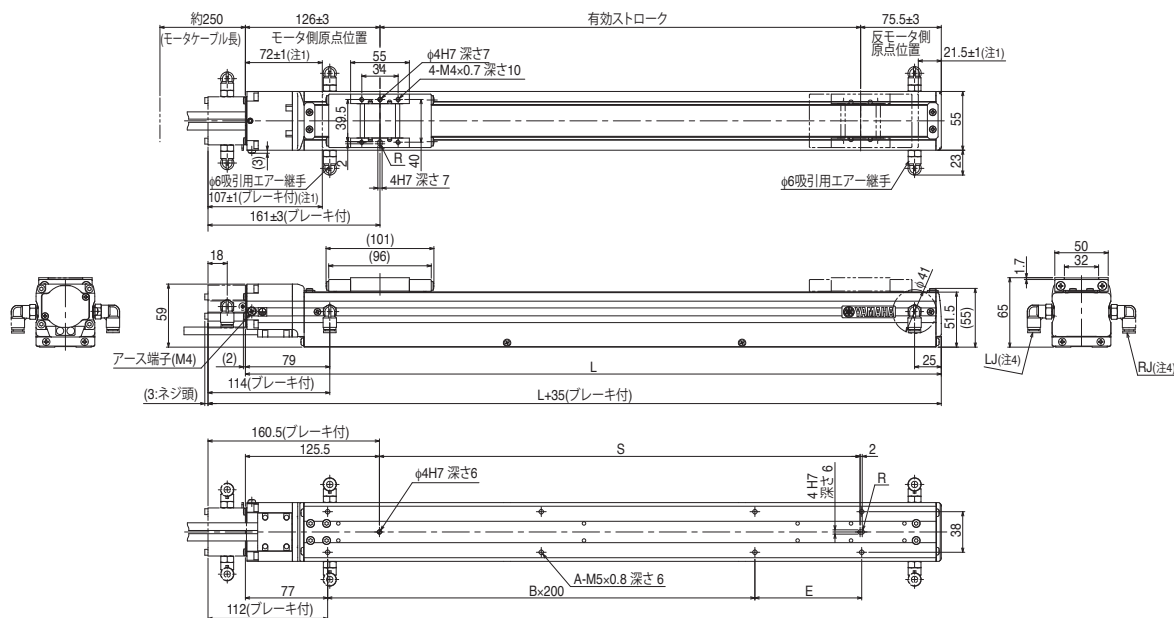


(単位: N・m)

MY	30
MP	34
MR	40

- 注1. 両端からのメカストップ位置です。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. 取付けに使用する六角穴付きボルト<M4x0.7>は、首下長さ15mm以下としてください。

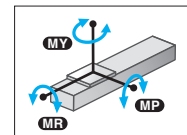
C5L / C5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg) 注4	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
最高速度 (mm/sec)	リード20	1000												900	800	700
	速度設定	-												90%	80%	70%
	リード12	800												640	560	440
	リード6	400												320	280	220
	速度設定	-												80%	70%	60%

注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

静的許容モーメント

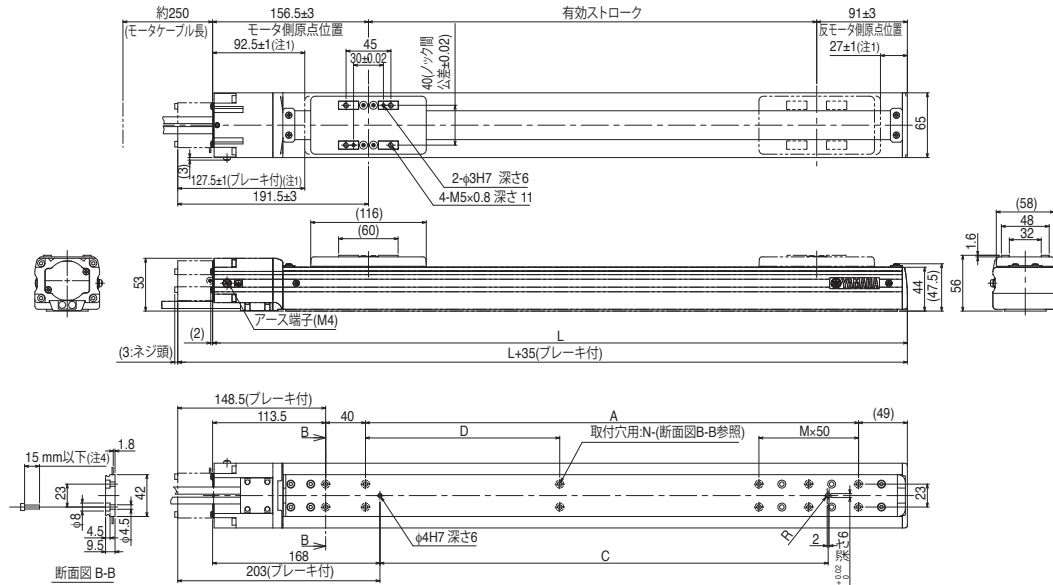


(単位: N・m)

MY	30
MP	34
MR	40

- 注1. 両端からのメカストップ位置です。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。

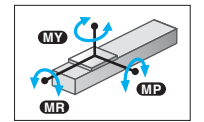
T6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	-	-	-	-	-	-	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
質量 (kg) 注4	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	1000	866	800
	リード12	800											680	600	520	480
	リード6	400											340	300	260	240
	速度設定	-											85%	75%	65%	60%

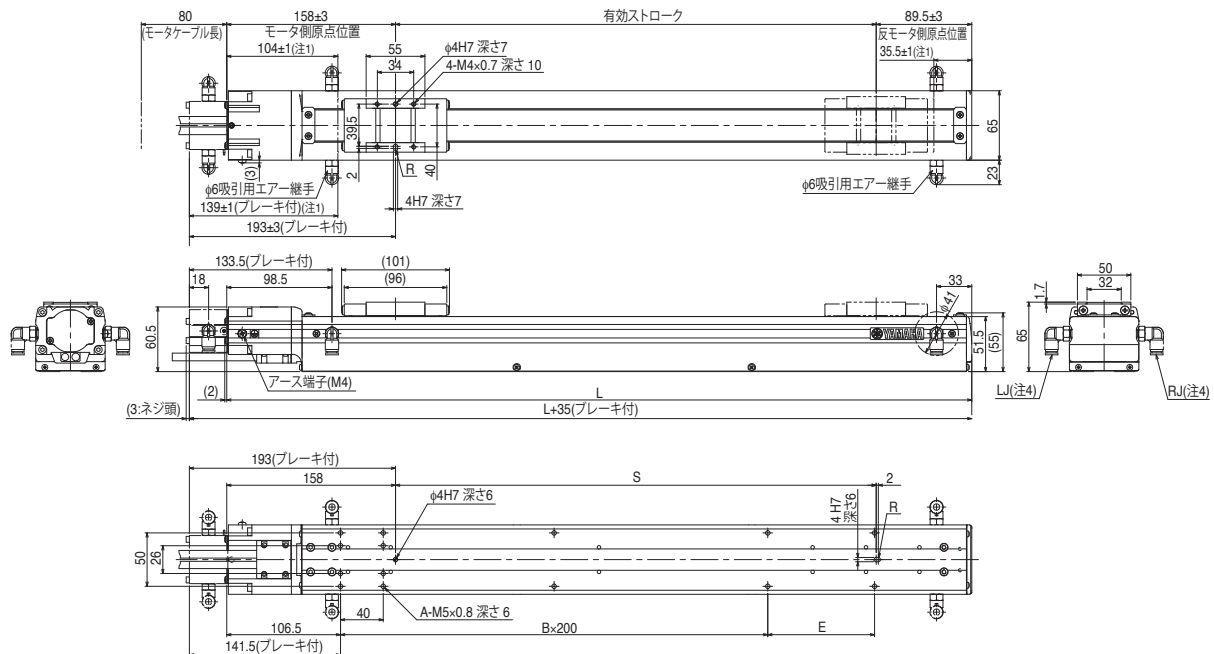
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N·m)	35	40	50

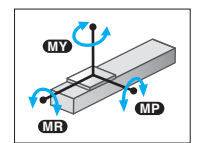
C6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量(kg) 注4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1000												900	800	700	
	速度設定	-												90%	80%	70%	
	リード12	800												640	560	480	440
	リード6	400												320	280	240	220
	速度設定	-												80%	70%	60%	55%

注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N·m)	35	40	50



IM事業部 ロボットビジネス部

〒435-0054 静岡県浜松市中区早出町882

[代表] TEL 053-460-6103 FAX 053-460-6811

[営業] TEL 053-460-6602 [サービス] TEL 053-460-6169

お問い合わせ先 ☎ 0120-808-693

受付時間 8:45～19:45 月～金曜日(弊社指定の休日などを除く)

●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

●中部営業所 (ロボットビジネス部内)

〒435-0054 静岡県浜松市中区早出町882

TEL 053-460-6139 FAX 053-460-6811

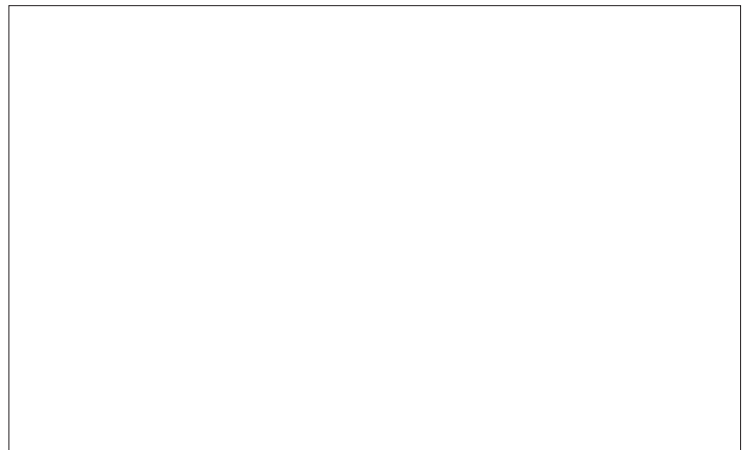
●西日本営業所

〒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

<http://www.yamaha-motor.jp/robot/>

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。