

# YA-U10F

7轴 垂直多关节

●最大可搬运重量10kg

## 特点

YA-U10F是具有7轴自由度及可搬运重量为10kg的机器人，尺寸比YA-U20F更小。  
最适合狭窄场所的小型物体操作等用途。

- 7轴结构的机械臂可实现如同人类手臂的高自由度动作。
- 动作自由度高，在人无法进入的狭窄场所也能灵活动作。
- 待机时机械臂可立体折叠变小，不会造成干扰。
- 可自由采用落地式、吊顶式、壁挂式等安装方式。  
※壁挂式、吊顶式安装请咨询本公司。
- 最适合小型物体的操作。
- 灵活应用机械臂内置的装备电缆，可以自由规划离线配置而不必顾虑设备间的互相干扰问题。  
(装备线规格：空气2系统、装备线12芯)  
(注) 可另行生产机械手用外部轴规格。请向本公司咨询。



## 基本规格

名称	规格	YA-U10F
结构		垂直多关节型(7种自由度)
可搬运重量		10 kg
重复定位精度		±0.1 mm
动作范围	S轴(旋转)	-180° ~ +180°
	L轴(下臂)	-110° ~ +110°
	E轴(肘部旋转)	-170° ~ +170°
	U轴(上臂)	-135° ~ +135°
	R轴(腕部旋转)	-180° ~ +180°
	B轴(腕部摆动)	-110° ~ +110°
	T轴(腕部旋转)	-180° ~ +180°
最大速度	S轴(旋转)	2.97 rad/s, 170°/s
	L轴(下臂)	2.97 rad/s, 170°/s
	E轴(肘部旋转)	2.97 rad/s, 170°/s
	U轴(上臂)	2.97 rad/s, 170°/s
	R轴(腕部旋转)	3.49 rad/s, 200°/s
	B轴(腕部摆动)	3.49 rad/s, 200°/s
	T轴(腕部旋转)	6.98 rad/s, 400°/s
容许力矩	R轴(腕部旋转)	31.4 N·m
	B轴(腕部摆动)	31.4 N·m
容许惯性力矩 (GD <sup>2</sup> /4)	T轴(腕部旋转)	19.6 N·m
	R轴(腕部旋转)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
	B轴(腕部摆动)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
主机电量	容量	60 kg
	功率*1	1.0 kVA
安装环境	温度	0 ~ +40° C
	湿度	20 ~ 80%RH(无结露)
	振动	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	其他	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 无易燃性、腐蚀性气体及液体</li> <li>• 不可沾染水、油、粉尘等</li> <li>• 附近无电噪声源</li> </ul>

\*1: 因用途、动作模式而异。  
(注) 本表采用SI单位制记载。

## YA-U10F

单位: mm

