

# YA-U20F

7轴垂直多关节

●最大可搬运重量20kg

## 特点

YA-U20F具有独特的机械臂形状和7轴自由度，实现了以往不可能的高自由度动作，且更加节约时间。可操作20kg重量的物体。

- 7轴结构的机械臂可实现如同人类手臂那样的高自由度动作。
- 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。
- 可应对20kg重的物体的组装、搬运。
- 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在意干涉。  
(装备线规格：空气2系统、装备线16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		YA-U20F	
结构		垂直多关节型(7种自由度)	
可搬运重量		20 kg	
重复定位精度	※1	±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)	-130° ~ +130°	
	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)	2.27 rad/s, 130°/s	
	L轴(下臂)	2.27 rad/s, 130°/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)	58.8 N·m	
	B轴(腕部摆动)	58.8 N·m	
	T轴(腕部旋转)	29.4 N·m	
	容许惯性力矩 (GD <sup>2</sup> /4)	R轴(腕部旋转)	4.0 kg·m <sup>2</sup>
	B轴(腕部摆动)	4.0 kg·m <sup>2</sup>	
	T轴(腕部旋转)	2.0 kg·m <sup>2</sup>	
主机电源容量	重量	120 kg	
	容量	1.5 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-U20F

单位:mm

