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。

201704-B

YAMAHA
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・日曜日 9:00～17:00
（弊社指定の休日などを除く）

IM 事業部 ロボットビジネス部
〒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 ［サービス］TEL 053-525-8160

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

■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

■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

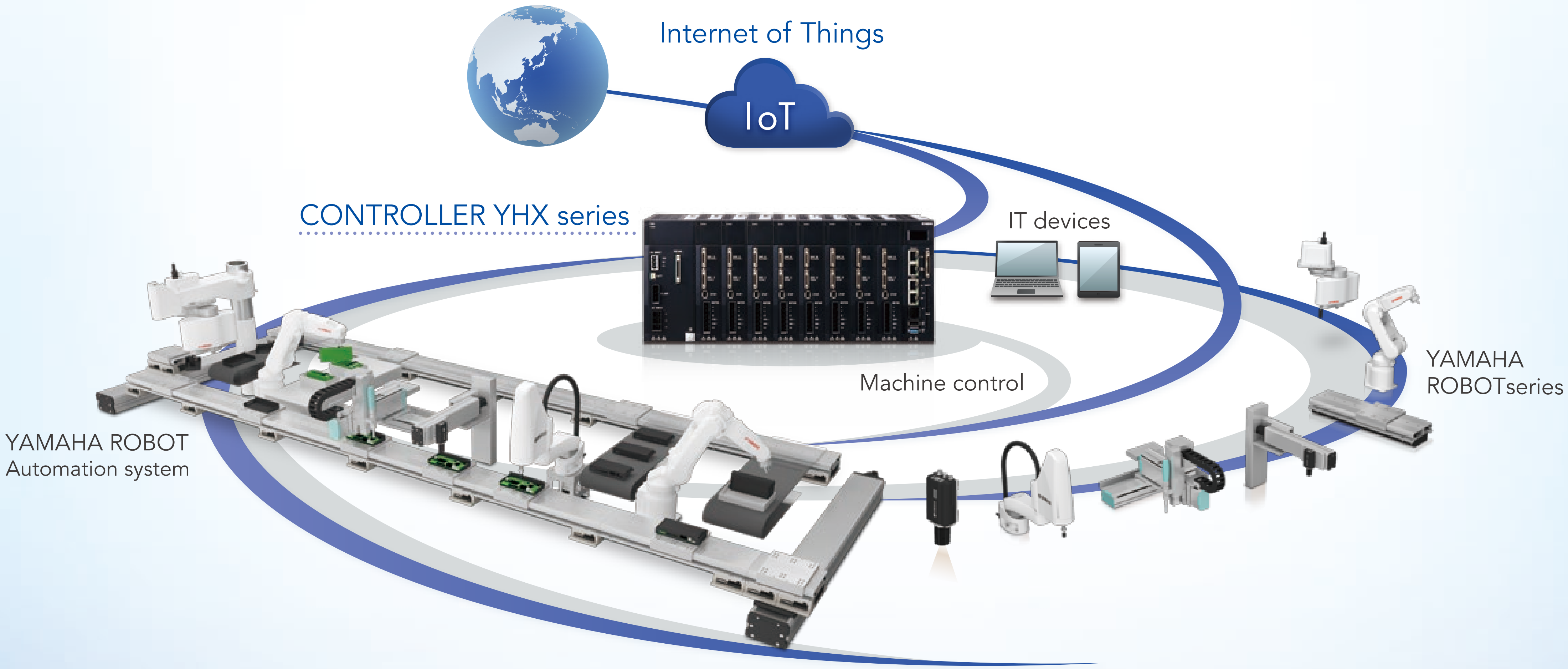
YAMAHA
Revs Your Heart

ACサーボモータ単軸ロボット　　ステッピングモータ単軸ロボット

GX | YLE series

ヤマハだからできる、生産設備に対する全体最適の ご提案

ヤマハ発動機は、自動化生産ラインを短期間、効率的かつ低コストで構築可能、かつIoTとの親和性を飛躍的に高めた、
「Advanced Robotics Automation Platform」を、新たにラインナップします。
搬送、ハンドリング、組立、画像認識、あらゆる自動化工程で使用される各種ロボット製品を全て刷新、
新型リニアコンベアモジュールLCM-Xシリーズ、新型スカラロボットYKXシリーズ、単軸ロボットGXシリーズ、YLEシリ ーズ、
およびロボットカメラYFAEYEの各新製品とともに、これらのロボット商品群を包括して協調および、
同期制御できる統合型のコントローラ、YHXシリーズを新たにリリース。
これらは、工場における課題を解決し、自動化を飛躍的に加速し、お客様における投資対効果を最大化します。



Advanced Robotics Automation Platform

企業競争力を向上させる、新しい統合制御型ロボットシステム

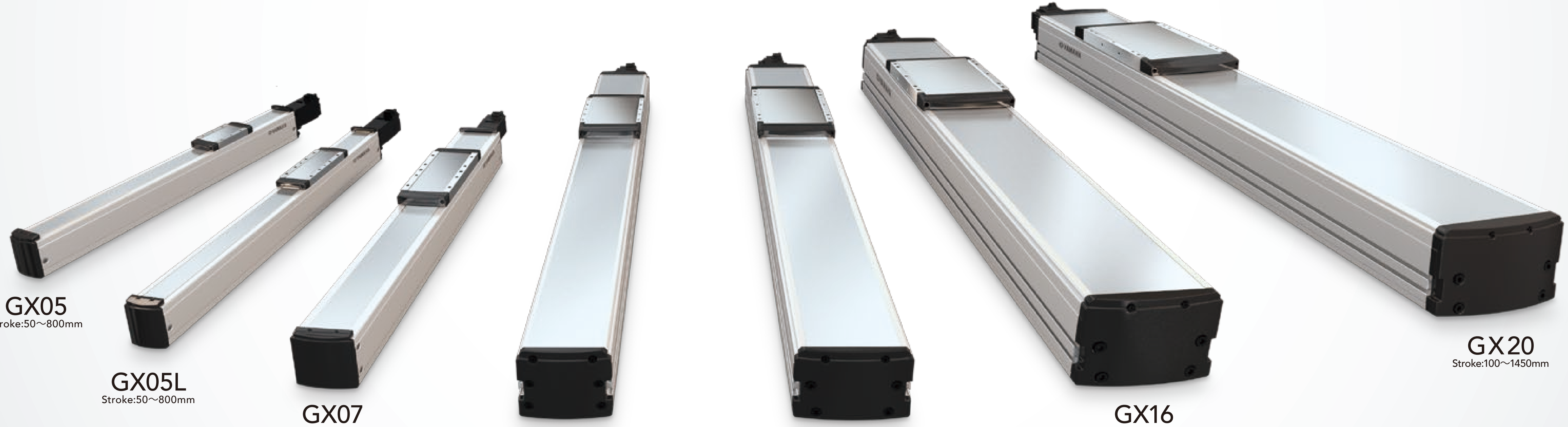
GX series

ACサーボモータ単軸ロボット

高効率で高精度な研削ボールねじ全機種標準採用

高い信頼性と耐久性を誇るハイプレシジョンモデル

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 (mm)	減速機構 研削ボールねじ【C5級】	サイズ (mm) ※1	全長 (mm) 水平	全長 (mm) 垂直	リード (mm)	最大可搬質量 (kg) 水平	最大可搬質量 (kg) 垂直	定格推力 (N)	最高速度 (mm/sec) ※2	ストローク (mm)【50ピッチ】
小型タイプ	GX05	50	±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	100		Φ 12	W48 × H65	ST +230	ST +270.5	20	12	3	84	1333	
								10	24	6	169	666	
								5	32	12	339	333	
	GX07	100		Φ 15	W70 × H76.5	ST +270.5	ST +311	30	10	2	56	1800	50～1100
								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 (mm)	減速機構 研削ボールねじ【C5級】	サイズ (mm) ※1	全長 (mm) 水平	全長 (mm) 垂直	リード (mm)	最大可搬質量 (kg) 水平	最大可搬質量 (kg) 垂直	定格推力 (N)	最高速度 (mm/sec) ※2	ストローク (mm)【50ピッチ】
中型タイプ	GX10	200	±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	
								5	100	30	683	300	
	GX12	400			W125 × H101	ST +297	ST +337.5	30	35	8	225	1800	100～1250
								20	50	15	339	1200	
								10	95	25	678	600	
								5	115	45	1360	300	
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	100～1450
								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

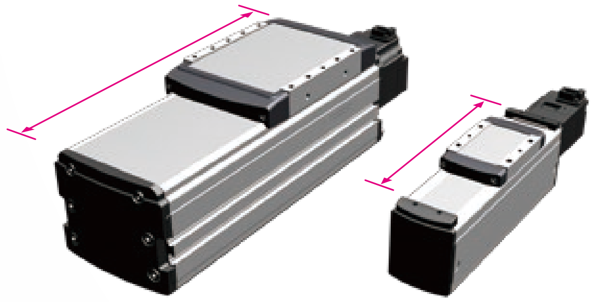
全機種、位置決め繰り返し精度±5µm
クリーン仕様も標準対応

■ 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。

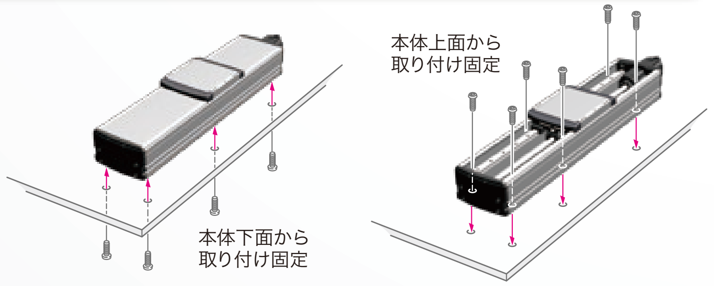
■ 全長業界最短 省スペース

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。



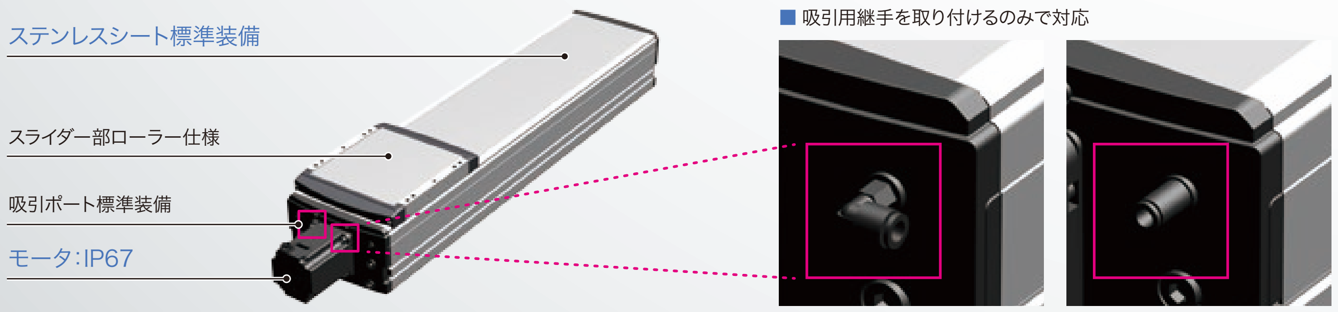
■ 全機種　上面・底面から取付け（固定）可能 ユーザビリティ 省スペース

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。



■ 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、エアー吸引タップを標準装備しているので、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。



■ 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

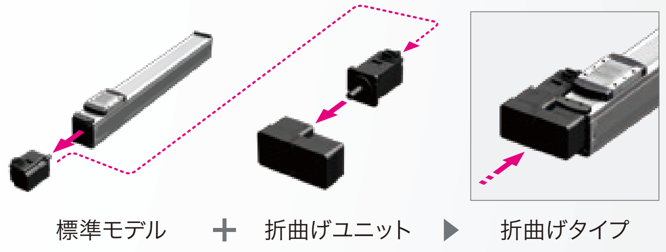
完全アブソリュート方式を採用しているため、移設時や起動時に原点復帰を行う必要はありません。バッテリレスアブソ対応も可能です。

■ 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

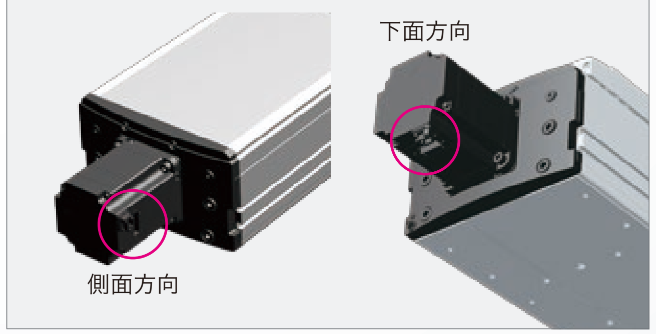
標準モータに折曲げユニットを装着するだけで左右のモータ折り返しが可能となり、装置の高密度化が図れます。



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。

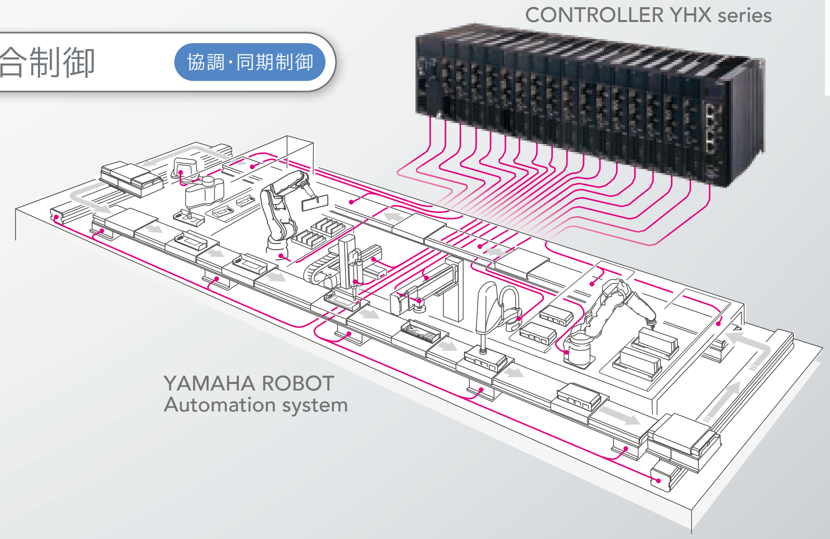
ロボットケーブルの取り出し方向の変更

ケーブル取出し方向がお客様によって変更可能です。



■ 統合コントローラYHXシリーズで統合制御 協調・同期制御

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



GX series｜特長｜
GX series｜仕様｜
YLE series｜特長｜

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット

注文型式

GX05	–			–		–		
ロボット本体	–	リード指定	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
		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		50～800 (50mmピッチ)		R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方

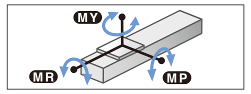
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.16にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

基本仕様

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

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※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時があります。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

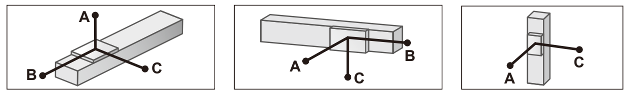
静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
27	24	23

許容オーバーハング量※



GX05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	900	270	351
5kg	583	112	159

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	324	234	812
5kg	119	76	427

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	454	454
2kg	218	218

GX05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	2506	382	625
5kg	1368	149	246
8kg	1038	90	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2387
5kg	195	113	1165
8kg	95	54	747

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

GX05-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	4635	281	497
8kg	2211	101	179
13kg	1599	59	105

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	439	245	4401
8kg	117	65	1826
13kg	42	24	1006

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

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

ロボットケーブル製品型式

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW40-R3R

R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW40-R5R

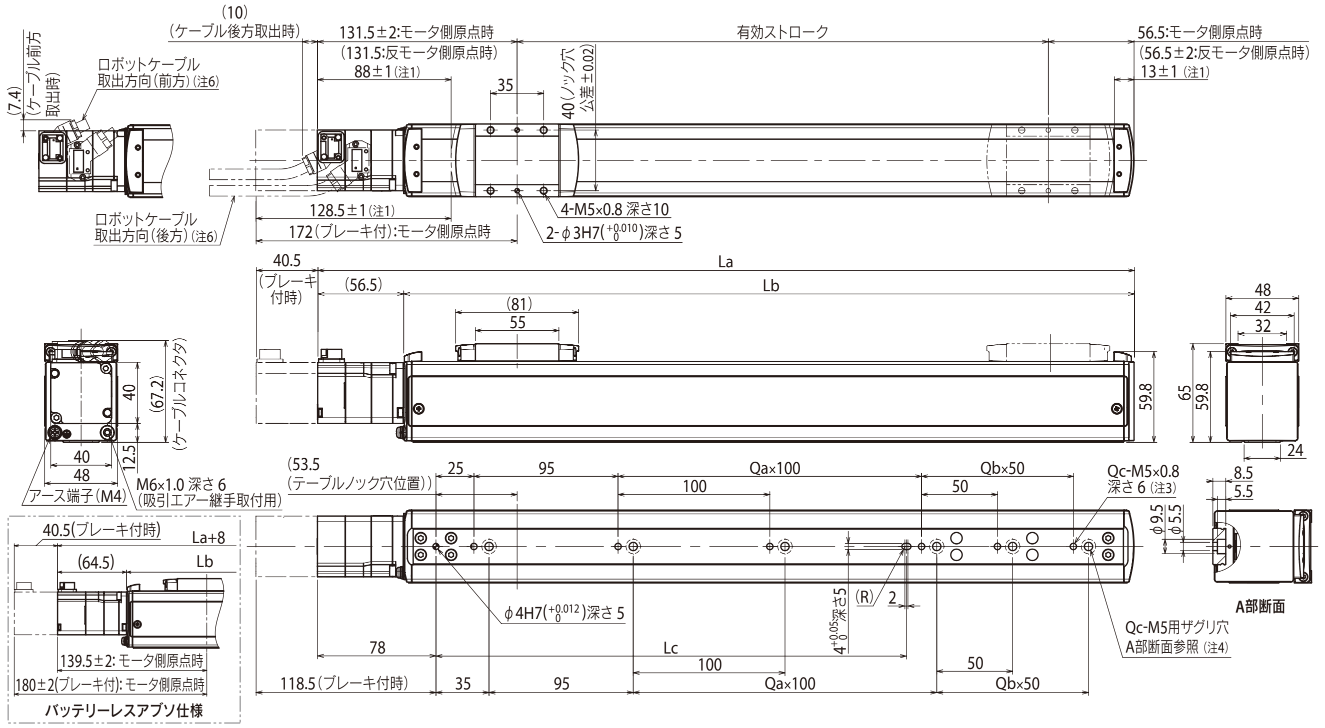
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW40-R10R

R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW40-R3F

R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW40-R5F

R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW40-R10F

GX05



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

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード 5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

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

GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット

注文型式

GX05L	–			–		–		
ロボット本体	–	リード指定	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
		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		50～800 (50mmピッチ)		R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方

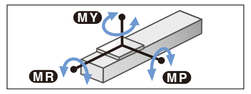
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.16にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

基本仕様

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

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※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時があります。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

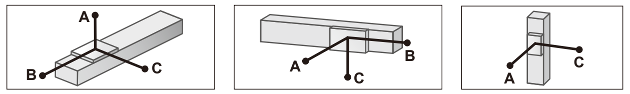
静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
72	72	64

許容オーバーハング量※



GX05L-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	1760	560	427
8kg	739	201	154
12kg	611	134	105

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	397	488	1599
8kg	107	128	528
12kg	52	61	331

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	1490	1490
2kg	732	732
3kg	480	480

GX05L-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
6kg	2418	388	333
12kg	1400	187	161
24kg	875	86	74

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
6kg	277	316	2194
12kg	101	115	1086
24kg	12	14	276

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	554	554
6kg	360	360

GX05L-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	3144	254	225
20kg	1850	120	106
32kg	1560	70	62

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	162	181	2817
20kg	42	47	1282
32kg	0	0	0

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

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

ロボットケーブル製品型式

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW40-R3R

R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW40-R5R

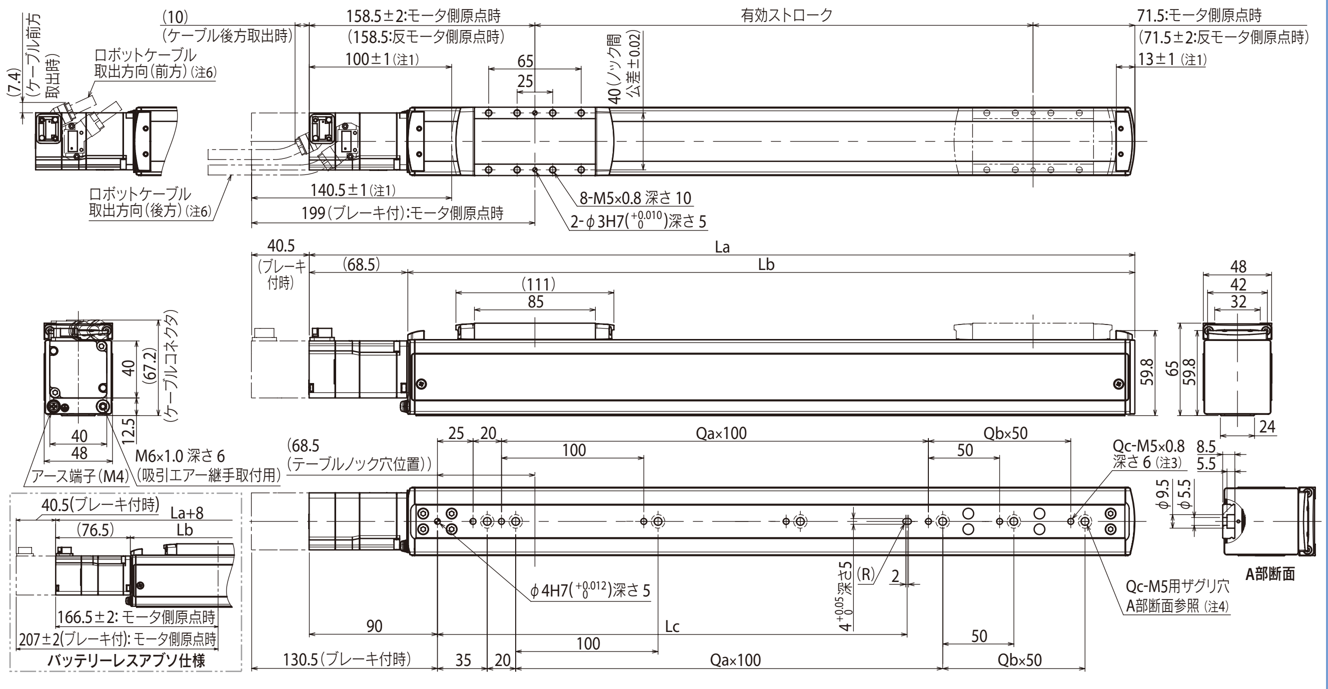
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW40-R10R

R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW40-R3F

R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW40-R5F

R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW40-R10F

GX05L



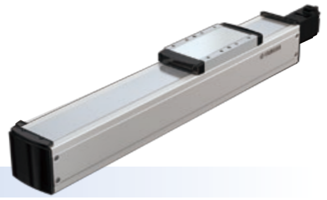
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。（標準はモータ側原点となります）
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴（A部断面）にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト（M5×0.8）は首下長さ15 mm以下としてください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード 5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

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

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット



注文型式

GX07 – [ロボット本体] – [リード指定] [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]

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	S40 : 標準 / ブレーキ無し	50～1100 (50mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方
20:20mm	BK40 : 標準 / ブレーキ付き		R5:5m	F:モータ前方
10:10mm	BL40 : バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し		R10:10m	
5:5mm	BKBL40 : バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			

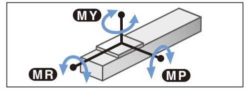
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.16にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

基本仕様

モータ出力AC		100 W			
繰り返し位置決め※1		±0.005			
減速機構		研削ボールねじφ15(C5級)			
ストローク		50 mm～1100 mm(50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
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※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)			
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～115 Nℓ /min			
コントローラ		YHXシリーズ			

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

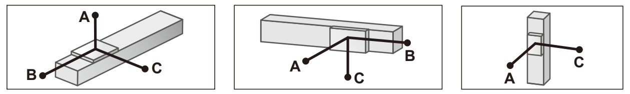
静的許容モーメント



(単位:N・m)

MP	MY	MR
121	138	121

許容オーバーハング量※



GX07-30

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	3084	1512	1223
6kg	1191	502	418
10kg	957	318	282

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	1240	1445	2981
6kg	393	435	1063
10kg	245	251	794

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	2340	2340
2kg	1160	1160

GX07-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1331	371	358
20kg	1144	187	189
25kg	1829	169	182

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	314	305	1168
20kg	132	120	812
25kg	117	103	1249

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	3425	3425
2kg	1705	1705
4kg	843	843

GX07-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	2431	339	373
30kg	1536	160	177
45kg	1188	101	112

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	307	273	2203
30kg	107	94	1161
45kg	39	35	629

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	1693	1693
6kg	830	830
8kg	614	614

GX07-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	2918	172	197
50kg	2543	96	110
85kg	2031	49	56

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	122	106	2461
50kg	34	30	1480
85kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	315	315

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

ロボットケーブル製品型式

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW40-R3R

R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW40-R5R

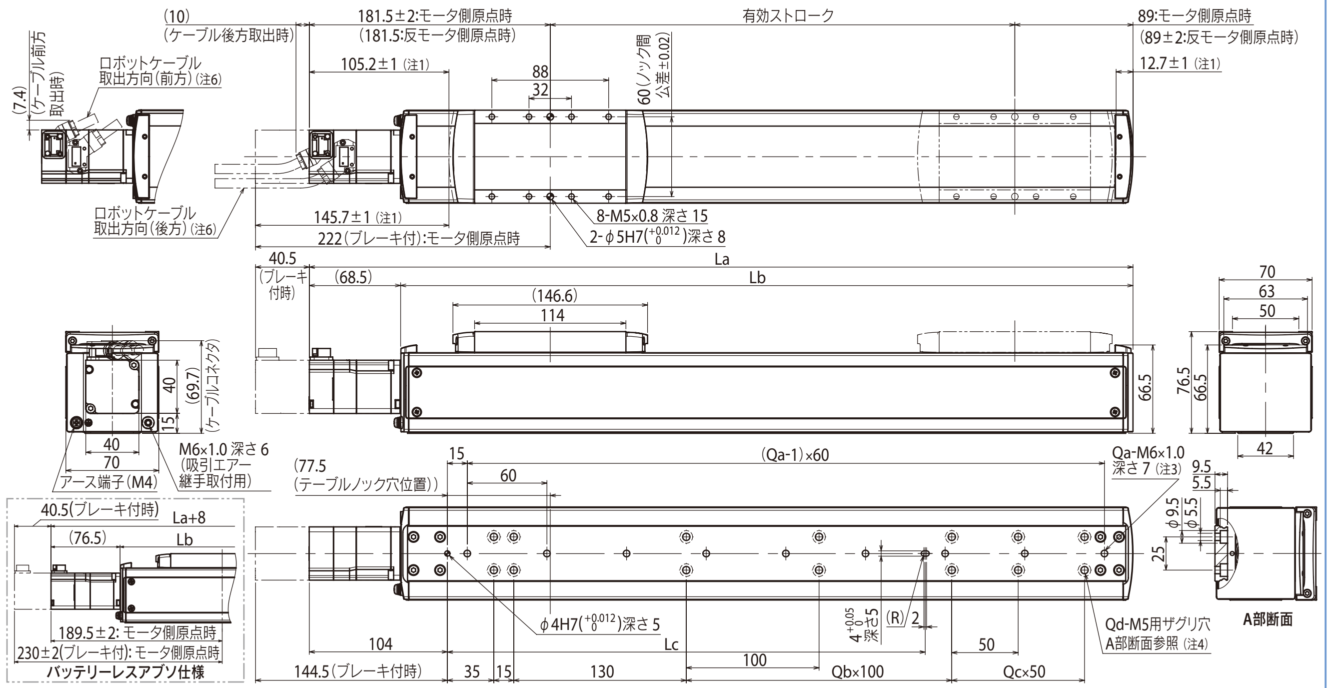
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW40-R10R

R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW40-R3F

R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW40-R5F

R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW40-R10F

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
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	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
Qc	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)注5	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
最高速度(mm/sec) リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
リード 5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

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

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	S60 : 標準 / ブレーキ無し	100～1250 (50mmピッチ)	R3:3m	R:モータ後方
20:20mm	BK60 : 標準 / ブレーキ付き		R5:5m	F:モータ前方
10:10mm	BL60 : バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し		R10:10m	
5:5mm	BKBL60 : バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			

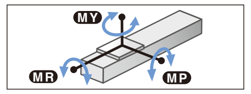
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.16にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

基本仕様

モータ出力AC		200 W			
繰り返し位置決め※1		±0.005			
減速機構		研削ボールねじφ15(C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm(50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	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※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)			
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min			
コントローラ		YHXシリーズ			

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

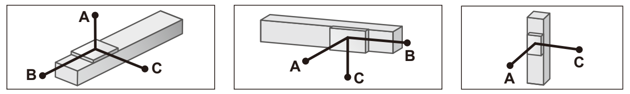
静的許容モーメント



(単位:N・m)

MP	MY	MR
274	274	241

許容オーバーハング量※



GX10-30

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	2015	854	491
20kg	2407	509	324
25kg	2853	437	286

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	449	775	1317
20kg	216	347	868
25kg	179	279	851

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	6310	6310
4kg	1529	1529

GX10-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	3014	707	452
25kg	2079	408	261
40kg	1838	263	173

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	434	643	2815
25kg	234	344	1817
40kg	137	199	1481

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	3267	3267
6kg	1646	1646
8kg	1233	1233

GX10-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	3187	474	324
50kg	2190	268	183
80kg	1561	152	104

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	285	410	2992
50kg	142	204	1922
80kg	61	88	1164

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	2965	2965
10kg	1456	1456
20kg	699	699

GX10-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	10500	508	355
50kg	6974	289	202
80kg	5138	165	116
100kg	4618	124	87

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	312	444	9984
50kg	158	225	6309
80kg	71	101	4113
100kg	42	60	3217

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
10kg	1577	1577
20kg	756	756
30kg	483	483

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

ロボットケーブル製品型式

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW60-R3R

R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW60-R5R

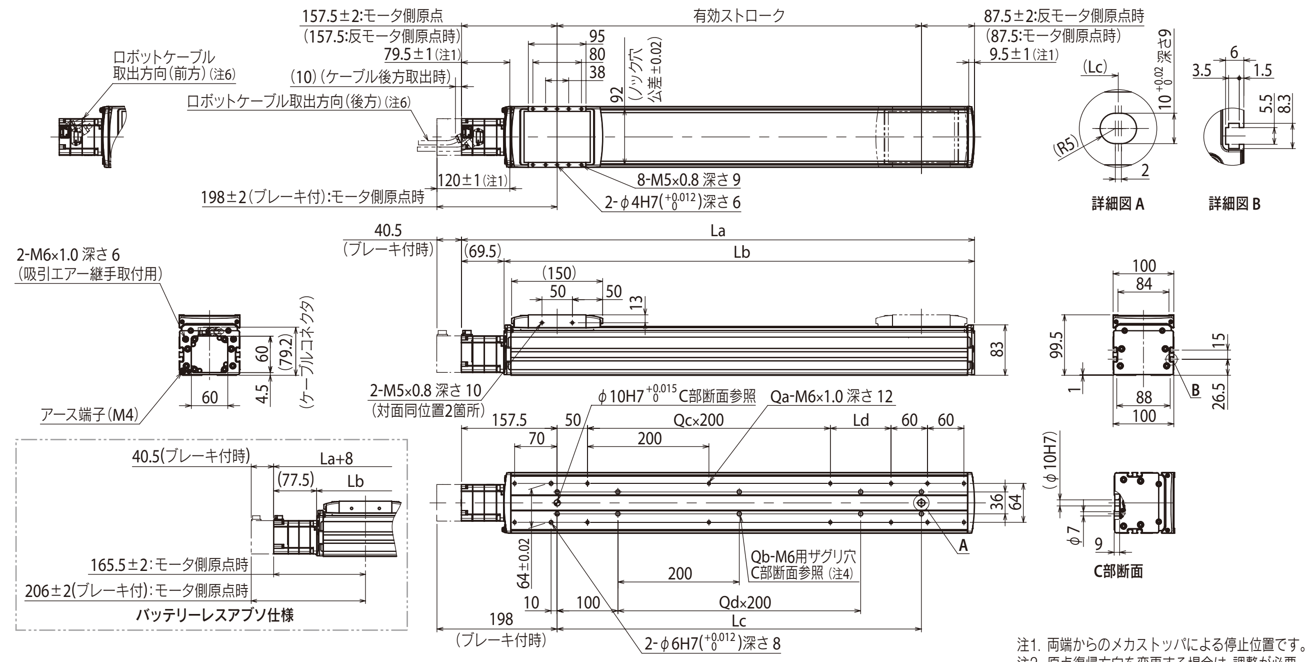
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW60-R10R

R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW60-R3F

R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW60-R5F

R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW60-R10F

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	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)注5	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
最高速度(mm/sec) リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)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≪20 mm以上≫としてください。取付タップ穴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+10 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.5 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブルの最小曲げ半径はR30です。

GX12

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX12 – [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]

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
GX12	30：30mm	S60：標準 / ブレーキ無し	100～1250 (50mmピッチ)	R3：3m	R：モータ後方
	20：20mm	BK60：標準 / ブレーキ付き		R5：5m	F：モータ前方
	10：10mm	BL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し		R10：10m	
	5：5mm	BKBL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			

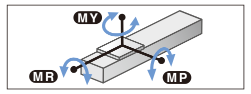
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.17にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■基本仕様

モータ出力AC		400 W			
繰り返し位置決め※1		±0.0.05			
減速機構		研削ボールねじ φ15（C5級）			
ストローク		100 mm～1250 mm（50 mmピッチ）			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
全長（水平）		ST + 297 mm			
全長（垂直）		ST + 337.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）			
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min			
コントローラ		YHXシリーズ			

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

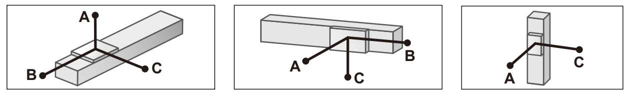
■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
334	334	294

■許容オーバーハング量※



GX12-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	2787	1655	986
20kg	2047	829	521
35kg	2591	556	387

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	998	1590	2711
20kg	520	764	1918
35kg	366	491	2349

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	4041	4041
6kg	1988	1988
8kg	1475	1475

GX12-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	3452	1397	950
30kg	2037	675	464
50kg	1433	386	267

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	940	1333	3363
30kg	439	610	1916
50kg	235	321	1266

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	3712	3712
10kg	1865	1865
15kg	1252	1252

GX12-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	4805	946	712
50kg	3787	549	414
80kg	3880	326	247
95kg	4168	267	202

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	673	881	4676
50kg	372	484	3584
80kg	202	261	3419
95kg	156	202	3479

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	2861	2861
15kg	1888	1888
25kg	1109	1109

GX12-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	16945	1013	783
50kg	11457	589	455
80kg	8525	350	271
115kg	6958	229	177

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	736	948	16566
50kg	407	524	10982
80kg	222	286	7855
115kg	128	165	6004

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	2050	2050
30kg	994	994
45kg	642	642

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

■ロボットケーブル製品型式

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW60-R3R

R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW60-R5R

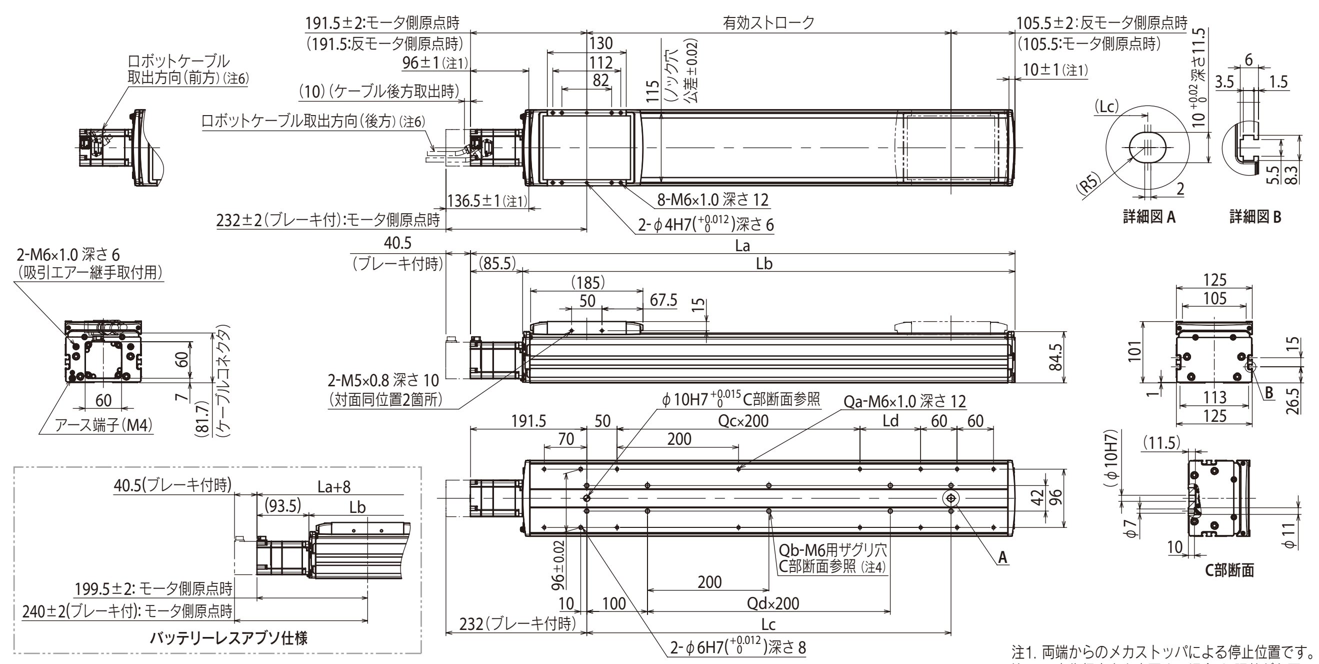
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW60-R10R

R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW60-R3F

R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW60-R5F

R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW60-R10F

GX12

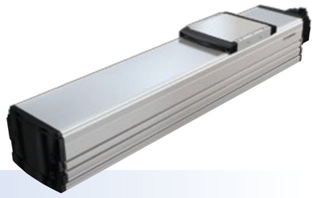


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。（標準はモータ側原点となります。）
注3. 取付ザグリ穴（C部断面）で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴（C部断面）にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.5 kg重くなります。
注6. ロボットケーブル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

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	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	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		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	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)注5		7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15	15.6	16.3	17	17.6	18.3	19	19.7	20.3	21	21.7	22.4	23
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

GX16

● ACサーボモータ単軸ロボット



■注文型式

GX16 – [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]

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
GX16	40：40mm	S80：標準 / ブレーキ無し	100～1450 (50mmピッチ)	R3：3m	R：モータ後方
	20：20mm	BK80：標準 / ブレーキ付き		R5：5m	F：モータ前方
	10：10mm	BL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し		R10：10m	
		BKBL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			

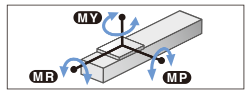
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.17にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■基本仕様

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

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

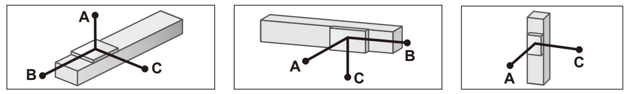
■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
706	706	621

■許容オーバーハング量※



GX16-40

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	3071	1062	869
45kg	3920	810	731

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	1273	1801	2798
30kg	884	999	2925
45kg	728	747	3677

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	6604	6604
6kg	3834	3834
12kg	3466	3466

GX16-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	3873	1258	1109
50kg	2573	735	653
80kg	1801	441	395
95kg	1584	363	326

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	1105	1195	3753
50kg	632	672	2427
80kg	361	378	1615
95kg	289	301	1378

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	3411	3411
20kg	1744	1744
28kg	1566	1566

GX16-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
50kg	6270	1030	1028
80kg	4459	625	626
100kg	3975	491	492
130kg	3792	366	368

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
50kg	984	967	6106
80kg	575	563	4252
100kg	439	428	3723
130kg	313	304	3429

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	3444	3444
30kg	1689	1689
55kg	891	891

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

■ロボットケーブル製品型式

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW80-R3R

R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW80-R5R

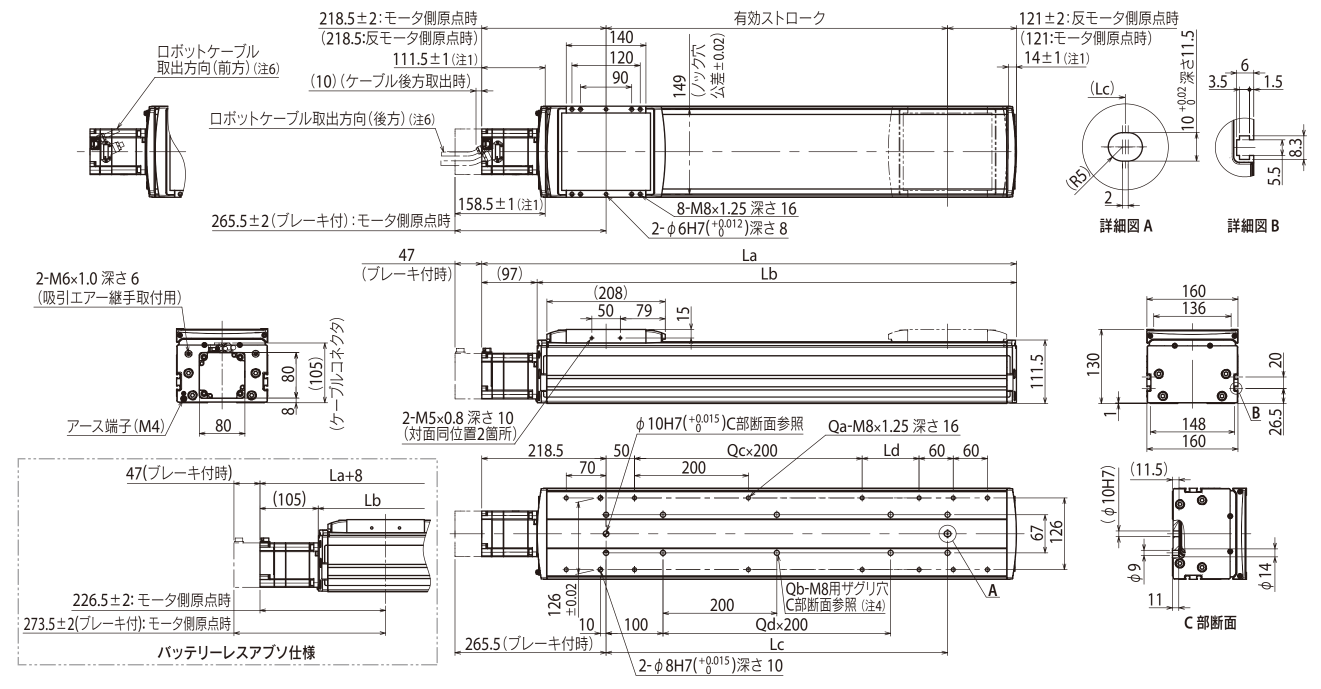
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW80-R10R

R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW80-R3F

R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW80-R5F

R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW80-R10F

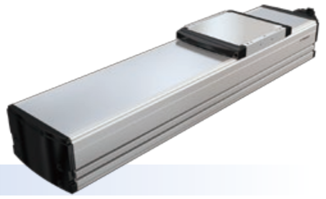
GX16



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

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		0	50	100	150	200	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	20	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)注5		13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

GX20



● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

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

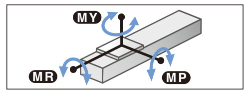
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.17にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■基本仕様

モータ出力AC		750 W		
繰り返し位置決め※1		±0.005		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm(50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全長(水平)		ST + 385.5 mm		
全長(垂直)		ST + 432.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)		
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min		
コントローラ		YHXシリーズ		

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

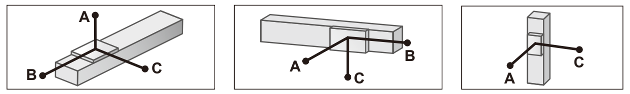
■静的許容モーメント



(単位:N・m)

MP	MY	MR
1424	1423	1251

■許容オーバーハング量※



GX20-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	5460	2838	2124
40kg	7494	1781	1626
65kg	10253	1282	1270

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2203	2768	5351
40kg	1690	1711	7259
65kg	1276	1212	9808

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5885	5885
15kg	5971	5971

GX20-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	5451	1497	1381
80kg	4429	913	856
100kg	4588	755	726
130kg	4351	597	585

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1394	1426	5279
80kg	851	843	4165
100kg	707	685	4249
130kg	551	526	3945

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	3443	3443
30kg	2603	2603
35kg	3174	3174

GX20-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	22572	2615	2722
80kg	16750	1278	1336
120kg	14083	833	871
160kg	12387	610	639

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	2713	2545	22263
80kg	1297	1208	16175
120kg	821	763	13243
160kg	582	540	11284

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	5173	5173
40kg	2561	2561
65kg	1604	1604

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

■ロボットケーブル 製品型式

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3R
動力線	GXCC-UVW80-R3R

R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5R
動力線	GXCC-UVW80-R5R

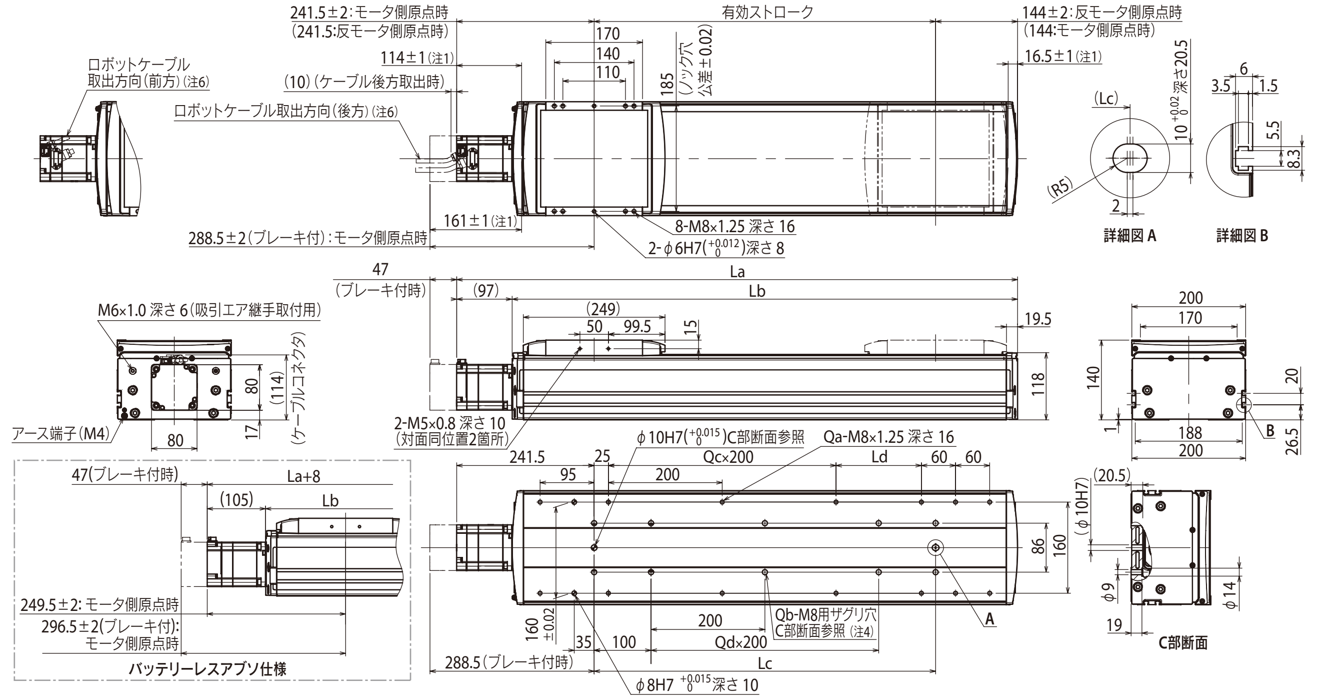
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10R
動力線	GXCC-UVW80-R10R

R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R3F
動力線	GXCC-UVW80-R3F

R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R5F
動力線	GXCC-UVW80-R5F

R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線	GXCC-ENC-R10F
動力線	GXCC-UVW80-R10F

GX20

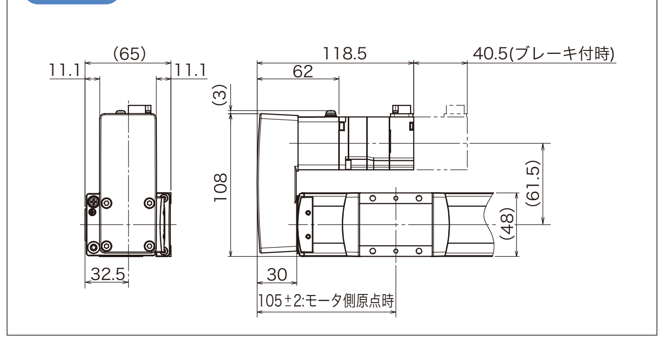


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。
注6. ロボットケー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

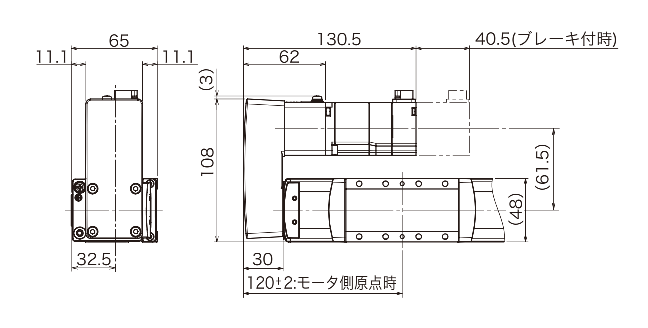
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
La		485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
本体質量(kg)注5		19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400													
	リード20	1200													
	リード10	600													
	速度設定	–													

有効ストローク		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5
Lb		1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb		12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd		3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)注5		37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2
最高速度(mm/sec)	リード40	(2400)	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	(1200)	1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	(600)	540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	(–)	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

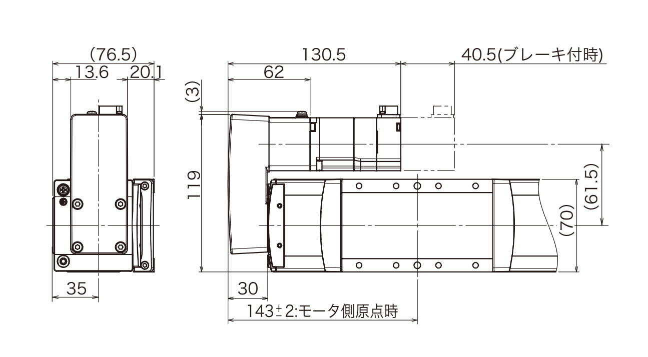
GX05



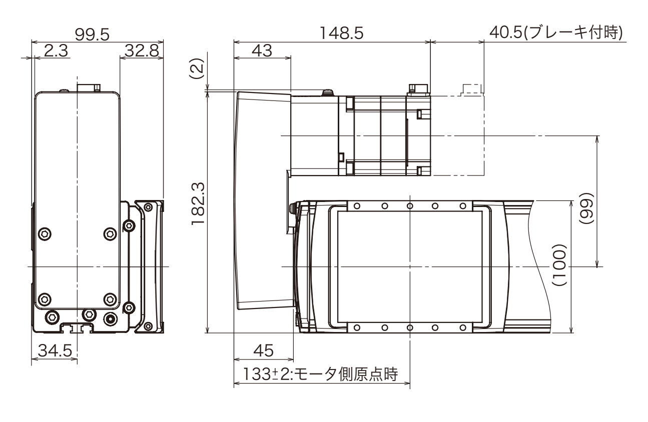
GX05L



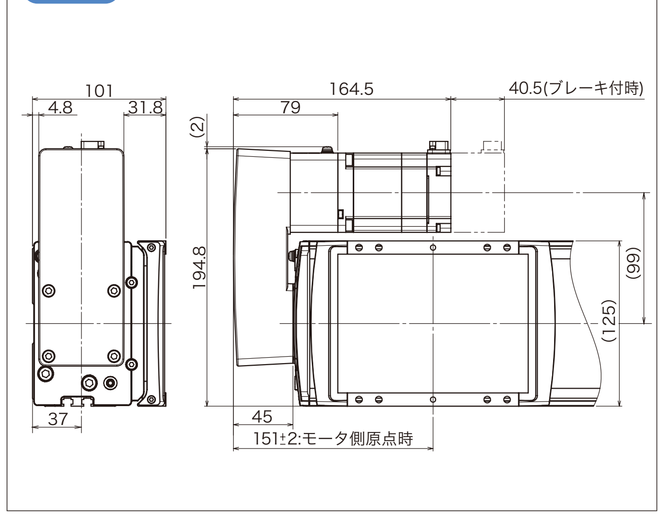
GX07



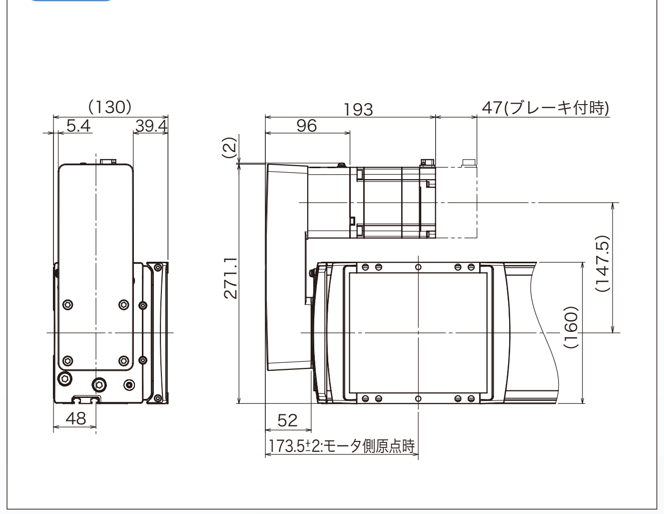
GX10



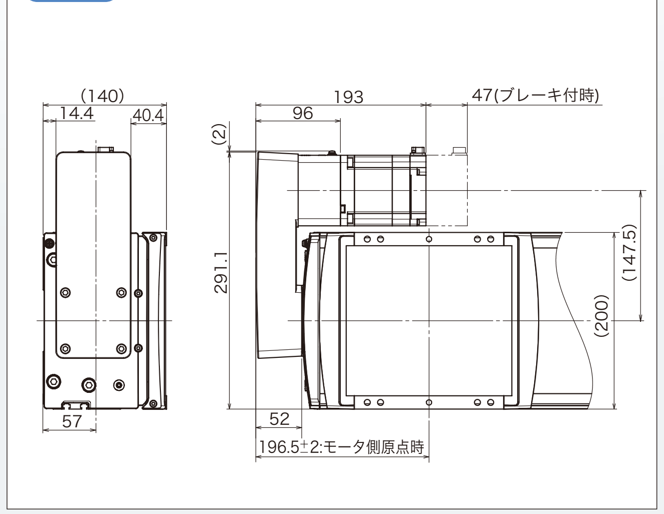
GX12



GX16



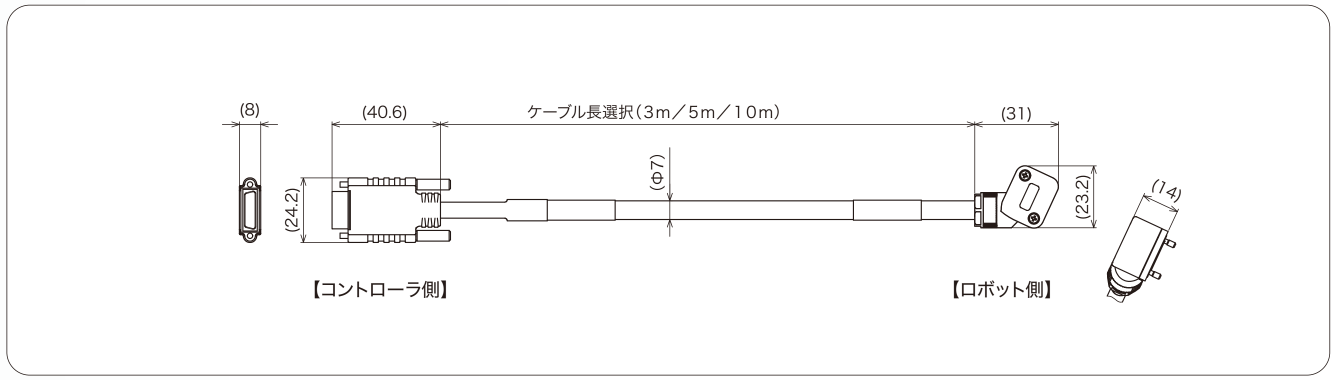
GX20



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

製品型式	機種
GX-BEND-40	GX05, GX05L, GX07
GX-BEND-60	GX10, GX12
GX-BEND-80	GX16, GX20

エンコーダ線 GXシリーズ共通



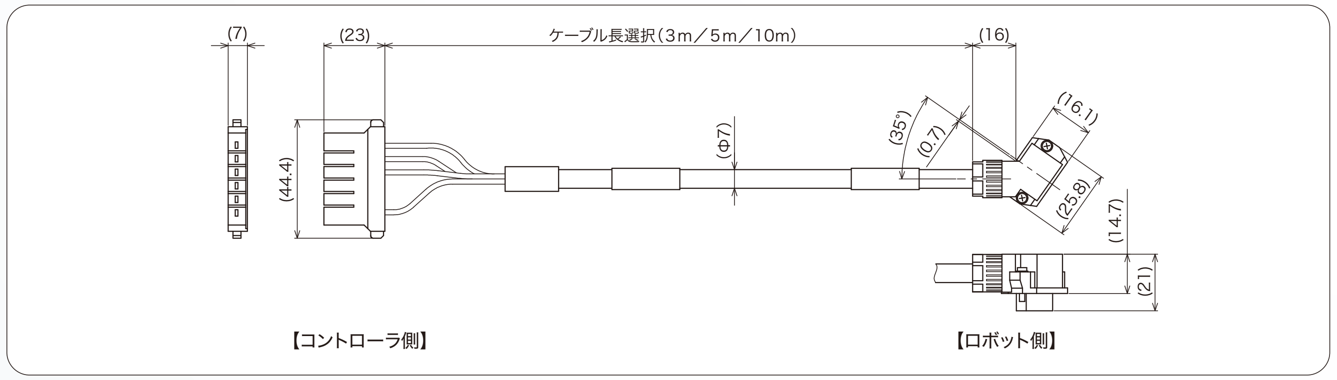
後方 取り出し仕様

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

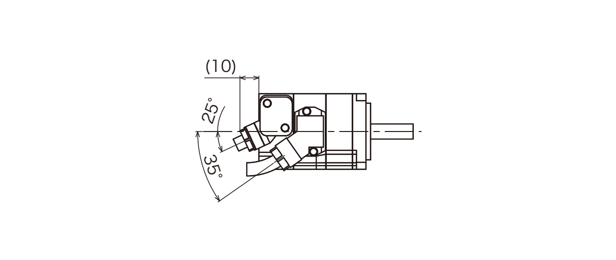
ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3F	KES-M4755-30
5m	GXCC-ENC-R5F	KES-M4755-50
10m	GXCC-ENC-R10F	KES-M4755-A0

動力線 GX05 / GX05L / GX07



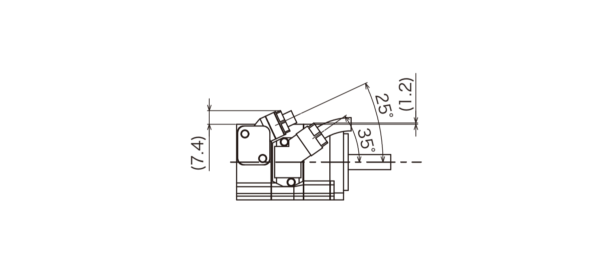
後方 取り出し仕様

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

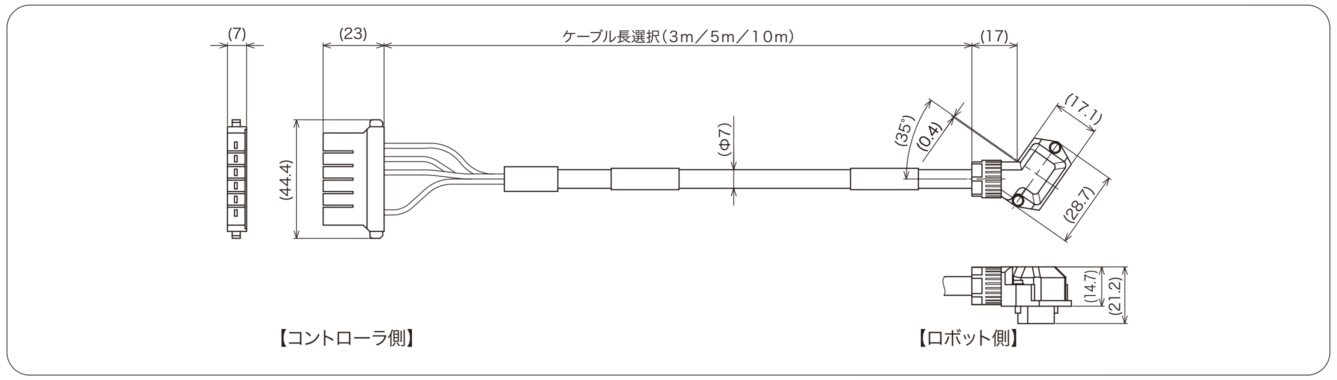


前方 取り出し仕様

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

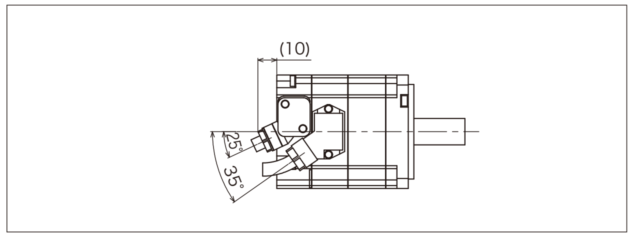


動力線 GX10 / GX12



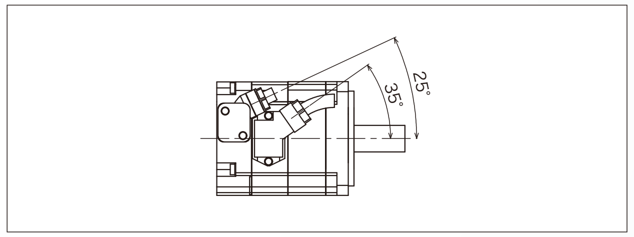
後方 取り出し仕様

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

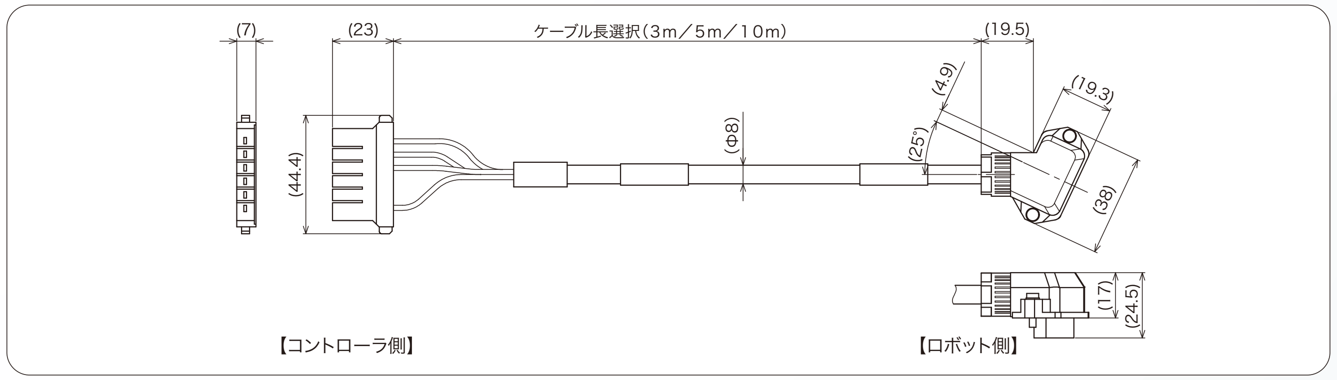


前方 取り出し仕様

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

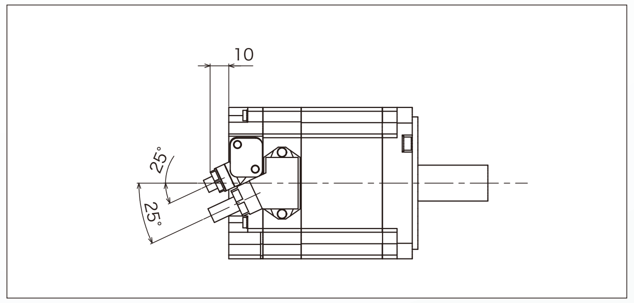


動力線 GX16 / GX20



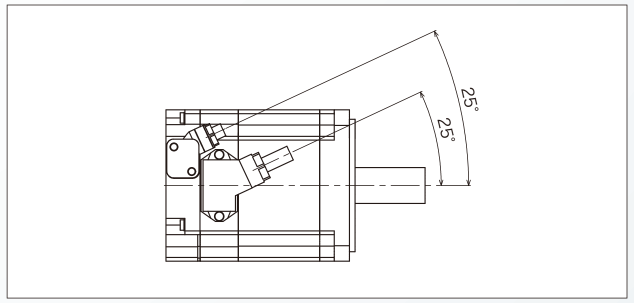
後方 取り出し仕様

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



前方 取り出し仕様

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



YLE series

ステッピングモータ電動アクチュエータ

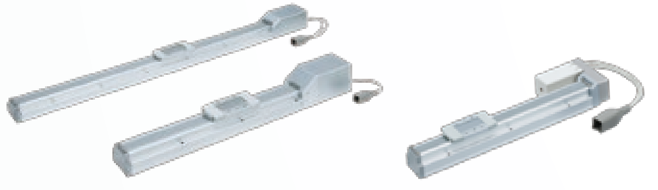
自由な組合せが アプリケーションの幅を広げる。

TYPE〈タイプ〉	CATEGORY〈種類〉	VARIATION〈バリエーション〉
6	69	180

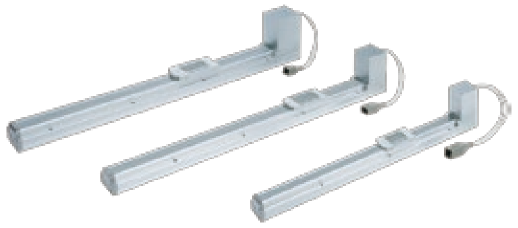
■ YLEF スライダタイプ 11種

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

YLEFB ベルト駆動
YLEFB16 YLEFB25 YLEFB32



ストレート仕様　モータ折返し仕様【右】【左】



■ YLEP ミニチュアタイプ 4種

YLEPY ミニチュアロッド
YLEPY6 YLEPY10

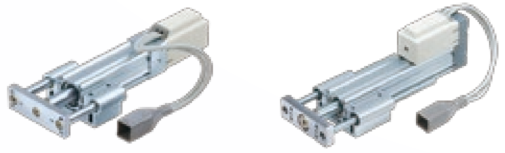
YLEPS ミニチュアスライドテーブル
YLEPS6 YLEPS10

■ YLEY ロッドタイプ 16種

YLEY ロッドタイプ
YLEY16 YLEY25 YLEY32 YLEY40

ストレート仕様　モータ折返し仕様

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



ストレート仕様　モータ折返し仕様

■ YLER ロータリテーブルタイプ 6種

YLER 基本形 ■ 標準仕様：320°／310°／180°／90° ■ 連続回転仕様：360°
YLER10 YLER30 YLER50 YLEFS40

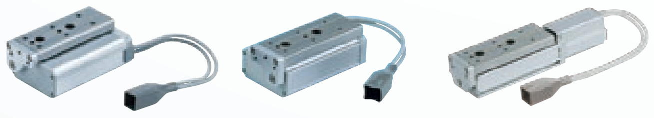
YLERH 高精度形 ■ 標準仕様：320°／310°／180°／90° ■ 連続回転仕様：360°

■ 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】

YLESH 高剛性
YLESH8 YLESH16 YLESH25

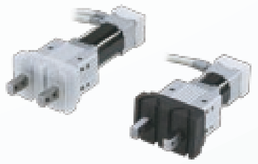


対称形【Lタイプ】　基本形【Rタイプ】　ストレート形【Dタイプ】

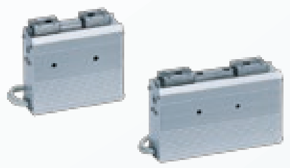
■ YLEH 電動グリッパタイプ 20種

YLEHZ 2爪

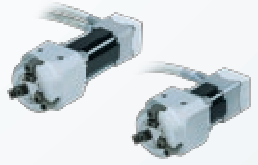
YLEHZJ 2爪 ダストカバー付



YLEHF 2爪 ロングストローク

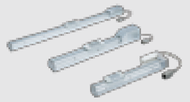
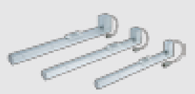


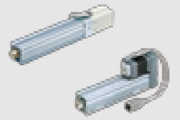
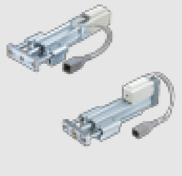
YLEHS 3爪

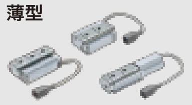


ステッピングモータ電動アクチュエータ

仕様一覧表

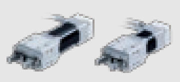
タイプ		型式	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm) 基本形	繰返し位置決め精度 (mm) 高精度形	最大可搬質量 (kg) 水平	最大可搬質量 (kg) 垂直	最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
スライダタイプ YLEF	YLEFS ボールねじ駆動 	YLEFS16	10	±0.02	±0.015 (H リード: ±0.02)	14	2	700	50～500
			5			15	4		
		YLEFS25	20			12	0.5	1100	50～800
			12			25	7.5		
			6			30	15		
		YLEFS32	24			20	4	1200	50～1000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

タイプ		型式	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg) 水平	最大可搬質量 (kg) 垂直	最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
ロッドタイプ YLEY	YLEY ロッドタイプ 	YLEY16	10	±0.02	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	
			3		70	30	125	
		YLEY32	16		40	11	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500
			8		60	22	300	
			4		80	43	150	
		YLEY40	16		60	13	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500
			8		70	27	350	
			4		90	53	175	
	YLEYG ガイド付ロッドタイプ 	YLEYG16	10	±0.02	10	1.5	500	30, 50, 100, 150, 200
			5		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	
		YLEYG32	16		40	9	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300
			8		60	20	300	
			4		80	41	150	
		YLEYG40	16		60	11	500	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300
			8		70	25	350	
			4		90	51	175	

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) 水平	最大可搬質量 (kg) 垂直	最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
スライドテーブルタイプ YLES	YLES 薄型 	YLES8	4	±0.05	1	0.5	200	30, 50, 75
			8			0.25	400	
		YLES16	5		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	
	YLESH 高剛性	YLESH8	4	±0.05	2	0.5	200	50, 75
			8		1	0.25	400	
		YLESH16	5		8	2	200	50, 100
			10		5	1	400	
		YLESH25	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) 水平 基本	水平 コンパクト	垂直 基本	垂直 コンパクト	最高速度 (mm/sec) 水平 基本	水平 コンパクト	垂直 基本	垂直 コンパクト	ストローク (mm)
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	—	20, 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 (°) 基本形	繰返し位置決め精度 (°) 高精度形	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	標準仕様	YLER10	310 外部ストッパ：180/90	±0.05		標準(J)	0.22	0.11	420
						高トルク(K)	0.32	0.16	280
		YLER30	320 外部ストッパ：180/90	±0.05	±0.03	標準(J)	0.8	0.40	420
						高トルク(K)	1.2	0.60	280
		YLER50	320 外部ストッパ：180/90	±0.05	±0.03	標準(J)	6.6	3.3	420
						高トルク(K)	10	5.0	280
	連続回転仕様	YLER10	360	±0.05		標準(J)	0.22	0.11	420
						高トルク(K)	0.32	0.16	280
		YLER30	360	±0.05	±0.03	標準(J)	0.8	0.40	420
						高トルク(K)	1.2	0.60	280
		YLER50	360	±0.05	±0.03	標準(J)	6.6	3.3	420
						高トルク(K)	10	5.0	280

タイプ		型式	開閉ストローク (mm) 基本	開閉ストローク (mm) ロングストローク	把持力 (N) 基本	把持力 (N) コンパクト	開閉速度 / 最高押当て速度 (mm/sec)	繰返し精度 (mm)	本体重量 (g) 基本	本体重量 (g) コンパクト / ロングストローク
電動グリッパタイプ YLEH	YLEHZ 2爪 	YLEHZ10	4		6～14	2～6	80/50	±0.02	165	135
		YLEHZ16	6		6～14	3～8	80/50		220	190
		YLEHZ20	10		16～40	11～28	100/50		430	365
		YLEHZ25	14		16～40	11～28	100/50		585	520
		YLEHZ32	22		52～130	—	120/50		1120	—
		YLEHZ40	30		84～210	—	120/50		1760	—
	YLEHZJ 2爪ダストカバー付	YLEHZJ10	4		6～14	3～6	80/50	±0.02	170	140
		YLEHZJ16	6		6～14	4～8	80/50		230	200
		YLEHZJ20	10		16～40	11～28	100/50		440	375
		YLEHZJ25	14		16～40	11～28	100/50		610	545
	YLEHF 2爪ロングストローク	YLEHF10	16	32	3～7		80/20	±0.05	340	370
		YLEHF20	24	48	11～28		100/30		610	750
		YLEHF32	32	64	48～120				1625	1970
		YLEHF40	40	80	72～180				1980	2500
	YLEHS 3爪	YLEHS10	4		2.2～5.5	1.4～3.5	70/50	±0.02	185	150
		YLEHS20	6		9～22	7～17	80/50		410	345
		YLEHS32	8		36～90	—	100/50		975	—
		YLEHS40	12		52～130	—	120/50		1265	—

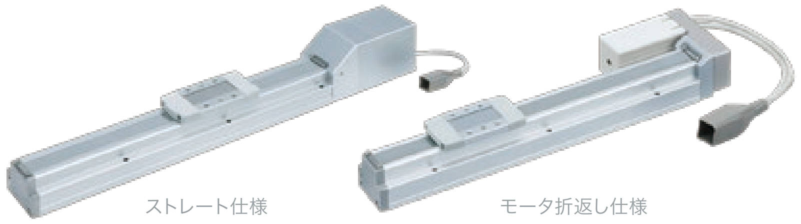
※仕様・外観図などの詳細はWEBサイトにてご確認ください。

YLEF スライダタイプ

■ ボールねじ駆動　YLEFS

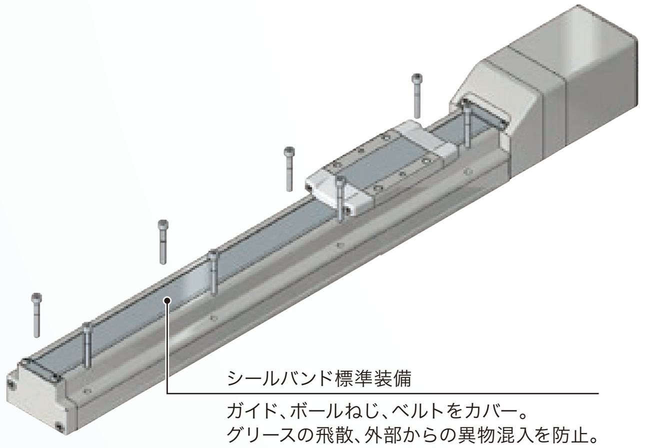
SIZE：16, 25, 32, 40

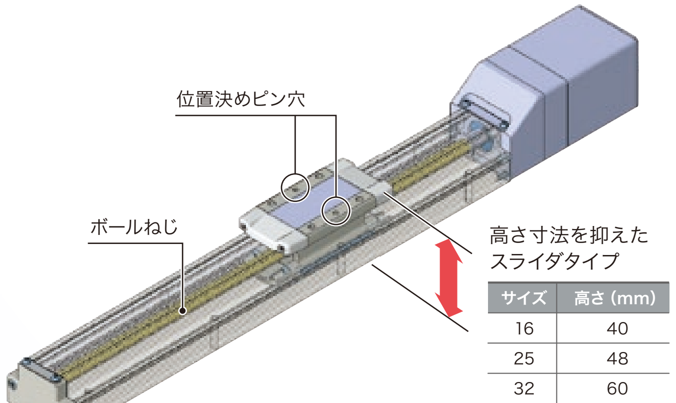
最大可搬質量：65kg
最大速度：1200mm/s
繰返し位置決め精度：±0.02mm
（高精度：±0.015mm）


ストレート仕様　モータ折返し仕様

設置工数削減／シールハンド標準装備

カバー等の外装部品を外すことなく、本体設置が可能





サイズ	高さ (mm)
16	40
25	48
32	60
40	68

■ ベルト駆動　YLEFB

SIZE：16, 25, 32

最大ストローク：2000mm対応
最大速度：2000mm/s

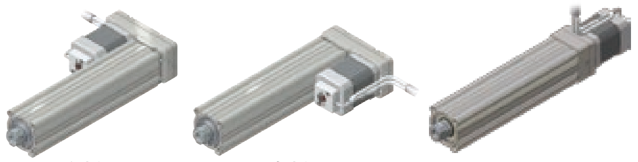
YLEY ロッドタイプ

■ ロッドタイプ　YLEY

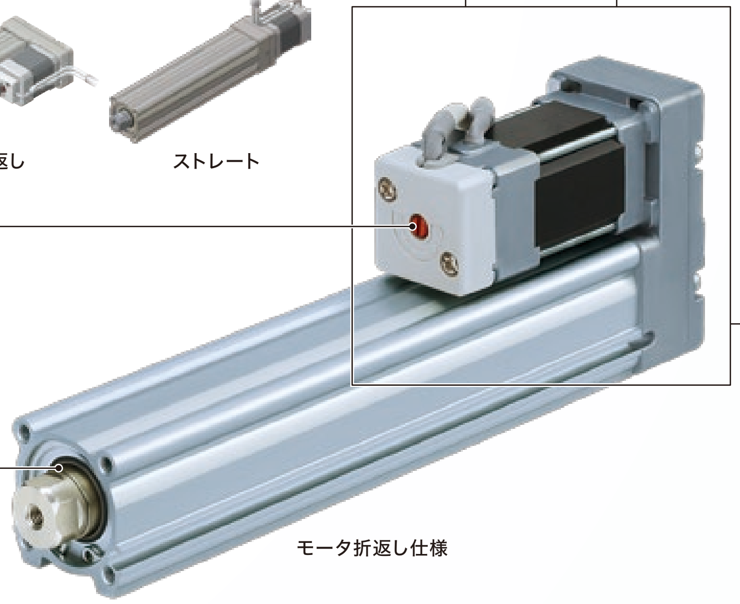
SIZE：16, 25, 32, 40

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

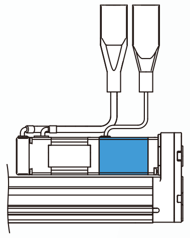
モータ配置の選択可能
標準は上折返しです。


右折返し　左折返し　ストレート

手動操作ねじ
・ピストンロッド手動駆動用
・電源OFF時に調整作業可能

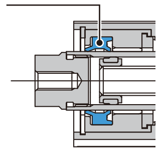

モータ折返し仕様

オプション 無励磁作動型ロック機構
ワークの落下防止（保持）



オプション カバー付

スクレーパ



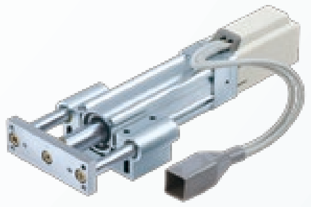
スクレーパ
異物混入を防止

■ ガイド付ロッドタイプ　YLEG

SIZE：16, 25, 32, 40

剛性UP　先端横荷重：5倍※

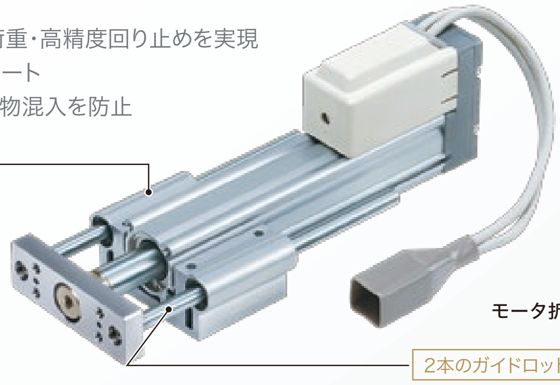
● ボールねじ採用で高精度
● ガイドロッドをコンパクトに一体化　耐横荷重・高精度回り止めを実現
● モーター配置の選択可能：上折返し、ストレート
● 不回転精度の向上　● スクレーパによる異物混入を防止


ストレート仕様

すべり軸受、ボールブッシュ軸受に対応

すべり軸受
ストッパなど衝撃をともなう耐横荷重用に適します。

ボールブッシュ軸受
スムースな作動でプッシャーやリフターに適します。


モータ折返し仕様

2本のガイドロッド使用による不回転精度の向上

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

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

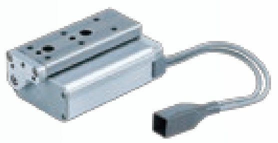
※ロッドタイプ、YLEY25,100ストロークでの比較

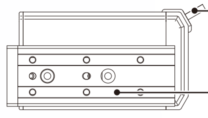
YLES スライドテーブルタイプ

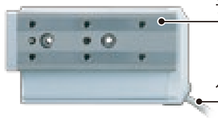
対称形／Lタイプ、ストレート形／Dタイプの選択可能

対称形／Lタイプ

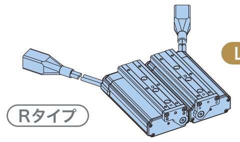
テーブルおよびケーブルの位置がRタイプと反対になり設計の幅が広がります。





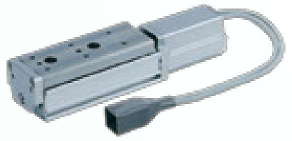


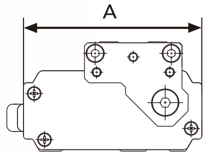
並べて設置した場合、ケーブルの干渉がなく省スペース化を実現。

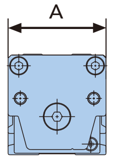


ストレート形／Dタイプ

寸法幅を短縮：最大45%減







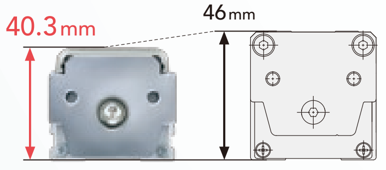
A寸法 (mm)

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

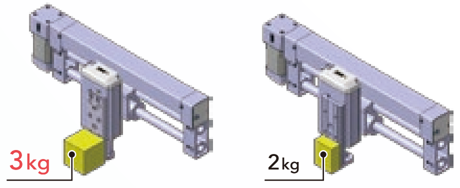
薄型：最大12%減

※ワーク取付面高さ　※YLESH16D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　※YLESH16との比較



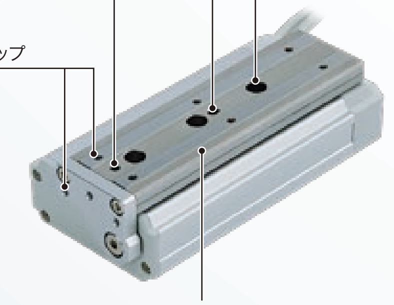
軽量：最大29%減

型式	質量 (kg)	削減量
YLES16D-100	1.20	-0.50kg
YLESH16D-100	1.70	

■ 高剛性　YLESH　SIZE：8, 16, 25

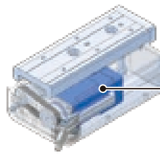
たわみ量：0.016mm※

※YLESH16-50 荷重：25Nの時



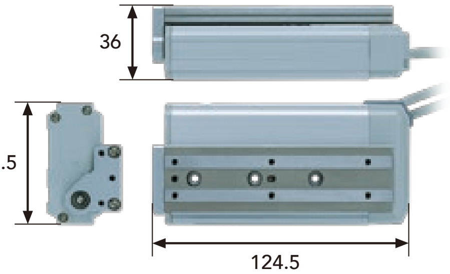
コンパクト・省スペース

モータをボディに内蔵



体積比：61%減※

※YLESH16-50／YLXSH-50との比較
※R／Lタイプの場合



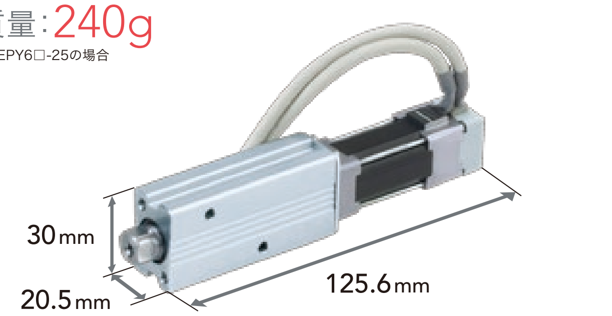
YLESH8 R/L 50mmストロークの場合

YLEP ミニチュアタイプ

■ ミニチュアロッド YLEPY　SIZE：6, 10

質量：240g

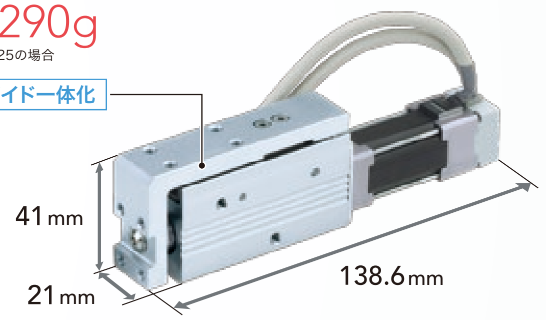
※LEPY6□-25の場合



■ 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



用途例

ピックアンドプレース

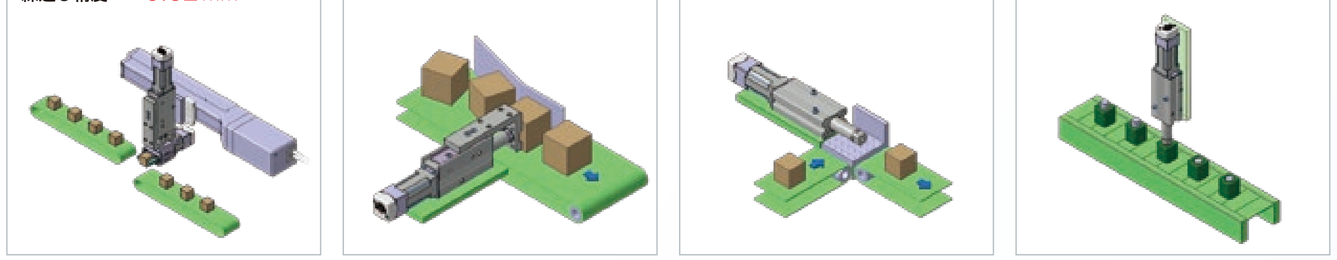
繰返し精度：±0.02mm

整列

払い出し

圧入

最大押当て推力：50N



取付バリエーション豊富　多方面からの取付けが可能

横方向取付【ボディ通し穴】

スライドテーブルタイプは両側面取付可能

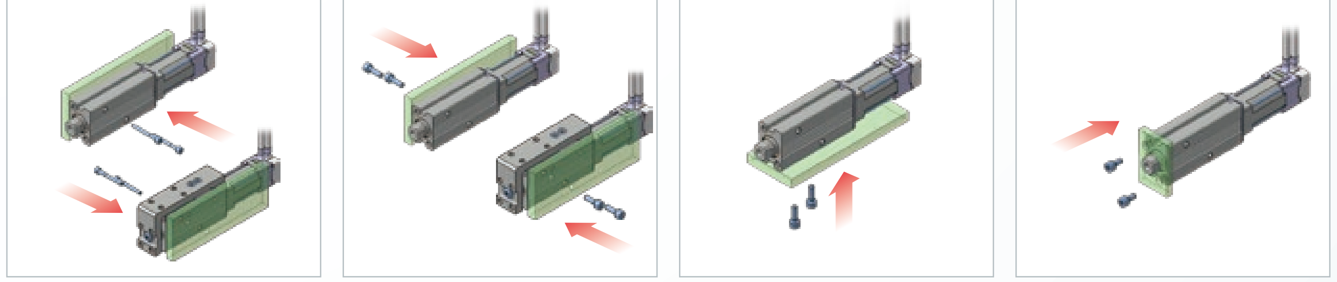
横方向取付【ボディタップ】

スライドテーブルタイプは両側面ボディタップ

縦方向取付【ボディタップ】

軸方向取付

※ロッドタイプのみ【ボディタップ】



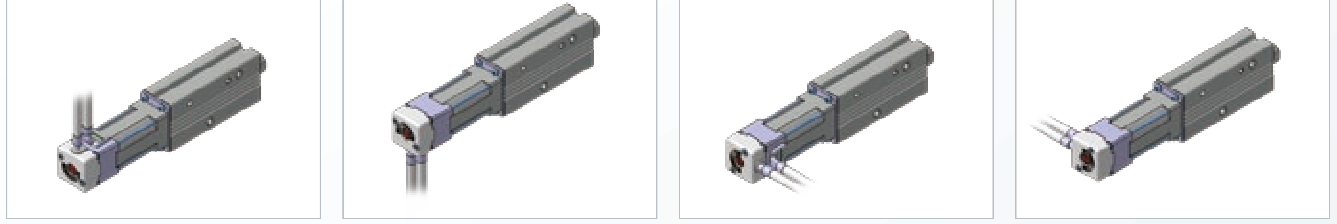
モータケーブル取出方向　4方向から選択可能

上側面取出【基本形】

下側面取出【U選択時】

右側面取出【R選択時】

左側面取出【L選択時】



GX series｜特長｜

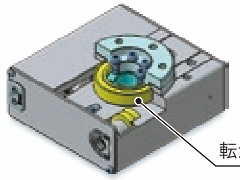
GX series｜仕様｜

YLE series｜特長｜

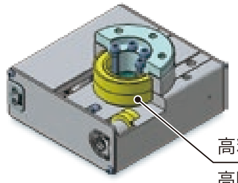
YLER ロータリテーブルタイプ

■ 標準形　YLER　｜　高精度形　YLERH

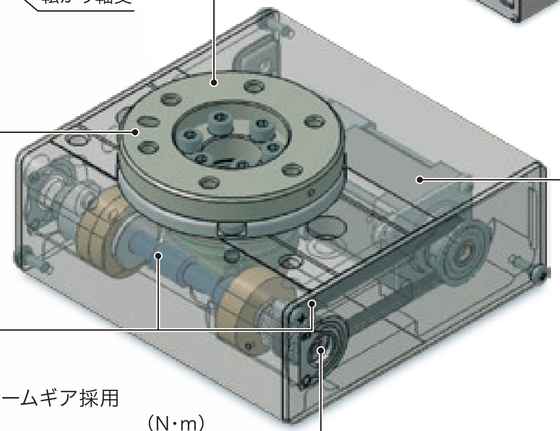
標準形 YLER



高精度形 YLERH



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置が低減



揺動角度

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

ステップモータ(サーボ DC24V)内蔵

省スペース化

高トルク

ギア比 30 倍
バックラッシを軽減した特殊ウォームギア採用

最大回転トルクの選択可能
ベルト減速比の選択が可能

(N･m)

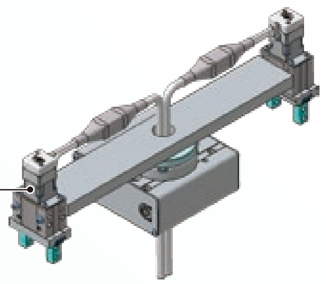
型式	基本	高トルク
YLER10	0.22	0.32
YLER30	0.8	1.2
YLER50	6.6	10.0

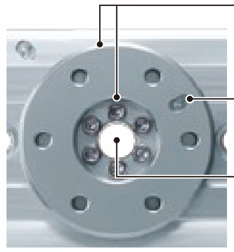
手動操作ねじ／両側

電源OFF時もテーブルの回転が可能

ワークの取付が容易

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





サイズ	10	30	50
内空径	ø8	ø17	ø20

薄型

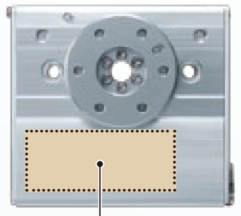
標準形 (mm)

型式	H
YLER10	42
YLER30	53
YLER50	68

高精度形 (mm)

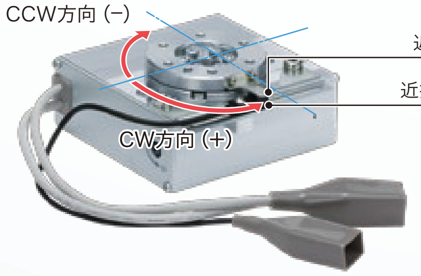
型式	H
YLERH10	49
YLERH30	62
YLERH50	78

省スペース



連続回転仕様

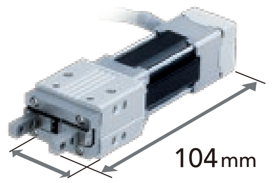
- 揺動角度：360°
- 近接センサによる原点復帰



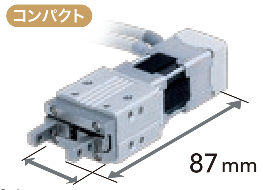
YLEH 電動グリッパタイプ

■ 2爪　YLEHZ　小型｜軽量　SIZE：10, 16, 20, 25, 32, 40

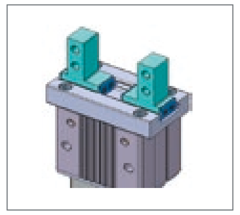
質量：165 g
※YLEHZ10の場合



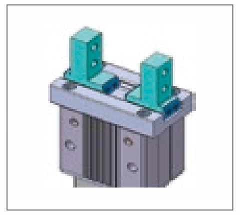
質量：135 g
※YLEHZ10Lの場合
コンパクト



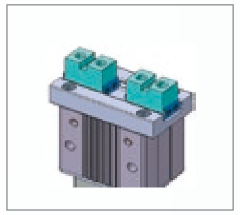
フィンガオプション



側面タップ取付方式



開閉方向通し穴方式



フラット形フィンガ方式

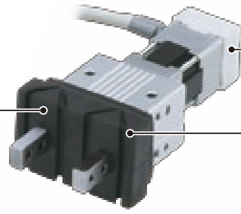
■ 2爪ダストカバー付　YLEHZJ　SIZE：10, 16, 20, 25

密閉構造のダストカバー【IP50相当】

- 切粉・粉塵等の内部侵入を防止
- グリースの飛散等を防止

3種類のカバー材質（フィンガ部のみ）

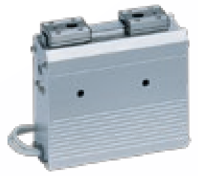
クロロプレンゴム：黒色　標準
フッ素ゴム：黒色　オプション
シリコーンゴム：乳白色　オプション



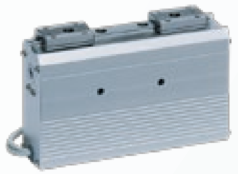
■ 2爪ロングストローク　YLEHF　SIZE：10, 20, 32, 40

ロングストロークで多様なワークに対応

ストローク：40 mm



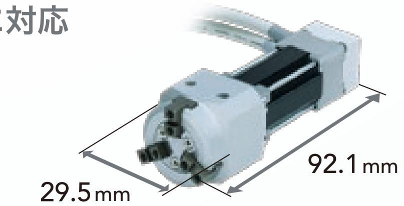
ストローク：80 mm
ロングストローク



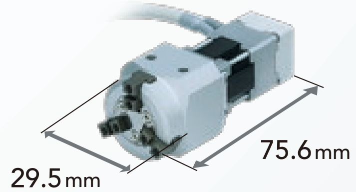
■ 3爪　YLEHS　SIZE：10, 20, 32, 40

円形のワークに対応

質量：185 g
※YLEHS10の場合



質量：150 g
※YLEHS10Lの場合
コンパクト



落下防止機能（セルフロック機能）付き

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

モーターケーブル取出方向が選択可能

取付バリエーション豊富