

YA-R5LF

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 5 kg ● 最大リーチ R895 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



注文型式

YA-R5LF	4L	YAC100	N			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 JE:日英 JC:日中 EJ:英日 EC:英中	拡張/O N,P:標準/O 28/28 N1,P1:56/56点 N2,P2:84/84点 N3,P3:112/112点 N4,P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。
 ※ クラス最大のリーチ寸法 (895 mm)。
 ※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
 ※ 走行軸との組合せなど外部仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

基本仕様

構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	5 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-170° ~ +170° *1
	L軸 (下腕)	-65° ~ +150°
	U軸 (上腕)	-138° ~ +255°
	R軸 (手首旋回)	-190° ~ +190°
	B軸 (手首振り)	-135° ~ +135°
最大速度	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
	S軸 (旋回)	4.71 rad/s, 270° /s
	L軸 (下腕)	4.89 rad/s, 280° /s
	U軸 (上腕)	5.24 rad/s, 300° /s
	R軸 (手首旋回)	7.85 rad/s, 450° /s
	B軸 (手首振り)	7.85 rad/s, 450° /s
	T軸 (手首回転)	12.57 rad/s, 720° /s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	12 N・m
	B軸 (手首振り)	12 N・m
	T軸 (手首回転)	7 N・m
許容慣性モーメント (GD ² /4)	R軸 (手首旋回)	0.3 kg・m ²
	B軸 (手首振り)	0.3 kg・m ²
	T軸 (手首回転)	0.1 kg・m ²
本体質量		29 kg
設置環境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s ² 以下
その他	<ul style="list-style-type: none"> 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと 水、油、粉じんなどがかからないこと 電氣的ノイズ源が近くにないこと 	
	電源容量*2	

*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30°になります。
 *2. 用途・動作パターンにより異なります。
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-R5LF

単位: mm []: P点動作範囲

