

## 5 基本仕様

### 5.1 基本仕様一覧

## 5 基本仕様

### 5.1 基本仕様一覧

表 5-1: 基本仕様一覧<sup>1)</sup>

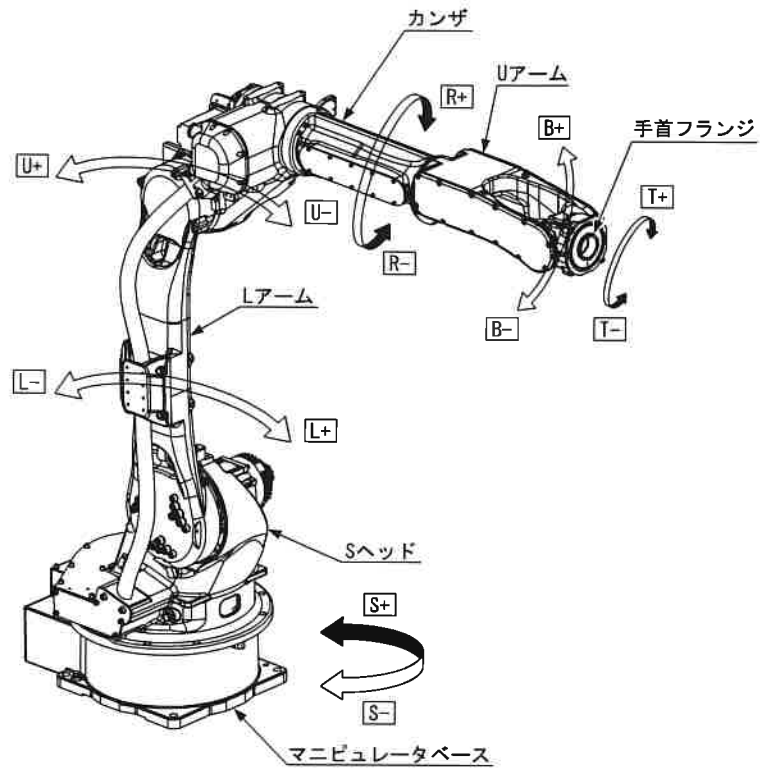
項目	形式	YR-1-06VXH25-A11
動作形態		垂直多関節型
自由度		6
可搬質量	手首部	12 kg
	Uアーム上 <sup>2)</sup>	9 kg
位置繰返し精度 <sup>3)</sup>		0.03 mm
可動範囲	S軸 (旋回) <sup>4)</sup>	- 180° ~ + 180° (壁掛け方式: - 30° ~ + 30°)
	L軸 (下腕)	- 105° ~ + 155°
	U軸 (上腕)	- 86° ~ + 160°
	R軸 (手首旋回)	- 200° ~ + 200°
	B軸 (手首振り)	- 150° ~ + 150°
	T軸 (手首回転)	- 455° ~ + 455°
最大速度	S軸	3.67 rad/s、210°/s
	L軸	3.67 rad/s、210°/s
	U軸	3.84 rad/s、220°/s
	R軸	7.59 rad/s、435°/s
	B軸	7.59 rad/s、435°/s
	T軸	12.2 rad/s、700°/s
許容モーメント <sup>5)</sup>	R軸	22 N・m (2.2 kgf・m)
	B軸	22 N・m (2.2 kgf・m)
	T軸	9.8 N・m (1.0 kgf・m)
許容慣性モーメント <sup>5)</sup> (GD <sup>2</sup> /4)	R軸	0.65 kg・m <sup>2</sup>
	B軸	0.65 kg・m <sup>2</sup>
	T軸	0.17 kg・m <sup>2</sup>
本体質量		260 kg
保護構造		本体: IP54, 手首部: IP67
設置方式 <sup>4)</sup>		床置き、壁掛け、傾斜、天つり
電源容量		2.0 kVA
適用制御盤: YRC1000 <sup>6)</sup>		ERAR-1000-06VXH25- □ ※□: 仕様による
等価騒音 <sup>7)</sup>		71 dB 以下

1. 本表は SI 単位系で示しています。ただし ( ) 内は重力単位系です。
2. U アーム上負荷は手首部負荷質量により変化します。詳細は「7.1.1 “搭載可能な質量”」を参照して下さい。
3. 位置繰返し精度は JIS B8432 (ISO 9283) に準拠しています。
4. 傾斜・壁掛設置の場合、S 軸に動作制限が付きま。詳細は「3.3.1 “S 軸回りの仕様”」を参照して下さい。
5. 許容モーメント及び許容慣性モーメントの詳細については、「6.1 “手首軸の負荷許容値”」を参照してください。
6. 制御盤形式末尾は、仕様により異なります。詳細については、「YRC1000 取扱説明書 (R-CTO-A221)」及び YRC1000 補足説明書を参照してください。
7. この値は ISO11201(EN31201) に従って測定した、等価騒音レベルです。  
<測定条件>
  1. 最大負荷、最大速度で測定
  2. 測定位置
    - ・測定高さ: 床から 1.2 m ~ 1.5 m の位置
    - ・測定対象物から計測器までの距離: P 点の動作範囲の最大領域より 400 mm の地点

5 基本仕様  
5.2 マニピュレータ各部と動作軸名称

5.2 マニピュレータ各部と動作軸名称

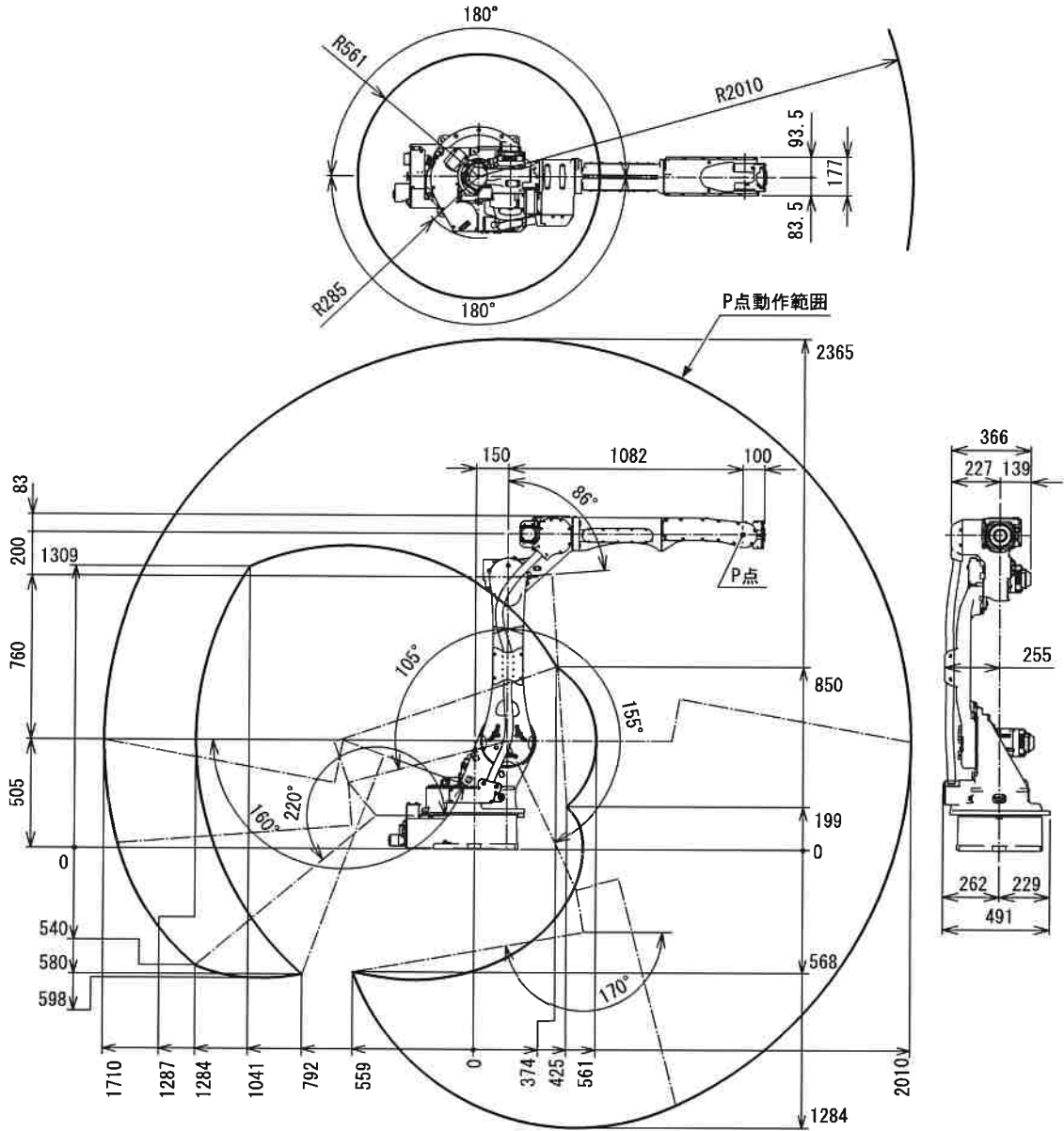
図 5-1: マニピュレータ各部と動作軸名称



5 基本仕様  
5.3 外形寸法と可動範囲

5.3 外形寸法と可動範囲

図 5-2: 外形寸法及び可動範囲



5 基本仕様  
5.3 外形寸法と可動範囲

図 5-3: 各軸原点位置と可動範囲

