

YMS55

販売終了予定
2013年12月末



※受注生産ですので納期についてはお問い合わせください。

注文型式

YMS55					ERCD	
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ストローク 50~300 (50mmピッチ)	ケーブル長*1 1L:1m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 1K/3K/5K/10K (耐屈曲)	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(1L/3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.516~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

基本仕様

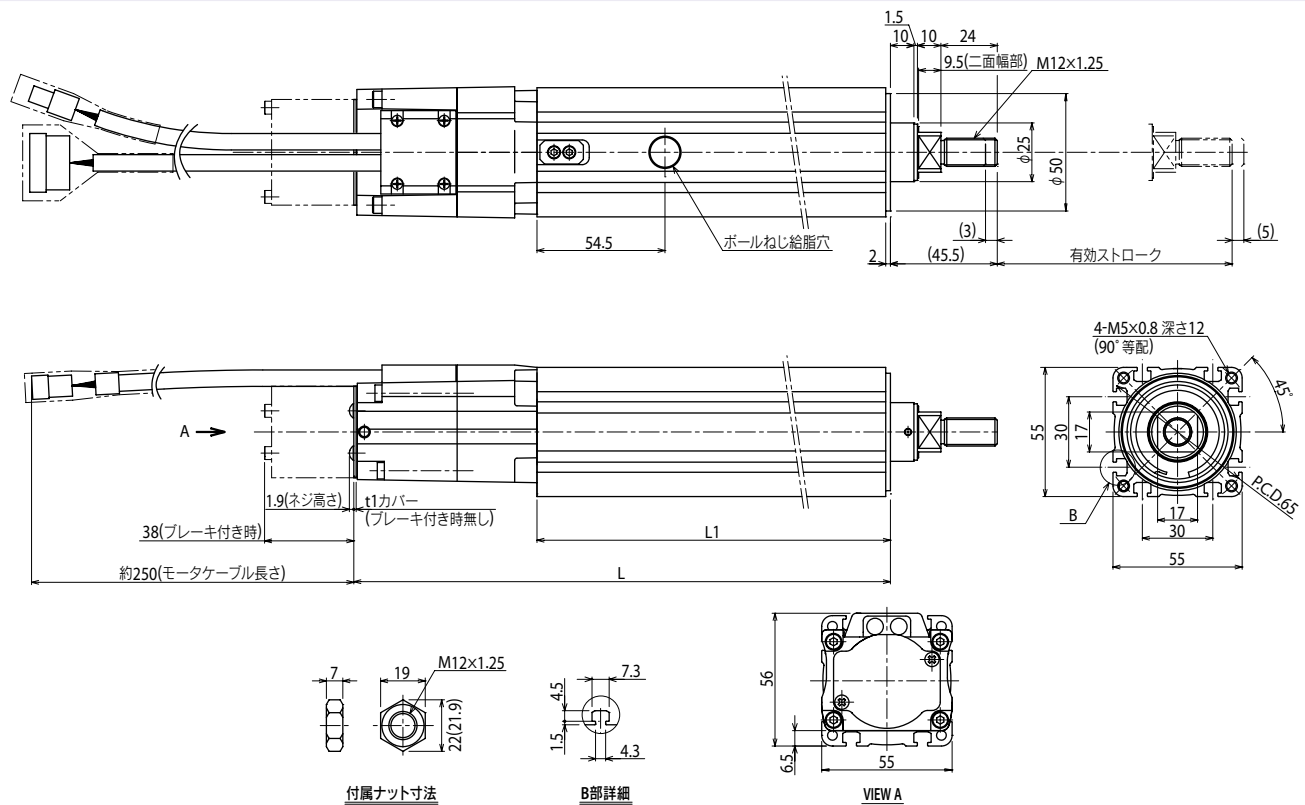
モータ出力 AC (W)	30	
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.02	
減速機構/軸径 (mm)	ボールネジφ12 (C10級)	
ボールネジリード (mm)	12	6
最高速度*1 (mm/sec)	600	300
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	5
	垂直使用時	1.5
定格推力 (N)*2	32	64
ストローク (mm)	50~300 (50ピッチ)	
ケーブル長 (m)	標準:3.5 / オプション:1.5,10	
リニアガイド形式	—	
位置検出器	レゾルバ	
分解能 (パルス/回転)	16384	

※1. 300mmストローク時は最高速度450mm/sec、225mm/sec (75%) となります。
※2. 推力制御の精度につきましては保証外となります。

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列/プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令

YMS55 ブレーキ付き仕様



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	150.5	200.5	250.5	300.5	350.5	400.5
L	228.5	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5
本体質量 (kg)*	1.7	2.0	2.4	2.7	3.1	3.4

※ ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。