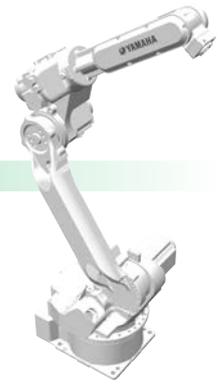


YA-R6F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 6 kg ● 最大リーチ R1422 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-R6F	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I/O N,P:標準I/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(1422mm)。リスト部負荷能力を強化しました。
 ※ 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	6 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.08 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-170° ~ +170°*1
	L軸 (下腕)	-90° ~ +155°
	U軸 (上腕)	-175° ~ +250°
	R軸 (手首旋回)	-180° ~ +180°
	B軸 (手首振り)	-45° ~ +225°
	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
最大速度	S軸 (旋回)	3.84 rad/s, 220° /s
	L軸 (下腕)	3.49 rad/s, 200° /s
	U軸 (上腕)	3.84 rad/s, 220° /s
	R軸 (手首旋回)	7.16 rad/s, 410° /s
	B軸 (手首振り)	7.16 rad/s, 410° /s
	T軸 (手首回転)	10.65 rad/s, 610° /s
許容モメント	R軸 (手首旋回)	11.8 N・m
	B軸 (手首振り)	9.8 N・m
	T軸 (手首回転)	5.9 N・m
許容慣性モーメント (GD ² /4)	R軸 (手首旋回)	0.27 kg・m ²
	B軸 (手首振り)	0.27 kg・m ²
	T軸 (手首回転)	0.06 kg・m ²
本体質量	130 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
電源容量*2	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
		1.0 kVA

*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-R6F

