

# YA-R3F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 3 kg ● 最大リーチ R532 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

<b>YA-R3F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
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

※ B5サイズのスペースに設置可能(ベースプレート寸法: 240 × 170 mm)で、AGV搭載、試験用途、教育用途などに最適です。  
 ※ 全軸80 W以下のモータを搭載しています。  
 ※ エアホース φ4 × 4本と装備用ケーブル(0.2 mm<sup>2</sup> × 10本)をUアームに内蔵。システム構築時の配線や配管がすっきりまとまります。  
 ※ 床置き、壁掛け、天井吊り設置に対応します。壁掛け、天井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軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

## 基本仕様

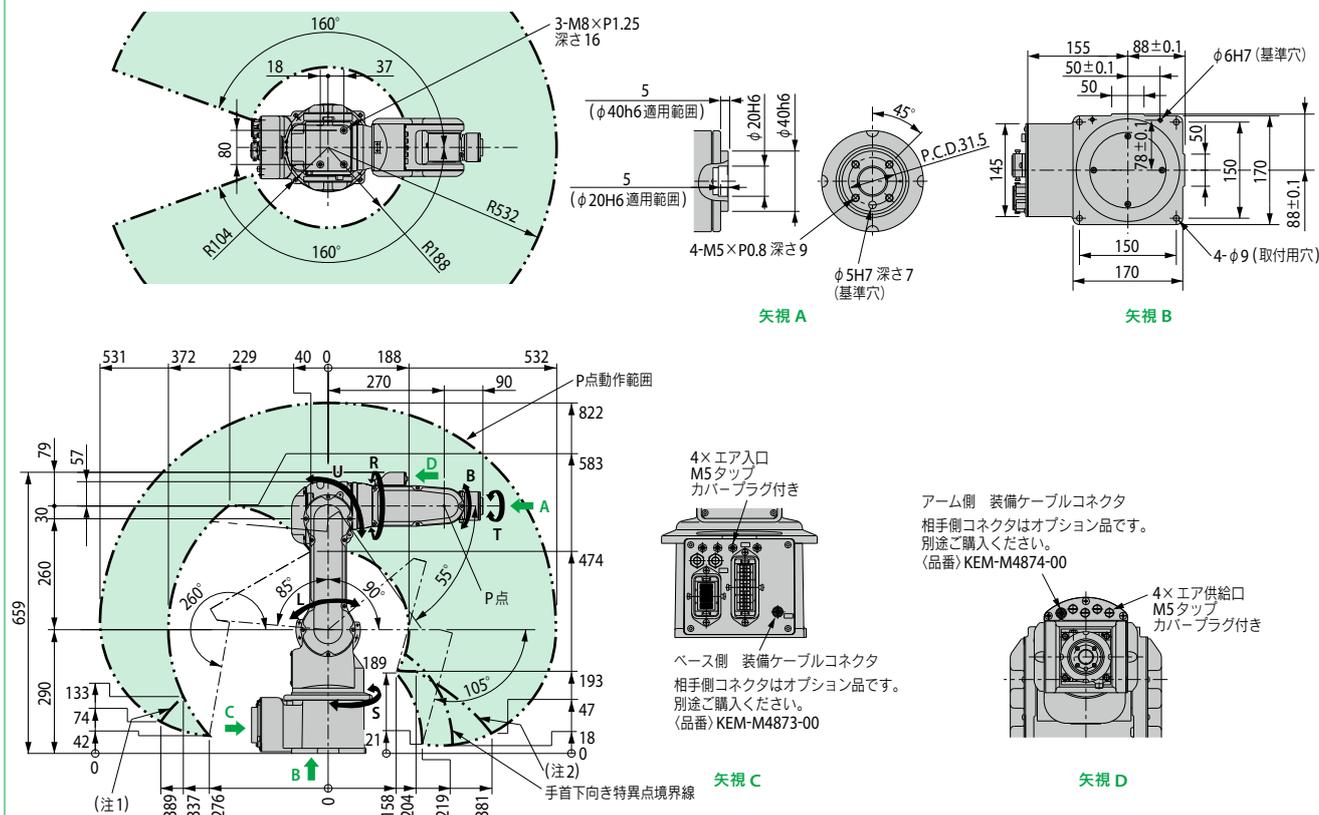
構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	3 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	
動作範囲	S軸(旋回)	-160° ~ +160° *1
	L軸(下腕)	-85° ~ +90°
	U軸(上腕)	-105° ~ +260°
	R軸(手首旋回)	-170° ~ +170°
	B軸(手首振り)	-120° ~ +120°
最大速度	T軸(手首回転)	-360° ~ +360°
	S軸(旋回)	3.49 rad/s, 200° /s
	L軸(下腕)	2.62 rad/s, 150° /s
	U軸(上腕)	3.32 rad/s, 190° /s
	R軸(手首旋回)	5.24 rad/s, 300° /s
	B軸(手首振り)	5.24 rad/s, 300° /s
	T軸(手首回転)	7.33 rad/s, 420° /s

許容モーメント	R軸(手首旋回)	5.39 N·m
	B軸(手首振り)	5.39 N·m
	T軸(手首回転)	2.94 N·m
許容慣性モーメント(GD <sup>2</sup> /4)	R軸(手首旋回)	0.1 kg·m <sup>2</sup>
	B軸(手首振り)	0.1 kg·m <sup>2</sup>
	T軸(手首回転)	0.03 kg·m <sup>2</sup>
本体質量		27 kg
設置環境	温度	0 ~ +40°C
	湿度	20 ~ 80 %RH(結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
電源容量*2	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>・水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>・電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>
		0.5 kVA

\*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±25°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-R3F

単位: mm [ ]: P点動作範囲



注1. S軸が -40° ~ +40° 範囲内でのP点動作範囲。  
 注2. S軸が -125° ~ -160°、+125° ~ +160° 範囲内でのP点動作範囲。