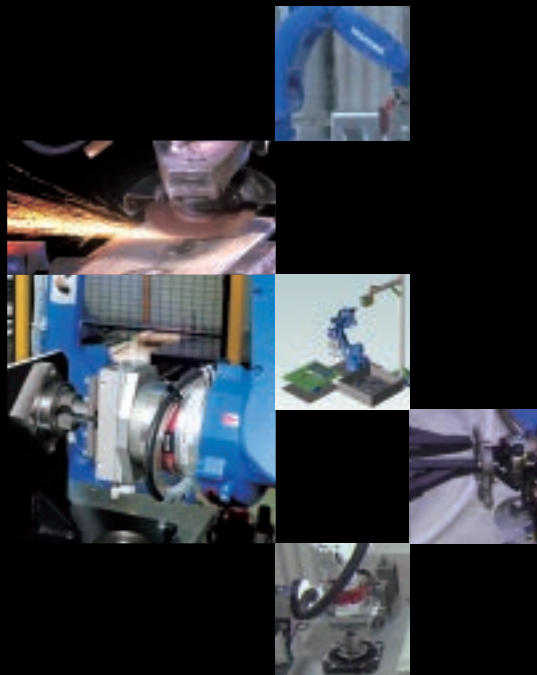


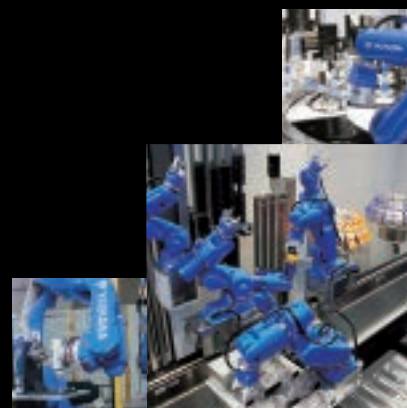
YASKAWA



ロボットシステムソリューション MOTOMAN-GPシリーズ

小型機種(～25 kg可搬)

ロボットコントローラYRC1000対応



Solution
MOTOMAN-GP Series



品質及び環境マネジメント
システムの国際規格
ISO9001, ISO14001を
取得しています。



JAB
QMS Accreditation
R009

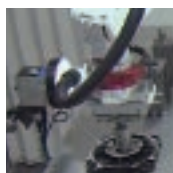
JQA-0813

JQA-EM0202

ロボットシステムソリューション

MOTOMAN-GPシリーズ

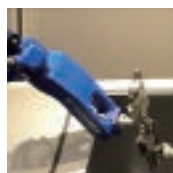
生産現場の悩みを最先端のロボットシステムが
スマートに解決します。



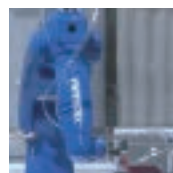
精密かん合



ピッキング, 整列



装置内・装置間搬送



研磨



組立て

求めた答えがここにある！

豊富な機能とコンポーネントで、
様々なお客様のご要望にお応えします。

適用例

ばら積み部品ピッキング、はめ合い、組立て、研磨、
加工機 など （アプリケーション事例 P4,5）



GP7



GP8



GP12



GP25



YRC1000



最先端のロボットシステムが
様々な用途に対応します

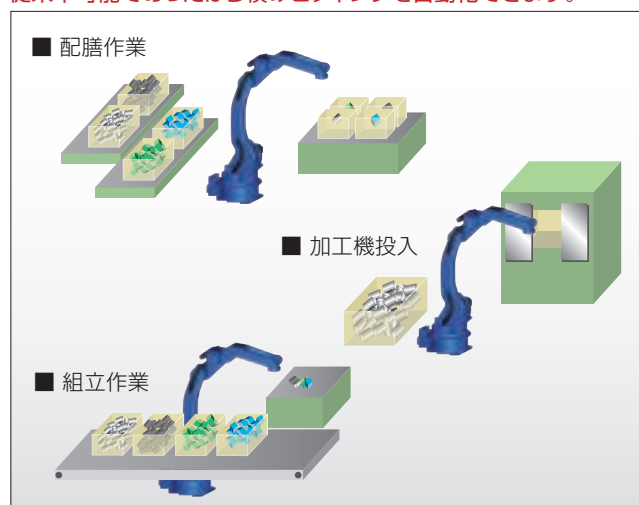
ばら積み部品取り出し



3Dビジョンパッケージ「MotoSight3D」で完全自動化！

当社ロボットMOTOMANと3Dビジョンパッケージ「MotoSight3D」の組合せにより、複雑な部品形状や油の付着した金属部品も識別、これまで数日間にかかるとされていた部品登録作業も約4時間という容易さで、ばら積み部品の取り出し自動化を実現します。

従来不可能であったばら積みピッキングを自動化できます。



プログラミング不要の
簡単ワーク登録手順



ばら積み部品の取り出しを
完全自動化！



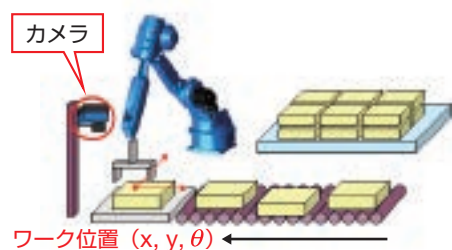
パレット、コンベヤからのピッキング



2Dビジョンパッケージ「MotoSight2D」で位置決め機構不要に！

■ コンベヤからのピッキング

・アルミダイカスト製品、ダンボールケースなど



コンベヤ同期を使用せず、コンベヤが停止してからビジョン補正を行うシステムです。

位置決め用の複雑な
機構が不要に！

■ ピッキング後のワーク位置補正

・パネル形状の部品、コンロッドなど



■ パレットからのピッキング（複数個ワーク認識）

・高速処理を必要とする用途

一回の撮像で複数の
ワークを認識！



鏡面加工



熟練工の技を教示レスで実現！

当社ロボットMOTOMANとロボットコントローラYRC1000なら、研磨作業のプログラムも標準搭載。動作軌跡の改善により熟練工の滑らかで高品質な研磨の技を実現します。

ロボット技術とアプリケーション技術の融合



製品の研磨(鏡面加工)



- 高速化
 - 加工時間短縮
- 可搬質量UP
 - +αの付加価値提供
- 広々 作業空間
 - 最適姿勢の確保
- 悪環境への対応
 - 粉じん、切削油飛散対策



融合

- 教示レス
 - 誰でも簡単導入
- 豊富な研磨動作
 - 職人技を標準搭載

自動プログラム生成

豊富な研磨パターンに対応



レシプロ

円弧

精密かん合(力強い制御)



人手でも困難なはめ合いを6軸力覚制御機能「MotoFit」で高速自動化！

当社ロボットMOTOMANの手首部に6軸力覚制御機能「MotoFit」をプラスすることで、ロボットアームに作用する力の変化を感じしロボット動作へフィードバック、人のような手探り動作による精密かん合作業を高速かつ滑らかに行います。

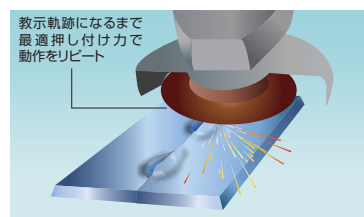
精密かん合機能(探り, 挿入)

- すき間10 μm, 深さ20 mmのはめ合い時間が5秒以内(業界最速！)
- パラメータ自動調節機能とモニタリング機能により、教示時間を低減
- 穴位置探り・噛み付き防止機能により確実性を向上させる

力強い・力変化検知機能

- ビード(凸面)を自動検出し、ビードだけに力を加えて削ります。

■ 研磨作業(ビード除去)



教示軌跡になるまで最適押し付け力で動作をリピート

3つの動作により高速かん合を実現

■ 突き当て

■ 探り

■ 挿入



接触を検知する

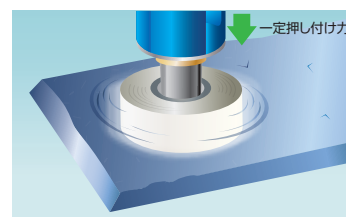
はめ合う

押し込む

- 教示した強さで押し当てながら表面をなぞる、強い動作ができます。

■ 研磨作業(グラインダ押し当て)

グラインダの摩耗に関係なく一定の力で押し当て可能!!



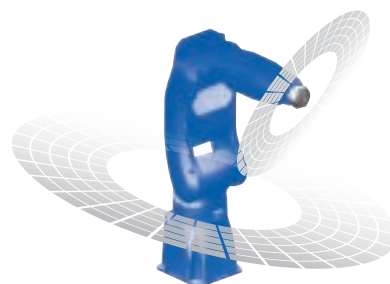
コンパクト・最高速のGPシリーズ：GP7, GP8



生産性を向上したい！

クラスNo.1の可搬質量，速度，手首軸許容モーメントで高い搬送能力を実現

- ・クラスNo.1の可搬質量(7 kg/8 kg)と手首軸の許容負荷モーメント38%アップによって多彩なワーク搬送やハンド搭載が可能
- ・全軸高速化の実現(最大39%アップ)
- ・加減速制御の改善により、姿勢によらず限界まで加減速時間を短縮

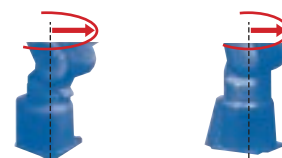


設備をコンパクトにしたい！

設置スペースの縮小を実現するスリムで使いやすいボディ・アーム構造

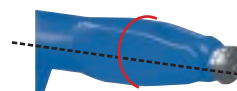
- ・スリムなボディで最小限の設置スペース(L, U軸オフセット最小)を実現
- ・給電ケーブルの底面出しが可能になり、側面出し時に比べ壁との干渉を低減
- ・最大リーチと前後ストロークアップにより広範囲な作業エリアに対応可能
- ・狭い空間でも周辺機器との干渉を最小限に抑えたスリム、ストレート、左右対称のアームデザイン
- ・アーム内ソレノイドバルブ(3連)内蔵可能(オプション)により、LアームのV字部が開放され、動作制限削減

■ S軸回転時の干渉半径を低減



従来機種：MH5(L)SII 干渉半径182 mm
新型機種：GP7, GP8 干渉半径140 mm

■ リスト部回転時の干渉半径を低減



従来機種：MH5(L)SII 干渉半径73 mm
新型機種：GP7, GP8 干渉半径67 mm



アーム内ソレノイドバルブ(3連)内蔵(オプション)



給電ケーブルの側面出しと底面出し(オプション)



導入，稼働，保守の効率を上げたい！

高い環境性能

- ・本体・手首軸ともに保護等級IP67を標準装備し、粉じん・クーラントに強い構造

清掃しやすいデザイン

- ・ちりやほこりなどが付着しにくい表面

簡単メンテナンス

- ・機内ケーブル交換時にバッテリー接続不要で原点データ保持
- ・ケーブル・コネクタ数削減で作業性向上

配線工数削減

- ・給電ケーブルは1本で配線工数を削減



丸みを帯びた
デザインと
滑らかな表面

クラスNo.1の最速GPシリーズ：GP12, GP25



生産性を向上したい！

クラスNo.1の可搬質量, 速度, 手首軸許容モーメントで高い搬送能力を実現

- ・クラスNo.1の可搬質量 (12 kg/25 kg) と最高速の動作性能を実現し、お客様の生産性向上に貢献
- ・加減速制御改善により、姿勢によらず限界まで加減速時間を短縮
- ・高可搬質量のため、重量物やダブルハンド搭載可能



GP25は
最高速度が従来機種より
最大30%UP*

*：GP12の最高速度は従来比最大15%向上



設備をコンパクトにしたい！

スリムな中空アーム構造により干渉を低減

- ・ケーブル内蔵可能な中空アーム構造でケーブル干渉による動作制限の軽減、断線を排除し、教示を簡易化
- ・周辺設備との干渉を低減するスリムなリスト部と曲線を用いたアーム形状

■ 中空アーム構造

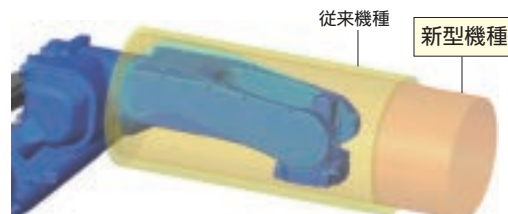


R軸 中空 φ50 mm



T軸 中空 φ50 mm

■ 干渉領域低減



リスト部の干渉半径最小化

従来機種：MH12	干渉半径 138 mm
MH24	干渉半径 147 mm
新型機種：GP12	干渉半径 120 mm
GP25	干渉半径 138 mm



導入、稼働、保守の効率を上げたい！

簡単セットアップ

- ・給電ケーブルは1本で、セットアップ時間短縮

耐環境性に優れた手首構造

- ・手首軸は保護等級IP67を標準装備

簡単メンテナンス

- ・機内ケーブル交換時にバッテリー接続不要で原点データ保持
- ・ケーブル・コネクタ数削減で作業性向上

配線工数削減

- ・給電ケーブルは1本で配線工数を削減



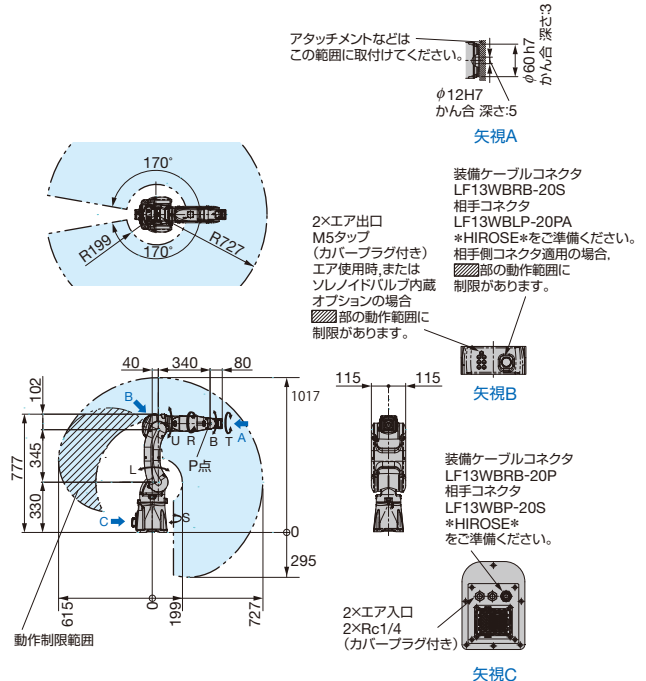
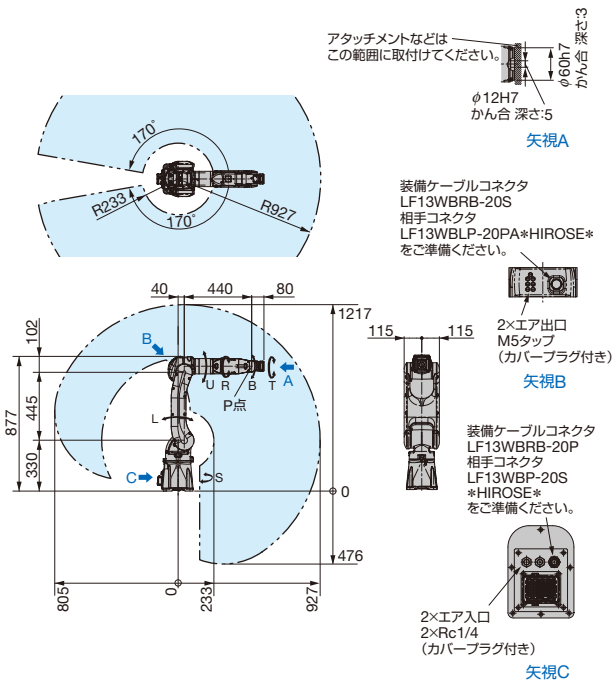
GP7



GP8



■外形寸法及び動作範囲 単位: mm □: P点動作範囲



標準仕様		GP7	GP8
形式		YR-1-06VX7-A00	YR-1-06VX8-A00
構造		垂直多関節形(6自由度)	垂直多関節形(6自由度)
可搬質量*1		7 kg	8 kg
繰り返し位置決め精度*2		± 0.03 mm	± 0.02 mm
動作範囲	S軸(旋回)	$-170^{\circ} \sim +170^{\circ}$	$-170^{\circ} \sim +170^{\circ}$
	L軸(下腕)	$-65^{\circ} \sim +145^{\circ}$	$-65^{\circ} \sim +145^{\circ}$
	U軸(上腕)*3	$-70^{\circ} \sim +190^{\circ}$	$-70^{\circ} \sim +190^{\circ}$
	R軸(手首旋回)	$-190^{\circ} \sim +190^{\circ}$	$-190^{\circ} \sim +190^{\circ}$
	B軸(手首振り)	$-135^{\circ} \sim +135^{\circ}$	$-135^{\circ} \sim +135^{\circ}$
	T軸(手首回転)	$-360^{\circ} \sim +360^{\circ}$	$-360^{\circ} \sim +360^{\circ}$
最大速度	S軸(旋回)	6.54 rad/s, 375°/s	7.94 rad/s, 455°/s
	L軸(下腕)	5.50 rad/s, 315°/s	6.72 rad/s, 385°/s
	U軸(上腕)	7.15 rad/s, 410°/s	9.07 rad/s, 520°/s
	R軸(手首旋回)	9.59 rad/s, 550°/s	9.59 rad/s, 550°/s
	B軸(手首振り)	9.59 rad/s, 550°/s	9.59 rad/s, 550°/s
	T軸(手首回転)	17.45 rad/s, 1000°/s	17.45 rad/s, 1000°/s
許容モーメント	R軸(手首旋回)	17 N·m	17 N·m
	B軸(手首振り)	17 N·m	17 N·m
	T軸(手首回転)	10 N·m	10 N·m
許容慣性モーメント (GD ² /4)	R軸(手首旋回)	0.5 kg·m ²	0.5 kg·m ²
	B軸(手首振り)	0.5 kg·m ²	0.5 kg·m ²
	T軸(手首回転)	0.2 kg·m ²	0.2 kg·m ²
本体質量		34 kg	32 kg
保護等級		IP67	
設置環境	温度	0℃～+45℃	
	湿度	20%～80%RH(結露のないこと)	
	振動加速度	4.9 m/s ² (0.5 G) 以下	
	標高	1000 m 以下	
	その他	引火性及び腐食性ガス・液体がないこと 電氣的ノイズ源が近くにないこと 強磁場が発生しないこと	
電源容量*4		1 kVA	
設置方式*5		床置き、天吊り、壁掛け、傾斜	

*1: Uアーム上負荷は手首部負荷質量により変化します。

*2: JIS B 8432に準拠しています。

*3: 対地基準ではなく、自軸の動作範囲を記載しています。

*4: 用途、動作パターンにより異なります。

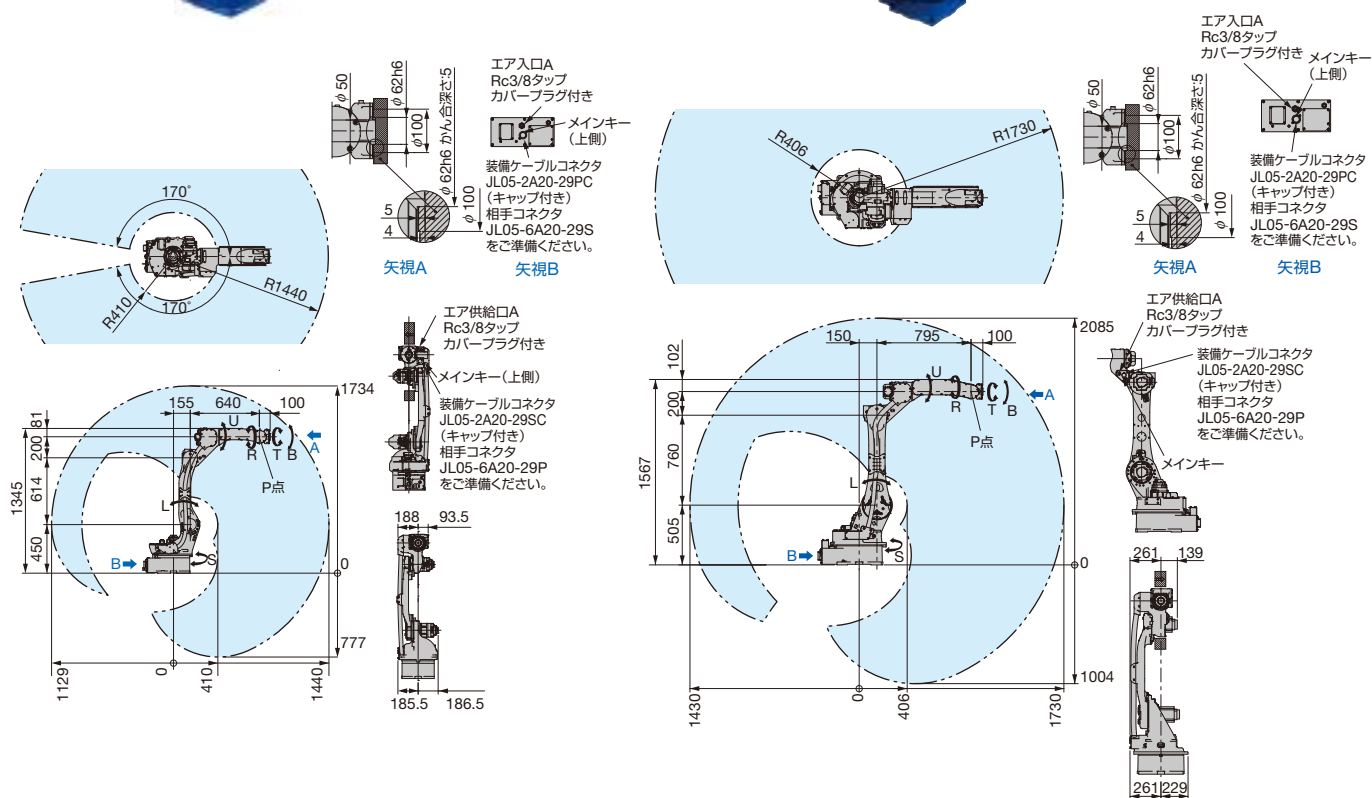
*5: 壁掛け、傾斜設置の場合、S軸に動作制限があります。

(注) 本表はSI単位系で記載しています。

GP12



GP25



標準仕様		GP12	GP25
形式		YR-1-06VXH12-A00	YR-1-06VXH25-A00
構造		垂直多関節形(6自由度)	垂直多関節形(6自由度)
可搬質量*1		12 kg	25 kg
繰り返し位置決め精度*2		±0.06 mm	±0.06 mm
動作範囲	S軸(旋回)	-170°~+170°	-180°~+180°
	L軸(下腕)	-90°~+155°	-105°~+155°
	U軸(上腕)*3	-85°~+150°	-86°~+160°
	R軸(手首旋回)	-200°~+200°	-200°~+200°
	B軸(手首振り)	-150°~+150°	-150°~+150°
	T軸(手首回転)	-455°~+455°	-455°~+455°
最大速度	S軸(旋回)	4.53 rad/s, 260°/s	3.67 rad/s, 210°/s
	L軸(下腕)	4.01 rad/s, 230°/s	3.67 rad/s, 210°/s
	U軸(上腕)	4.53 rad/s, 260°/s	4.63 rad/s, 265°/s
	R軸(手首旋回)	8.20 rad/s, 470°/s	7.33 rad/s, 420°/s
	B軸(手首振り)	8.20 rad/s, 470°/s	7.33 rad/s, 420°/s
	T軸(手首回転)	12.2 rad/s, 700°/s	15.44 rad/s, 885°/s
許容モーメント	R軸(手首旋回)	22 N・m	52 N・m
	B軸(手首振り)	22 N・m	52 N・m
	T軸(手首回転)	9.8 N・m	32 N・m
許容慣性モーメント (GD ² /4)	R軸(手首旋回)	0.65 kg・m ²	2.3 kg・m ²
	B軸(手首振り)	0.65 kg・m ²	2.3 kg・m ²
	T軸(手首回転)	0.17 kg・m ²	1.2 kg・m ²
本体質量		150 kg	250 kg
保護等級		本体: IP54 手首軸: IP67	
設置環境	温度	0℃~+45℃	
	湿度	20%~80%RH(結露のないこと)	
	振動加速度	4.9 m/s ² (0.5 G) 以下	
	標高	1000 m以下	
	その他	引火性及び腐食性ガス・液体がないこと 水、油、粉じんなどがかからないこと 電氣的ノイズ源が近くにないこと 強磁場が発生しないこと	
電源容量*4		1.5 kVA	2.0 kVA
設置方式*5		床置き, 天吊り, 壁掛け, 傾斜	

*1: Uアーム上負荷は手首部負荷質量により変化します。

*2: JIS B 8432に準拠しています。

*3: 対地基準ではなく、自軸の動作範囲を記載しています。

*4: 用途、動作パターンにより異なります。

*5: 壁掛け、傾斜設置の場合、S軸に動作制限があります。

(注) 本表はSI単位系で記載しています。

ロボットコントローラYRC1000

4つの特長



設備をコンパクトにしたい！

世界最小サイズで設置スペースを低減

- ・ 外部3軸内蔵, トランスレスで, 容積125 Lのコンパクトサイズを実現



設備を標準化したい！

世界共通サイズ

- ・ 国内/海外向け各仕様 共通サイズ
- ・ 欧州仕様(CE規格), 北米仕様(UL規格)準拠
- ・ 海外向け仕様では海外電源電圧にトランスレスで対応



作業効率を上げたい！

新動作制御適用(高精度・高速化)

- ・ 動作速度の違いによる軌跡変動を最小化することによって確認工数を低減
- ・ 指定した距離でコーナの動作を開始することが可能になり, 教示工数を低減
- ・ 簡単な設定により速度変動を抑えたコーナ動作



作業効率を上げたい！

プログラミングペンダント軽量化・操作性向上

- ・ クラス最軽量の730 g。ケーブルの取り回しも大幅に向上
- ・ ロボットの教示位置や姿勢を3Dロボットモデルで確認可能
- ・ 画面タッチによる直感的な操作でカーソル移動やスクロールが可能



ダントツの基本性能とデザインを追求。

YRC1000



プログラミング
ペンダント



ロボットコントローラYRC1000

■ ロボットコントローラYRC1000標準仕様

項 目	仕 様
構造	防じん構造 IP54 (背面FAN部：IP2X)
外形寸法	598 (幅) × 427 (奥行き) × 490 (高さ) mm, 125 L
概略質量	70 kg 以下 (外部3軸内蔵可)
冷却方式	間接冷却
周囲温度	通電時：0 °C ~ +45 °C, 保管時：-10 °C ~ +60 °C
相対湿度	最大 90% (結露のないこと)
標高	2000 m (ただし、温度ディレーティング有り) (注) 標高 1000 m 以上でのディレーティング条件：最大周囲温度は、100 m ごとに 1% 減少とします。
電源仕様	国内仕様：三相 AC200 V ~ 240 V (+10% ~ -15%) 50/60 Hz (±2%) アジア・欧州仕様：三相 AC380 V ~ 440 V (+10% ~ -15%) 50/60 Hz (±2%) (中性点接地) 北米仕様：三相 AC380 V ~ 480 V (+10% ~ -15%) 50/60 Hz (±2%) (中性点接地)
接地	D種接地 (200 V級) C種接地 (400 V級)
入出力信号	専用信号：入力 19, 出力：6 汎用信号：入力 40, 出力：40 (トランジスタ出力：32 リレー出力：8)
位置制御方式	シリアル通信方式 (絶対値エンコーダ)
メモリ容量	JOB：200,000 ステップ, 10,000 ロボット命令 CIO ラダー (最大)：20,000 ステップ
拡張スロット	PCI express：2 スロット
LAN (上位接続)	2 個 (10BASE-T/100BASE-TX)
シリアル I/F	RS-232C：1 個
制御方式	ソフトウェアサーボ
ドライブユニット	ACサーボ用サーボパック

■ プログラミングペンダント仕様

項 目	仕 様
外形寸法	152 (幅) × 53 (厚さ) × 299 (高さ) mm
概略質量	0.730 kg
材質	強化プラスチック
操作機器	選択キー、軸操作キー、数値/アプリケーションキー、 キー付きモード切り替えスイッチ (ティーチモード、プレイモード、リモートモード)、非常停止ボタン、 イネーブルスイッチ、SDカード I/F 装備 (SDカードはオプション)、USB ポート (USB 2.0 1ポート) 装備
ディスプレイ	5.7 インチ TFT カラー液晶、タッチパネル VGA (640 × 480 ドット) (漢字、ひらがな、カタカナ、英数字、その他)
保護等級	IP54
ケーブル長	標準 8 m, 最大 (オプション)：36 m (延長ケーブル追加)

豊富なオプションソフト

3Dビジョンパッケージ

MotoSight3D

高性能3Dビジョンパッケージにより従来不可能であったばら積み部品のピッキング作業を自動化できます。

各種部品に対応

金属ワークに強い!

- »»»»»»»»
- 油が付着して反射光が強い部品への適応が可能
 - 曲面、複雑構造の部品などへの適応が可能
➡自動車プレス部品に最適!
 - 対象部品サイズ(目安)
10×10 mm(RV300使用時)~1000×1000 mm(RV1100使用時)

高精度検出

工程の削減!

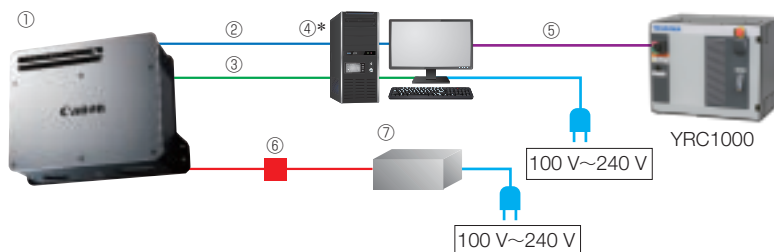
- »»»»»»»»
- 3D位置姿勢(6自由度)を1回の計測で検出可能
 - 仮置き台や別の位置決めセンサが不要

ワークの登録が簡単

設定時間の短縮!

- »»»»»»»»
- CADデータの入力と山積み部品の撮影だけで、ワークの登録が可能

■システム構成



* : 他のPC (一般PCなど) を希望される際のPCの選定方法については別途お問い合わせください。

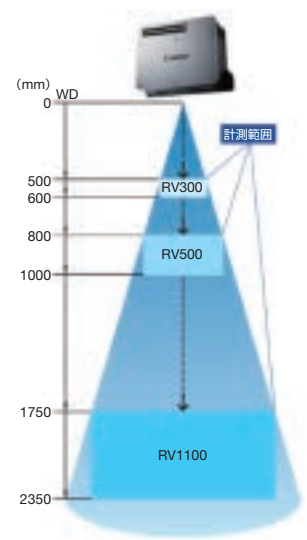


■機器構成表

番号	名称	仕様
①	マシンビジョンヘッド	RV1100/RV500/ RV300 選択可
②	通信ケーブル (PC-センサ間)	ケーブル長 : 16 m (オプション : 36 m)
③	映像ケーブル (PC-センサ間)	ケーブル長 : 16 m (オプション : 36 m)
④*	PC (オプション)	産業用PC
⑤	通信ケーブル (PC-YRC1000間)	ケーブル長 : 10 m
⑥	電源ケーブル (細)	ケーブル長 : 5 m
	電源ケーブル (太)	ケーブル長 : 10 m
⑦	電源ボックス 及び ケーブル	—

■マシンビジョンヘッド仕様

項目		RV1100	RV500	RV300
計測	計測距離	1750 ~ 2350 mm	800 ~ 1000 mm	500 ~ 600 mm
	測定範囲	1160 × 1160 × 600 (高さ) mm	540 × 540 × 200 (高さ) mm	340 × 340 × 100 (高さ) mm
	最小対象ワークサイズ ※必要投影面積	45 × 45 mm	20 × 20 mm	10 × 10 mm
時間	計測+認識時間	2.5 s	1.8 s	1.8 s
	計測周期	5.0 s	3.0 s	3.0 s
認識	認識方式	3D CAD マッチング		
	繰り返し精度	±0.5 mm	±0.15 mm	±0.1 mm
	登録品種	200 種類		
標準機能	空パレット判定機能	パレット内が空であることを判定する機能		
	パレット計測機能	投入されたパレットの位置を計測する機能		
	干渉チェック機能	ハンドとワーク、ハンドとパレットの干渉をチェックする機能		
	キャリブレーション機能	ロボットとマシンビジョンヘッドとのキャリブレーションを実施する機能		
	自動露光時間調整機能	工業用部品の光沢や、油の付着によるハレーションを解消する機能		
本体	外形寸法 (突起部除く)	252 (幅) × 206 (奥行き) × 124 (高さ) mm		
	概略質量	6.4 kg		



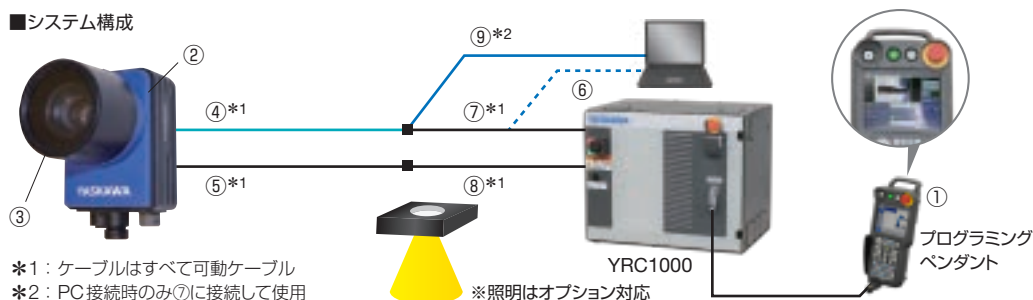
製品ごとの計測範囲イメージ

2Dビジョンパッケージ

MotoSight2D

当社独自のソフトウェアでプログラミングペンダント上から各ビジョン機能の操作が可能な2Dビジョンパッケージです。

■システム構成



■機器構成表

番号	名称	仕様
①	MotoSight2D (PPアプリ+MotoPlus+マクロジョブ)	出荷時に設定済み
②	2Dビジョンカメラ (画像処理装置内蔵, IP67対応樹脂レンズカバー付属)	エントリモデル/標準モデル/高スペックモデル選択可
③	レンズ	焦点距離：9 mm/12.5 mm/16 mm/25 mm/50 mm
④	カメラ通信ケーブル	ケーブル長：5 m
⑤	カメラ電源ケーブル	ケーブル長：5 m
⑥	MotoSight2D機能向けYRC1000盤改造	コネクタパネル取付け、電源ケーブル/通信ケーブル(Ethernet)配線
⑦	カメラ通信延長ケーブル	ケーブル長：5 m (標準)/15 m/30 m (オプション) 総ケーブル長35 mまで
⑧	カメラ電源延長ケーブル	ケーブル長：5 m (標準)/15 m/30 m (オプション) 総ケーブル長35 mまで
⑨	PC接続用ケーブル	ケーブル長：0.5 m (④カメラ通信ケーブルに接続)

2Dビジョンカメラ ラインアップ

モデル	用途	解像度	CPU速度比*	画像処理機能
エントリモデル MS100	In-Sight 7050-01 相当 ・ 位相合わせなど (例) 自動車部品	800 × 600 ピクセル	× 1.0	COGNEX Limited tool set
標準モデル MS200	In-Sight 7200-11 相当 ・ 位置補正 (例) 自動車部品, 電子部品など ・ コンベヤ同期など高速処理 (例) 食品の高速ピッキングなど	800 × 600 ピクセル	× 3.0	COGNEX Full tool set
高スペックモデル MS300	In-Sight 7402-11 相当 ・ 高精度, 広視野 (例) 自動車用ガラス搬送など	1280 × 1024 ピクセル	× 6.0	COGNEX Full tool set

*：エントリモデルのCPU速度を1.0とした場合の速度比率

6軸力覚制御機能

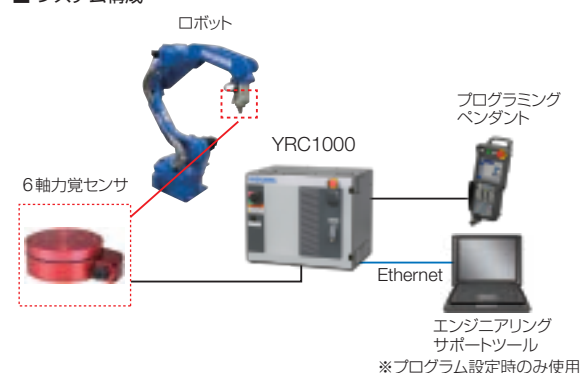
MotoFit

マニピュレータに作用する力の変化を6軸力覚センサで感知し、ロボット動作にフィードバックします。

■力覚センサ仕様

項目	定格200N-IP対応品	定格1000N-IP対応品
形式	WEF-6A200-4-RC24-YB3	WEF-6A1000-30-RC24-YB3
定格荷重	Fx, Fy, Fz 200 N	1000 N
	Mx, My, Mz 4.0 N・m	30 N・m
電源電圧	24 VDC	
サンプリング周波数	2 kHz	
保護等級	IP65	
EMC指令適合	EN61000-6-4, EN61000-6-2	
耐衝撃	50 G (回数：3回, 状態：無負荷)	
耐振動	5 G (10 kHz～2 kHz, X, Y, Z各 25時間, 状態：無負荷)	
外形寸法	φ80 × 32.5 (高さ) mm	φ90 × 40 (高さ) mm
概略質量	360 g	580 g

■システム構成



MOTOMAN-GPシリーズ

小型機種（～25 kg可搬）

安全上の ご注意



- ・ ご使用前に取扱説明書とその他の付属書類などをすべて熟読し、正しくご使用ください。
- ・ このカタログに記載の製品は、一般産業用ロボット MOTOMAN(モートマン)です。
MOTOMAN の故障や誤操作が直接人命を脅かしたり、人体に危害を及ぼすおそれがある用途に使用する場合は、その都度検討が必要です。当社営業窓口までご照会ください。
- ・ 本資料中の適用写真は、分かりやすく説明するために安全さくなど法令法規などで定められた安全のための機器、装置を取り除いて撮影しています。また、イラストなどはイメージを表現したものです。

製造・販売

株式会社 安川電機

ロボット事業部 北九州市八幡西区黒崎城石 2-1 〒806-0004 TEL (093) 645-7703 FAX (093) 645-7802

東部営業部

さいたま市北区宮原町 2-77-3 〒331-0812
TEL (048) 871-6892 FAX (048) 871-6920

中部営業部

愛知県みよし市根浦町 2-3-1 〒470-0217
TEL (0561) 36-9324 FAX (0561) 36-9312

浜松営業課

浜松市中区砂山町 350 浜松駅南ビルディング 13 階 〒430-0926
TEL (053) 456-2479 FAX (053) 453-3705

西部営業部

大阪市北区堂島 2-4-27 新藤田ビル 4 階 〒530-0003
TEL (06) 6346-4533 FAX (06) 6346-4556

広島営業課

広島市西区横川町 2-7-19 横川メディカルプラザ 6 階 〒733-0011
TEL (082) 503-5833 FAX (082) 503-5834

九州営業課

北九州市八幡西区黒崎城石 2-1 〒806-0004
TEL (093) 645-7735 FAX (093) 645-7736

塗装ロボット営業部

東日本営業

さいたま市北区宮原町 2-77-3 〒331-0812
TEL (048) 871-6891 FAX (048) 871-6920

西日本営業

大阪市北区堂島 2-4-27 新藤田ビル 4 階 〒530-0003
TEL (06) 6346-4544 FAX (06) 6346-4556

海外営業

北九州市八幡西区黒崎城石 2-1 〒806-0004
TEL (093) 645-8042 FAX (093) 645-7736

クリーンロボット部

FPD推進課

北九州市八幡西区黒崎城石 2-1 〒806-0004
TEL (093) 645-7874 FAX (093) 645-7736

バイオメディカルロボット部

バイオメディカル推進課

東京都港区海岸 1-16-1 ニューピア竹芝サウスタワー 8 階 〒105-6891
TEL (03) 5402-4560 FAX (03) 5402-4581

グローバルサービスネットワーク

安川電機では、お客様に安心してご使用いただけるように、グローバルなサービスネットワークを準備しています。
世界各国に現地法人及び代理店を設置し、お客様のご要望にお応えします。
拠点情報の詳細は、下記 web サイトをご参照ください。
<http://www.e-mechatronics.com/contact/afterservice/robot/oversea.html>

◆製品・技術情報サイト <http://www.e-mechatronics.com/>

"e-mechatronics.com"は、(株)安川電機が運営する製品・技術・販売・サービス情報を提供するサイトです。

YASKAWA

株式会社 安川電機

本製品の最終使用者が軍事関係であったり、用途が兵器などの製造用である場合には、「外国為替及び外国貿易法」の定める輸出規制の対象となることがありますので、輸出される際には十分な審査及び必要な輸出手続きをお取りください。

製品改良のため、定格、仕様、寸法などの一部を予告なしに変更することがあります。
この資料の内容についてのお問い合わせは、当社代理店もしくは、上記の営業部門にお尋ねください。

© 2016 YASKAWA ELECTRIC CORPORATION

資料番号 CHJP C941111 00B <4>-0

Published in Japan 2017年 12月
17-4-43