

YA-U5F

7軸垂直多関節

● 最大可搬質量 5 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-U5F	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

※ 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。
 ※ 手首部に新規開発した小型アクチュエータを適用し、アームのスリム化を図り、ワークとの干渉を大幅に低減しています。
 ※ ロボットの小型化に起因する可動範囲の狭小化をアーム関節機構の工夫により回避し、動作領域の最大化を実現しています。
 ※ 本体質量は30 kgと軽量で、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。
 ※ 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8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。

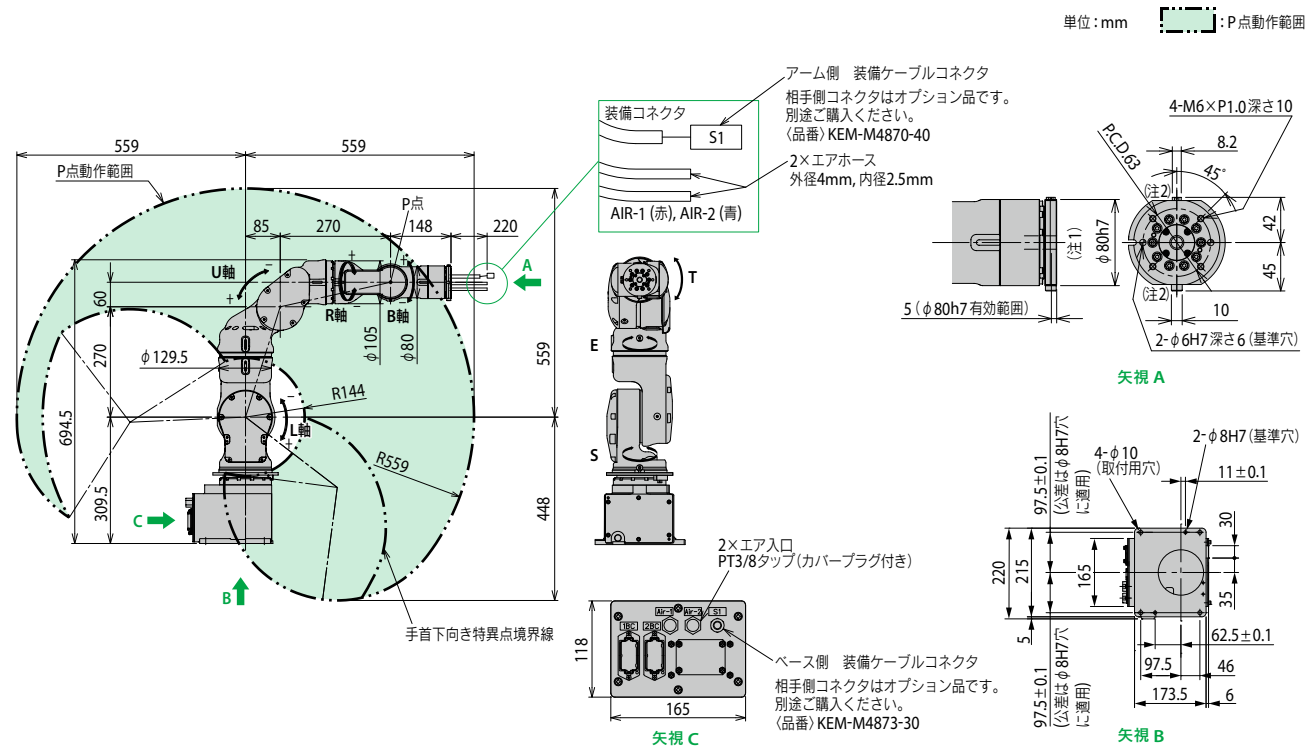
基本仕様

構造	垂直多関節形(7自由度)	
可搬質量	5 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.06 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)	-90° ~ +115°
	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)	3.49 rad/s, 200°/s
	L軸 (下腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	E軸 (肘回転)	3.49 rad/s, 200°/s
	U軸 (上腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	4.01 rad/s, 230°/s
	T軸 (手首回転)	6.11 rad/s, 350°/s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	14.7 N·m
	B軸 (手首振り)	14.7 N·m
	T軸 (手首回転)	7.35 N·m
許容慣性モーメント (GD ² /4)	R軸 (手首旋回)	0.45 kg·m ²
	B軸 (手首振り)	0.45 kg·m ²
	T軸 (手首回転)	0.11 kg·m ²
本体質量	30 kg	
電源容量*1	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 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、粉じんなどがかからないこと 電氣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-U5F



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。