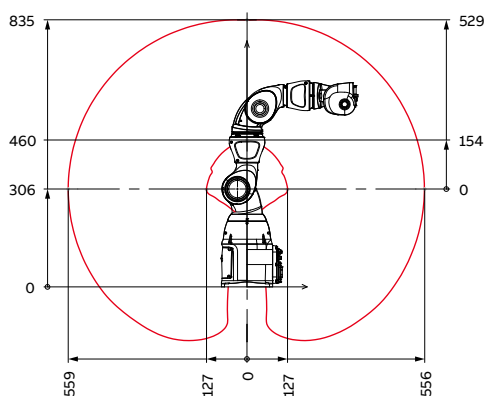
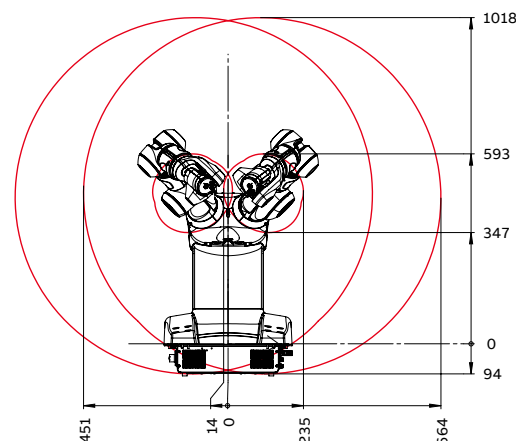
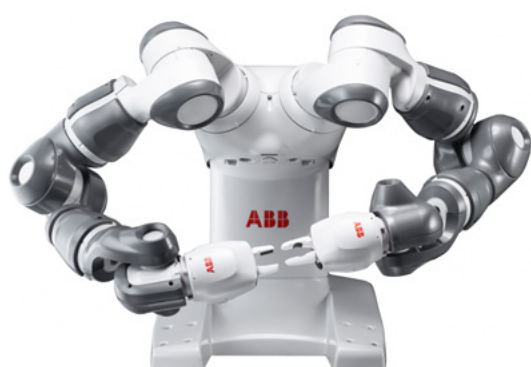




双腕/単腕 YuMi®

“双腕”が主役！人手作業をシンプルに置き換える、協働ソリューション



1 双腕&自由度

2 敏捷&高精度

3 安心安全の導入支援ソリューション

特徴 1: 双腕&自由度

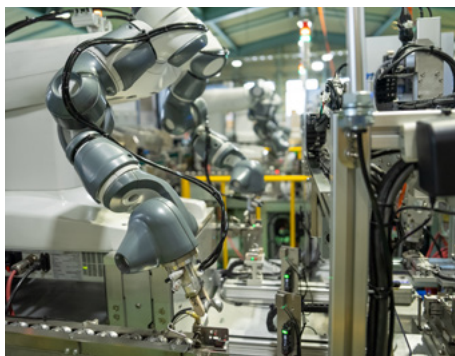
- ・業界でも稀有な双腕、単腕で難しい自動化に対応
- ・足下や背後まで広く使える7軸タイプのアーム
- ・ひねりなど、一般的な難動作も容易に設定できる操作系

基本仕様	双腕 IRB 14000	単腕 IRB 14050
可搬重量 / リーチ	500 g / 559 mm	
最大TCP速度 / 加速度	1.5 m/s / 39.1 m/s ² ⁰⁵	
位置繰返精度	0.02 mm	
本体重量	38 kg	9.5 kg ⁰⁶
本体設置面積	399 x 497 mm ⁰⁷	160 x 160 mm ⁰⁶
据付	卓上	卓上, 壁掛, 天吊など全角度
コントローラ	本体内蔵型IRC 5	OmniCore C30
電源, 保護等級	単相 100 - 240 V, IP30&クリーンルーム	
安全	PL b Cat B	PL d Cat 3 ⁰⁸



- ・サーボグリッパ
・ビジョン
・1バキューム
- ・サーボグリッパ
・2バキューム
- ・サーボグリッパ
- ・サーボグリッパ
・1バキューム

- 01 SUS社(静岡)のYuMi 5台による自動化事例/動画
- 02 YuMiファミリー&カスタム爪
- 03 双腕 YuMi 可動域: 正面
- 04 単腕 YuMi 可動域: 側面
- 05 ISO 9283 準拠、公称負荷による標準動作時
- 06 OmniCore C30 コントローラは別体式、重量 24 kg、寸法 (W/D/H) 449/443/170 mm
- 07 据付は底部先端の脚部
- 08 安全システム SafeMove も構成可能
- 09 標準ハンド/グリッパのオプション



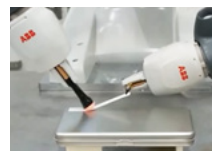
部品の仮組みと専用組立機への投入：必見動画は前ページに！！



マテハン/工作機の投入取出



ゴムパッキンの組付



ピンセット+シール貼り



ハンドビジョン+高精度組付



ネジ締め



Oリング組付



蓋閉め/検査機の投入取出



蛇腹フィルタ裏返し

01



02

01 YuMi の活用事例

02 双腕を活かしたゴムパッキン組付テスト動画

03 必ずリスクアセスメントを実施してください

04 導入支援ソリューションの標準的な作業ステップ

05 実例：RobotStudio の仮想空間でのプログラミング & シミュレーション

06 実例：作業の基準高や治具取付位置の調整によるタクトタイムの事前最適化

特徴2：敏捷&高精度

- 250g未満の軽量物のハンドリングに特化することで、最大限の安全性⁰³と、素早く高精度な動作を両立
- 例えば、0.05mm精度の金属部品組付など、人手ではコツや迷いが生じる作業でも生産性を大幅UP！

特徴3：安心安全の導入支援ソリューション

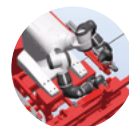
- シミュレーション、実機検証施設、ノウハウを活かし、エキスパートが課題解決に伴走、投資対効果を確実に
- 仮想ロボットコントローラ技術が高精度検証のカギ
- 「難しそう」で終わらせないために。作り込んだ動画やプログラムなど、もちろんそのままお渡しできます！



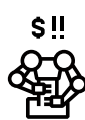
Step 1
ヒアリング
現場視察



Step 2
実ワークテスト
爪仕様検討

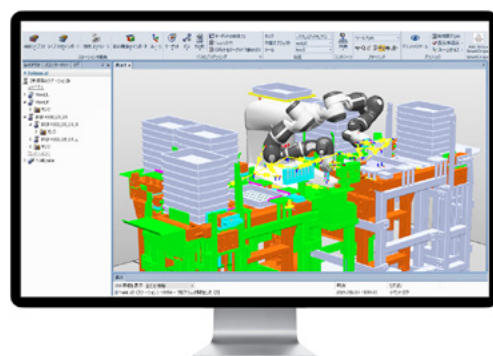


Step 3
シミュレーション
詳細設計

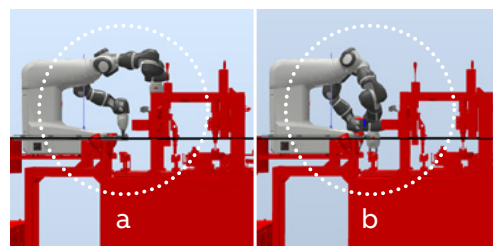


ベストな
システムで
確実な
投資対効果

04



05



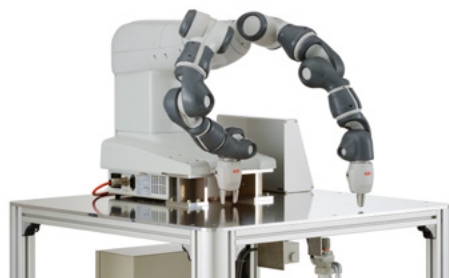
06

双腕14軸だからできる

6軸では届きにくい懐でも

“人”が届かない背面でも

驚くほど窮屈な姿勢でも



お問い合わせはこちらから！

ABBジャパンコンタクトセンター：

Tel: 03-4523-6170

Email: contact.center@jp.abb.com

お問い合わせ
フォーム：



協働ロボット
ウェブサイト：



ABB株式会社 ロボティクス&ディスクリート・オートメーション事業本部
東京都品川区大崎2-1-1 ThinkPark Tower 22F
Tel: 03-4523-6306
アプリケーション・センター 東日本（相模原）
Tel: 042-770-9813
中部事業所（豊田）：
Tel: 0565-26-0770

予告なく内容を変更する場合がございます。あらかじめご了承ください。

© Copyright 2023 ABB.
All rights reserved.

abb.co.jp/robotics