



YuMi[®]

各腕7軸の次世代型双腕協働ロボット

■ 各腕7軸のロボット

より人の動きに近い動きが可能

■ オールインワン

コントローラ、ティーチングペンダント、ハンドがセット

■ 圧倒的なスピードと精密性

最大速度 1.5m/s 繰返精度 0.02mm

YuMiは他の協働ロボットの一步先の、人との協働作業が可能です。



選べるロボットハンド



標準ハンドのバリエーション

サーボグリッパ、バキューム、インテグレートドビジョン（内蔵型カメラ）を自由に組み合わせられます。

仕様

機種	リーチ	可搬重量	アーム搭載荷重
IRB 14000-0.5/0.5	500 mm	500 g	なし

機器仕様

ベース寸法	399 mm × 496 mm
爪先寸法	399 mm × 134 mm
重量	38 kg

特徴

機内電源と信号	電源24V イーサネットまたは信号4芯
機内配管	各腕のツールフランジに1本(4 Bar)
イーサネット	各腕に100/10 Base-TX イーサネット ポート × 1
位置繰返精度	0.02 mm
据付	テーブル
保護等級	IP30
コントローラ	内蔵

安全性

機能安全	PL b Cat B
------	------------

動作性能

軸	動作範囲	最大速度
第1軸 旋回	-168.5° ~ 168.5°	180° /s
第2軸 腕	-143.5° ~ 43.5°	180° /s
第3軸 腕	-123.5° ~ 80.0°	180° /s
第4軸 手首	-290.0° ~ 290.0°	400° /s
第5軸 曲げ	-88.0° ~ 138.0°	400° /s
第6軸 回転	-229.0° ~ 229.0°	400° /s
第7軸 旋回	-168.5° ~ 168.5°	180° /s

* 軸の実際の順序は1,2,7,3,4,5,6

速度性能

0.5 kg ピッキングサイクル	
25×300×25 mm	0.86 s
最大TCP速度	1.5 m/s
最大TCP加速度	11 m/s ²
加速時間 0~1m/s	0.12 s