YA-U20F

7軸垂直多関節

最大可搬質量 20 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

YA-U20F - 4L - YAC100 - N - □ - □ - □

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
YA-U20F	4L：4m	YAC100	N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	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	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 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ので、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。
※ 20 kgの重量物の組立て・搬送が行えます。
※ 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16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

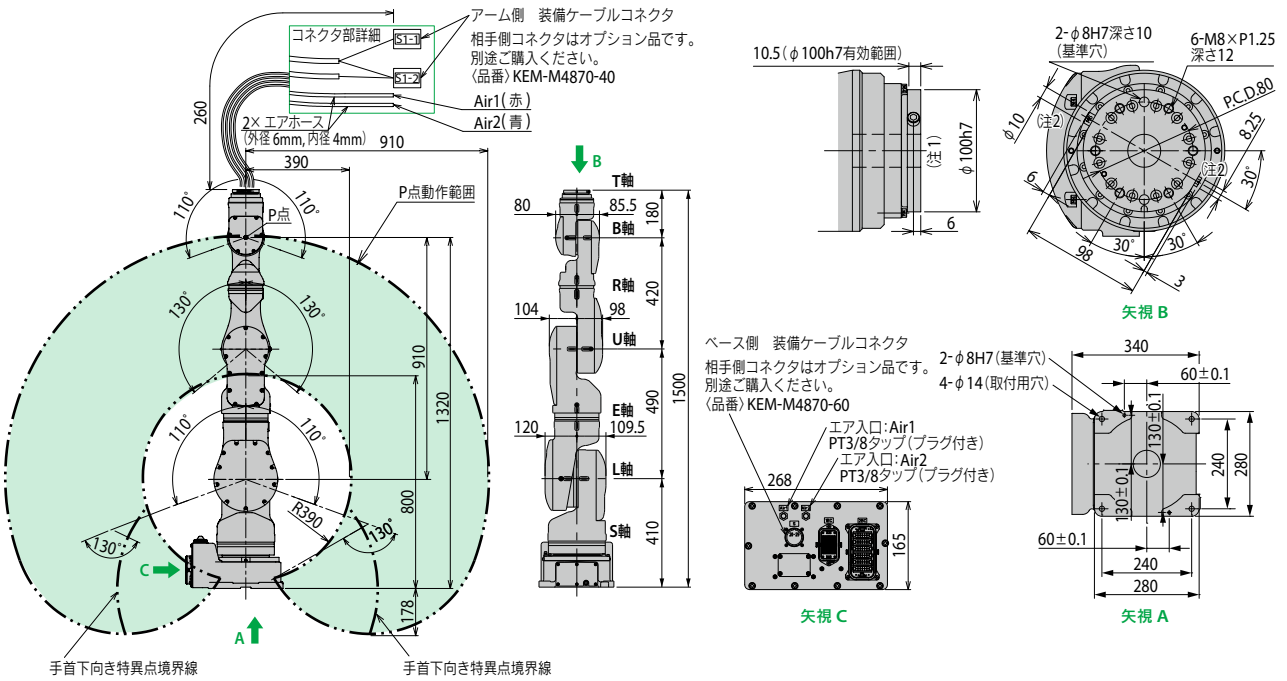
構造		垂直多関節形(7自由度)
可搬質量		20 kg
繰り返し位置決め精度		±0.1 mm
動作範囲	S軸 (旋回)	−180°～+180°
	L軸 (下腕)	−110°～+110°
	E軸 (肘回転)	−170°～+170°
	U軸 (上腕)	−130°～+130°
	R軸 (手首旋回)	−180°～+180°
	B軸 (手首振り)	−110°～+110°
	T軸 (手首回転)	−180°～+180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.27 rad/s, 130°/s
	L軸 (下腕)	2.27 rad/s, 130°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (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)	58.8 N·m
	B軸 (手首振り)	58.8 N·m
	T軸 (手首回転)	29.4 N·m
許容慣性モーメント (GD²/4)	R軸 (手首旋回)	4.0 kg·m²
	B軸 (手首振り)	4.0 kg·m²
	T軸 (手首回転)	2.0 kg·m²
本体質量		120 kg
電源容量※1		1.5 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/s²以下
	その他	• 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 • 電気的ノイズ源が近くにないこと

※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-U20F

単位：mm　　：P点動作範囲



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、グリスニップル(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。

適用コントローラ　YAC100 ▶ 157