

YA-U5F

7轴 垂直多关节

●最大可搬运重量5kg

特点

YA-U5F是具有7轴自由度及可搬运重量为5kg的机器人。
最适合安装在狭窄场所以及要求高定位精度的小型物体的操作。

- 7轴结构的机械臂可实现如同人类手臂的高自由度动作。
- 手腕部使用新开发的小型驱动器，使机械臂更加细长，大幅度减少了与工件的干扰情况。
- 通过机械臂关节机构的巧妙设计避免了因机器人小型化带来的可动范围缩小问题，实现了动作领域的最大化。
- 主体质量仅30kg，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。
- 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8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 | |
|--------|---------------|--------------------|
| 结构 | 垂直多关节型(7种自由度) | |
| 可搬运重量 | 5 kg | |
| 重复定位精度 | ±0.06 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) | -90° ~ +115° |
| | 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) | 3.49 rad/s, 200°/s |
| | L轴(下臂) | 3.49 rad/s, 200°/s |
| | E轴(肘部旋转) | 3.49 rad/s, 200°/s |
| | U轴(上臂) | 3.49 rad/s, 200°/s |
| | R轴(腕部旋转) | 3.49 rad/s, 200°/s |
| | T轴(腕部旋转) | 6.11 rad/s, 350°/s |

| 容许力矩 | R轴(腕部旋转) | 14.7 N·m |
|-----------------------------|----------|---|
| | B轴(腕部摆动) | 14.7 N·m |
| | T轴(腕部旋转) | 7.35 N·m |
| 容许惯性力矩 (GD ² /4) | R轴(腕部旋转) | 0.45 kg·m ² |
| | B轴(腕部摆动) | 0.45 kg·m ² |
| | T轴(腕部旋转) | 0.11 kg·m ² |
| 主机重量 | 30 kg | |
| 电源功率 ^{※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 ² 以下 |
| | 其他 | <ul style="list-style-type: none"> • 无易燃性、腐蚀性气体及液体 • 不可沾染水、油、粉尘等 • 附近无电噪声源 |

※1: 因用途、动作模式而异。
(注)本表采用SI单位制记载。

