

# YA-U10F

7軸垂直多関節

● 最大可搬質量 10 kg

※ 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-U10F</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

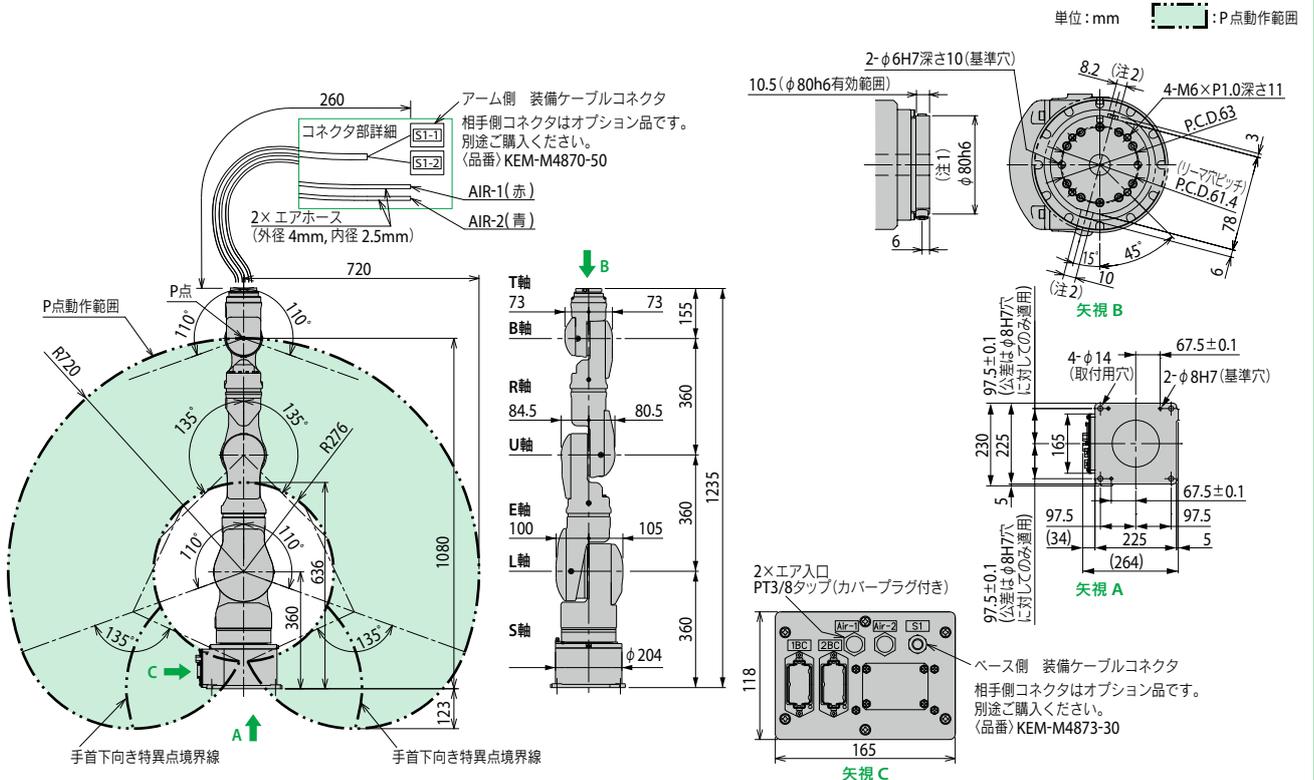
※ 7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。  
 ※ 動きの自由度が高いため、人が入り込めないような狭い場所でも動作可能です。  
 ※ 待機時にはアームを立体的に折りたたみ小さくなるので邪魔になりません。  
 ※ 床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 小物ハンドリングなどに最適です。  
 ※ アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線12芯) 別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

## ■ 基本仕様

構造	垂直多関節形(7自由度)	
可搬質量	10 kg	
繰返し位置決め精度	±0.1 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-180° ~ +180°
	L軸 (下腕)	-110° ~ +110°
	E軸 (肘回転)	-170° ~ +170°
	U軸 (上腕)	-135° ~ +135°
	R軸 (手首旋回)	-180° ~ +180°
	B軸 (手首振り)	-110° ~ +110°
	T軸 (手首回転)	-180° ~ +180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.97 rad/s, 170°/s
	L軸 (下腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (上腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	3.49 rad/s, 200°/s
	T軸 (手首回転)	6.98 rad/s, 400°/s
許容モーメント	R軸 (手首旋回)	31.4 N·m
	B軸 (手首振り)	31.4 N·m
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.4 kg·m <sup>2</sup>
本体質量	60 kg	
電源容量 <sup>*1</sup>	1.0 kVA	
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
	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>

※1. 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-U10F



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようにご注意ください。  
 注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスノズル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。

垂直多関節ロボット  
YA  
LCM  
CX  
Robinity  
TRANSERO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION