

YA-RJ

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 2 kg

● 最大リーチ R545 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-RJ	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,P1:66/66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

※ 卓上小型装置、教育用途に最適です。
 ※ 装置組み込みや、移設・設置が容易な超軽量ロボットです。
 ※ 全軸30 W以下のモータを使用しています。
 ※ 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	1 kg (最大2 kg ^{*1})	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-160° ~ +160°
	L軸 (下腕)	-90° ~ +110°
	U軸 (上腕)	-290° ~ +105°
	R軸 (手首旋回)	-180° ~ +180°
	B軸 (手首振り)	-130° ~ +130°
	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
ブレーキ付きの軸 ^{*2}	L軸, U軸	
最大速度	S軸 (旋回)	2.79 rad/s, 160° / s
	L軸 (下腕)	2.27 rad/s, 130° / s
	U軸 (上腕)	3.49 rad/s, 200° / s
	R軸 (手首旋回)	5.23 rad/s, 300° / s
	B軸 (手首振り)	6.98 rad/s, 400° / s
	T軸 (手首回転)	8.72 rad/s, 500° / s
許容モーメント	R軸 (手首旋回)	3.33 N・m
	B軸 (手首振り)	3.33 N・m
	T軸 (手首回転)	0.98 N・m
	許容慣性モーメント (GD ² /4)	0.058 kg・m ²
設置環境	周囲温度	通電時: 0 ~ +40°C, 保管時: -10 ~ +60°C
	相対湿度	最大90% (結露のないこと)
	振動加速度	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、粉じんなどがつかからないこと 電氣的ノイズ源が近くないこと
電源容量 ^{*3}	0.5 kVA	

※1. 1 kgを超える場合は動作範囲が異なります。可搬質量に合わせた動作範囲でご使用ください。(下記図面参照)
 ※2. S、R、B、T軸には保持ブレーキが付いていません。使用上、問題がないかご確認ください。
 ※3. 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-RJ

