

Yushin Worldwide Network



SEDE DE FÁBRICA



22 Yushin America, Inc.



20 Yushin Automation Ltd.



7 Guangzhou Yushin Precision Equipment Co., Ltd.



1 Yushin Korea Co., Ltd.

SEDE DE FÁBRICA

- Japón 11-260 Kogahonmachi, Fushimi-ku, Kioto

SUBSIDIARIAS

- | | |
|------------------|--|
| Corea | ① Yushin Korea Co.,Ltd.(Seoul)
② Daegu Oficina |
| Taiwán | ③ Yushin Precision Equipment(Taiwán)Co.,Ltd.(Taipei)
④ Taichung Oficina |
| China | ⑤ Yushin Precision Equipment Trading(Shanghai)Co., Ltd.
(Shanghai)
⑥ Tianjin Oficina
⑦ Guangzhou Yushin Precision Equipment Co., Ltd.
(Guangzhou)
⑧ Yushin Precision Equipment Trading(Shenzhen)Co., Ltd. |
| Indonesia | ⑫ PT.Yushin Precision Equipment Indonesia |
| Malasia | ⑬ Yushin Precision Equipment Sdn. Bhd.(Kuala Lumpur) |
| Tailandia | ⑭ Yushin Precision Equipment (Tailandia)Co., Ltd.
(Bangkok) |
| India | ⑮ Yushin Precision Equipment (India)Pvt. Ltd.(Chennai) |
| U.K | ⑳ Yushin Automation Limited(Birmingham) |
| U.S.A | ㉒ Yushin America, Inc.(Rhode island)
㉓ Yushin America, Inc.(Indiana Office(Indiana)
㉔ Yushin America, Inc.(Ohio Office(Ohio)
㉕ Yushin America, Inc.(North Carolina Office(North Carolina)
㉖ Yushin America, Inc.(Texas Office(Texas)
㉗ Yushin America, Inc.(California Office(California) |

OFICINAS DE REPRESENTACIÓN

- | | |
|------------------|--|
| Filipinas | ⑨ Filipinas Representative Office(Manila) |
| Vietnam | ⑩ Hanoi Representative Office
⑪ Ho Chi Minh Representative Office |

AGENTES DE VENTAS

- | | |
|----------------------|--------------------------------|
| Nueva Zelanda | ⑩ Tasman Machinery Limited |
| Australia | ⑰ Tasman Machinery Pty Limited |
| Italia | ⑱ MACAM S.r.l.(Torino) |
| Países Bajos | ⑲ Polymac-Robotics B.V.(Ede) |
| España | ㉑ MECMAN INDUSTRIAL(Barcelona) |
| Canadá | ㉓ En-Plas,Inc.(Toronto) |



YC / YCII



Información de seguridad

- Estos productos son robots industriales tal como se definen en las leyes de seguridad. Opere siempre con mucho cuidado.
- Para mejorar la claridad visual, estos robots pueden mostrarse sin las protecciones de seguridad. Nunca opere los robots sin los protectores de seguridad en su lugar.
- Antes de utilizar cualquier producto introducido en esta literatura, todos los operadores deberán leer y entender el manual de instrucciones y otros documentos s relacionados para la operación del equipo adecuada y segura."

"Los contenidos de este catálogo están sujetos a cambios sin previo aviso."

"Yushin se compromete a contribuir a la creación de tecnologías más eco-sensibles mediante el empleo de tecnologías respetuosas del medio ambiente."

DISEÑO ÓPTIMO DE LAS SERIES YC/YCII

CONSERVACIÓN DE ENERGÍA

1. Optimización del diseño



Activado el uso de servomotores pequeños mas eficientes energéticamente

Utiliza la **26%** electricidad un 26% menos que el robot YA*

2. Equipado con ECO Vacuum standard



Reduce el consumo de aire un 75%

utiliza un **75%** menos de aire que los robots de la serie YA

3. Nueva función ECO Monitor



Consumo de energía y aire pueden ser medidas en tiempo real



Supresión de vibraciones

1. Optimización del diseño CFRP + ** + rutinas antivibración



72% de reducción del tiempo de estabilización

72% menos de tiempo de estabilización con respecto a los robots de la serie YA. Reduce el tiempo de extracción de.

2. Mejora de amortiguación de las vibraciones



Más suave, más precisa extracción

Más funciones standard

1. Ocho características, anteriormente opcionales, son ahora estándar (8 nuevas características estándar añadidas)

8 nuevas características estándar añadidas

2. Nuevas funciones standard de mantenimiento preventivo

Optimización del Diseño

Optimización del diseño es lo que Yushin llama en la práctica CAE (Computer-Aided Engineering) para buscar la forma teórica más óptima para un robot en función de su mecanismo y movimientos. Este enfoque se utiliza para diseñar un peso más ligero y una mayor fiabilidad en automóviles y aviones. Concebido con la optimización del diseño, la serie YC es más ligero y menos propenso a las vibraciones. Los ahorros resultantes del 26% en el consumo de electricidad y el 72% más cortos tiempos de estabilización benefician directamente a la productividad de su empresa.

Investigación conjunta con la Universidad de Kyoto

La investigación sobre la optimización del diseño se realizó en cooperación con la Universidad de Kyoto. Tras el éxito alcanzado en la optimización de las manos Yushin empleó esta tecnología en las series HSA, TSXA, y ahora en la serie YC.



Ganador del Premio de Tecnología de la JSME (Sociedad Japonesa de Ingenieros Mecánicos)

Premio a la Tecnología en el año 2011 a Yushin por su proyecto de utilización de tecnología de optimización estructural para desarrollar un robot de alto rendimiento para máquinas de inyección. Esta investigación es la base de los robots de la serie de YC.

*Comparación entre los modelos YA e YC 150/250
**Plástico reforzado con fibra de carbono

CONSERVACIÓN DE ENERGÍA



Optimizado, Peso mas Ligero

Peso mas ligero a través de tecnología

En una búsqueda incesante de un peso más ligero, cada componente del robot YC ha sido rediseñado a nivel estructural utilizando la tecnología de optimización. El resultado: una reducción de peso exitosa de 34.1kg en las unidades móviles del YC (25,5% más ligero que el robot YA). Menos peso aporta beneficios adicionales, tales como la eficiencia energética mucho mayor y más longevidad.

Comparación con robots previos de la serie YA



BENEFICIOS

Eficiencia Energética mas alta

Gracias a la optimización del diseño, con menor peso se requiere menos energía para accionar el robot. En consecuencia, Yushin es capaz de emplear servomotores mas pequeños en la serie YC para reducir su consumo de electricidad hasta en un 26% con respecto a la serie YA.



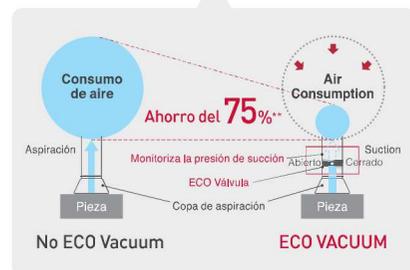
Más vida útil del robot

El peso más ligero de las componentes del robot minimizan la tensión del marco transversal, lo que ayuda a reducir la probabilidad de fallos y prolongar la vida del robot de servicio.

Mejor economía del aire

"Ahorro de energía al reducir el consumo de aire en las operaciones de succión durante la extracción

ECO Vacuum is Yushin's proprietary compressed air economizing system. By monitoring suction pressure and shutting off the air supply as long as gripping power is maintained, it cuts air usage by as much as 75%. That efficiency translates into lower air compressor electricity bills and lower equipment costs over time.



**Medidas realizadas en tests de la Compañía

Herramienta de economización de aire **ECO VACUUM** PAT.

BENEFICIOS

Ahorro anual por compresor **560€*****

Condiciones del Test

Tiempo de operación diaria	24 horas
Ciclo de moldeo	15seg (Mientras que el intervalo de extracción es un 25% del ciclo ECO Vacuum está activo el 75% de cada ciclo)*
Cantidad de Consumo de Aire (1 circuito vac)	18Nl.Cycle (Sin ECO Vacuum) 4.75Nl.Cycle (Com CO Vacuum)
Compresor de aire	Compresor de aire
Uso del compresor eléctrico	16 kW
Coste Eléctrico	12.8 cents/kWh
Ratio de Reducción de consumo de aire gracias a ECO Vacuum	75%

*** Conversión del Yen . JPY 100=EURO

NOVEDAD



Muestra el consumo de la electricidad y el aire en tiempo real para ayudar a los operadores a tomar medidas de ahorro de energía."



CONTROL DE VIBRACIÓN



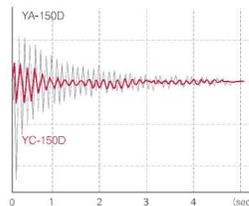
Variedad de potentes características standard

Tiempos mas cortos de estabilización

Optimización de diseño + CFRP+ CONTROLES ANTIVIBRACIÓN

Mediante el examen de factores tales como la oscilación natural y características de amortiguación, la optimización de diseño dirigido al control de vibración mucho mejor para el YC. Especificamente, el tiempo de estabilización se redujo en un 72%.

■ Comparación con robots previos de la serie YA



72%
Tiempos mas cortos de estabilización

Comparación de los brazos verticales entre el YC-150D y el YA-150D en posición extendida

Utilización del CFRP en la amortiguación de la vibración

Los Robots YC incorporan paneles hechos de CFRP (plástico reforzado con fibra de carbono, un material con propiedades de amortiguación de vibraciones) en los brazos verticales para ayudar a acelerar el tiempo de estabilización

■ Gráfico del tiempo de estabilización



Pantalla mejorada

Equipada con nuevas funciones como mantenimiento predictivo

El controlador E-touch Compact-YC dispone de una gran visibilidad con una pantalla táctil de 7.5" a todo color, con cómoda sujeción, y controles de robot de gran alcance y fácil de usar.

Equipamiento Estandar **E-touch compact-YC** PAT.

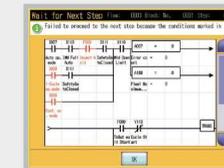


NUEVO Mantenimiento Predictivo

Monitoriza continuamente el robot durante el funcionamiento y avisa con un mensaje al operador si se presentan síntomas de problemas potenciales. Esta función de mantenimiento eleva el mantenimiento preventivo a predictivo.

NUEVO Monitor de Flujo

Si una operación es errónea (por ejemplo, cuando las condiciones de ejecución no se cumple en el inicio del funcionamiento automático) en lugar de solo leer un mensaje de error, el operador puede abrir una pantalla de diagrama de flujo para comprobar las condiciones de forma rápida y acelerar la solución de problemas.



NUEVO Pantalla de Operación Manual mejorada

1) Los controles manuales para todos los ejes se agrupan en una misma pantalla para facilitar la operación.
2) Para facilitar la referencia, los operadores pueden ahora acceder a la guía de control del robot incluso mientras se utiliza la pantalla de operación manual.



Iniciativa a través de la enseñanza

Permite a los usuarios realizar fácilmente varios tipos de cambios en los programas del robot sobre el terreno. Lo que ayuda a ahorrar tiempo y costos de programación.



BENEFICIOS

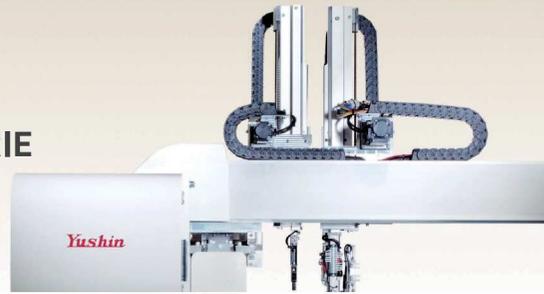
TIEMPOS MAS CORTOS

Con una reducción tan extrema de tiempo de estabilización, cada tiempo de espera en el YC puede ser acortado para permitir ciclos más rápidos

Suave y estable extracción

Extracción de pieza, manejo y movimientos de descarga son mas suaves en el YC. Su superior amortiguación de la vibración durante el movimiento y la parada ayudan a asegurar una acurada extracción

EQUIPAMIENTO DE SERIE



Standard Circuito de Vacío ECO VACUUM (1 circuito)

Supervisa automáticamente la presión de succión de vacío urante el proceso de extracción para reducir el consumo de aire comprimido hasta el 75% El YC incorpora un ECO Circuito de Vacío de serie

Standard Circuito de Rechazo

Tras recibir una señal de rechazo de pieza defectuosa del molde el robot la aparta del resto de piezas correctas.

Standard Desmoldeo en negativo

Hasta 3 posiciones de memoria adicionales pueden ser programadas para extraer los productos en un desmoldeo en negativo.

Selección lado móvil / lado estacionario

Modo en el cual el operador puede elegir entre la extracción de la pieza desde el lado fijo o el lado móvil (Función standard para los modelos de la serie 250 e inferiores y opcional para los modelos de la serie 400 y superiores.

Iniciativa a través de la enseñanza

Permite al usuario añadir tiempos, cambiar velocidades, o hacer otros cambios en los programas del robot

Succión de producto (1 circuito)

La serie YC viene con un circuito standard de succión, mas circuitos adicionales son opcionales

NUOVO ECO MONITOR PAT

Muestra el consumo de energía y aire en tiempo real para ayudar a los operadores a tomar medidas de ahorro energético

Standard Ciclos de rechazo al inicio de la producción

Al inicio de la operación automática, para un número determinado de inyectadas, el robot coloca automáticamente estas piezas en una posición separada de las piezas normales. *

Standard Movimiento de alto ciclo (giro en vuelo)

Los movimientos simultáneos transversales y de muñecas están pensados para acortar los tiempos de ciclo.

Standard Orden de espera de descenso

Cuando la máquina no está lista, el robot espera un intervalo establecido para la señal de descenso. En caso de no recibir la Orden Pendiente, el usuario puede seleccionar el modo-si el robot se detiene inmediatamente, o si simplemente continúa el ciclo y sigue dejando piezas.

Monitor de Estado de Producción

Almacena datos de producción tales como cantidad de productos, horas de producción acumuladas. También predice el tiempo necesario para producir un objetivo de número de piezas

Succión de colada (1 circuito)

El operario puede determinar la posición de la colada a través de la selección del modo correspondiente. Un circuito de aspiración de colada es siempre estándar, circuitos adicionales son opcionales

NUOVO Mantenimiento Predictivo

Monitoriza continuamente la operativa del robot y avisa con un mensaje al operador si se detectan posibles problemas. Esta función hace que el mantenimiento preventivo pase a predictivo.

Standard Movimiento de muestreo

Durante el funcionamiento automático, el robot coloca productos en la posición de muestra tras un determinado número de ciclos de moldeo.

Standard Modo de espera transversal

Mientras el molde está cerrado si el robot no puede esperar encima del molde debido a obstáculos, una segunda posición de espera puede ser designada a lo largo del eje transversal.

Verificación de la detección OFF

El robot verifica que los datos de detección de vacío y de agarre están en posición OFF cuando el robot retorna a su posición de espera.

Display Bilingüe

El controlador, viene equipado con dos idiomas Japones por defecto mas uno alternativo, el usuario escoge el segundo idioma alternativo (Inglés, Chino, Coreano, Alemán, Portugués, Indonesio, Español e Italiano)

NUOVO Nuevas funciones para la Serie YC

Standard Antiguas opciones que ahora son standard en la Serie YC

Según tests realizados en la Compañía

OPCIONES

■ NC giro de muñeca servo motorizado (2 modelos)

Dos ejes NC servo-accionados dan a la muñeca la misma versatilidad que un robot articulado. Dos modelos disponibles: Con rotación del Eje C y Eje B y rotación Eje C y eje A.

(Rotación horizontal + giro C con servo está solo disponible para el modelo YCII-800-e y modelos mas pequeños. consulte a su representante de ventas sobre los límites de NC servo de carga útil de muñeca).



■ Unidad de corte

Separa el contorno del producto mediante un mecanismo de corte



■ Unidad de rotación horizontal de la muñeca

Añadiendo esta unidad al brazo principal se consigue cambiar la orientación del producto



■ Cambio rápido de la mano

Esta unidad integra conexiones mecánicas, eléctricas y neumáticas que permiten un rápido cambio o supresión de mano del robot en manual o automáticamente.



■ Unidad de rotación horizontal (incluye función de detección)

Añadiendo esta unidad al brazo principal se consigue cambiar la orientación del producto desde a 0 hasta 90 grados



■ Programación Flexible

Kit de software que permite a los usuarios crear y modificar programas de movimiento complejos. Incluye simulador de robot para testeo o formación.



OTRAS OPCIONES

Nombre de la Opción	Descripción
Circuitos de vacío adicionales	Hasta 3 circuitos de vacío adicionales pueden ser añadidos
Circuitos de succión de producto adicionales	Hasta 3 circuitos adicionales pueden ser añadidos
Circuitos adicionales de succión de colada	Más de un circuito adicional puede ser añadido
Pitch Reverse Circuit	Permite al operario
Circuito de corte de colada	Permite a los alicates montados en la mano cortar las coladas
Reja de circuito de corte de la mano del robot	Permite cortar dentro de la herramienta (mano del robot) para aproximar una pieza a la reja y cortar. No se puede instalar junto a la opción de circuito de corte de colada.
Circuito de presión de agarre suave	Una válvula reductora de presión se añade para ajustar la presión de succión y evitar la deformación de los productos moldeados
EODT de un toque de rápida liberación	Permite un rápido cambio manual de la garra
Selección entre lado estacionario y lado móvil	Es un modo de movimiento para cambiar el lado de extracción del producto entre lado estacionario y lado móvil standard en los modelos hasta el YC 250)
Código de la señal (Simple o torre)	Luces indicadoras de estado. Disponible en amarillo, rojo, solo, solo, o modelos de torre (rojo + amarillo + verde).
Verificación del producto en el límite vertical	Tras extraer el producto para llevar, su presencia se verifica en la posición límite de ascenso mediante un interruptor remoto
Viga de soporte transversal	Un punto de soporte está instalado en el extremo de las vigas transversales cuando existe longitud extendida o cuando la precisión adicional es necesario a la hora de colocar productos. (Compatible con la serie YC II-800-e y modelos mas pequeños)
Peso máximo ampliado	La potencia a lo largo del eje vertical está aumentada, lo que permite que el robot pueda manejar cargas más pesadas.
Par de giro de la muñeca aumentado	Alta potencia de la muñeca para herramientas pesadas o herramientas que se montan con grandes desplazamientos del centro
Pasos de mantenimiento	Una escalera y la etapa de trabajo de mantenimiento se puede instalar en el robot
Color a medida	El cuerpo del robot, tapas y caja de control se pueden pintar con un color especificado por el cliente.
Conector de 8 pines para el almacenaje	Conector metálico que permite interactuar con la unidad de almacenaje Yushin a medida.
Pausa para abertura de molde	Usado para expulsión manual
Sistema centralizado de lubricación manual	Suministra lubricante desde una bomba manual
Sistema centralizado de lubricación automático	Suministra lubricante desde una bomba eléctrica
Lubricación sala blanca (especificación del cliente)	El robot será lubricado con el producto escogido
Protección de pantalla táctil	Es una hoja especial para proteger la pantalla táctil
Detección de productos perdidos	Tras extraer los productos, el robot comprueba continuamente el control sobre los productos, hasta que finalmente los libera.
Fallo de recogida en el límite de ascenso	Si ocurre un fallo de extracción durante la operación automática, el robot asciende hasta el límite vertical y se detiene (los robots standard completan un ciclo completo antes de detenerse)
Detección de baja presión de aire	El robot se detiene si la presión de aire cae por debajo de una valor establecido
Interfaz de la Máquina de Inyección	El Robot comunica los números de molde y otra información a la máquina para sincronizar automáticamente los datos de configuración.
Display trifínquo	3 idiomas están instalados en el controlador (Japones y otro idioma son standard) un tercer idioma puede ser instalado con esta opción
Interfaz de reseteo	Interfaz con la unidad de apilado (almacenaje) que, cuando el apilador retrocede hasta la posición de inicio da orden de reseter el contador de encajado y restablece el encajado desde la posición n.1.
Modo de corte de puerta	Modo en el que el giro de la mano del robot tiene prioridad sobre la secuencia de la puerta de corte
4 posiciones de corte de puerta	El usuario puede configurar hasta 4 corte puerta-secuencias, cada una con una diferente posición de espera antes de avanzar a cortar (hasta 3 posiciones de espera se puede programar).

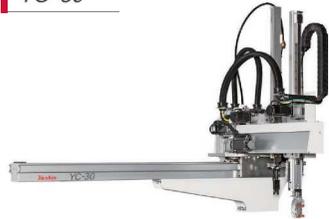
ESPECIFICACION

YC / YCII SERIE

Especificaciones Estándar

Fuente de Alimentación	Modo de avance	Modo de Control	Presión de aire	Giro eje C
Monofásico AC200V/220V 50/60 Hz	Servo motor digital de 3/5 ejes	Control microcomputarizado	Máxima presión de aire 0,79 Mpa 0,49 Mpa	90 °

YC-30



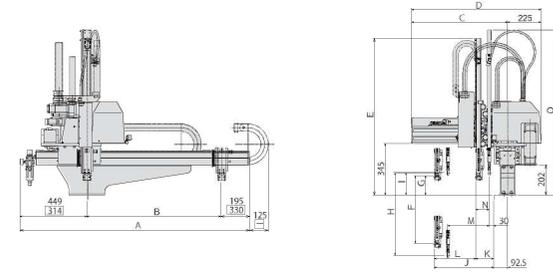
Especificaciones

Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldeo (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (NI / ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-30S	Tipo S 1.9kVA AC200V 9.3A	900 [1200] *(1600)	320 *(470)	—	—	—	2.3 (ECO Vacuum OFF)	2	up to 60
YC-30D	Tipo D 2.2kVA AC200V 10.8A	—	280 *(430)	280 *(430)	450 [550]	550 [650]	0.8 (ECO Vacuum ON)	—	—

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos []=Carrera transversal empujada La Carga útil máxima incluye la mano del robot Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.
 (*)=Dimensiones de carrera de desmoldeo exclusivamente para modelos con carrera transversal extendida de 1,600mm

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Carrera de desmoldeo extendida
- [] Dimensiones del Tipo S
- Para modelos de extracción posterior trasera



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC-30	1544 (1844) (2244)	900 (1200) (1600)	645 (795)	870 (1020)	1045 <1145>	450 <550>	130	550 <650>	150	400 (550)	120 [80]	280 [320] (430) [(470)]	280 (430)	90	1100 <1200>

YC-70

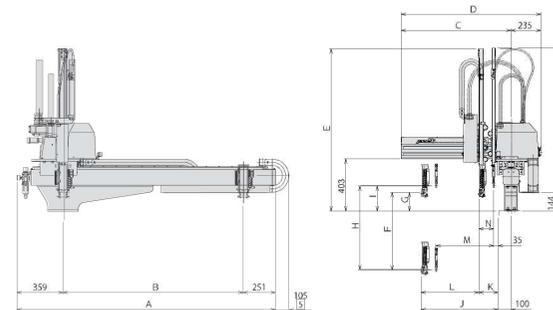


Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldeo (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (NI / ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-70S	Tipo S 1.4kVA AC200V 7.0A	1400 [1700]	500	—	—	—	3.2 (ECO Vacuum OFF)	3	30~80
YC-70D	Tipo D 1.7kVA AC200V 8.5A	—	450	450	600 [700]	650 [750]	1.0 (ECO Vacuum ON)	—	—

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos []=Carrera transversal empujada La Carga útil máxima incluye la mano del robot Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S
- Para modelos de extracción posterior trasera



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC-70	2010 (2310)	1400 (1700)	855	1090	1253 <1353>	600 <700>	145	650 <750>	195	600	150 [100]	450 [500]	450	115	1258 <1358>

SPEC

YC / YCII SERIE

Especificaciones Estándar

Fuente de Alimentación	Modo de avance	Modo de Control	Presión de aire	Giro eje C
Monofásico AC200V/220V 50/60 Hz	Servo motor digital de 3/5 ejes	Control microcomputarizado	Máximas presión de aire 0.79 Mpa 0.49 Mpa	90 °

YC-100 / 150 / 250



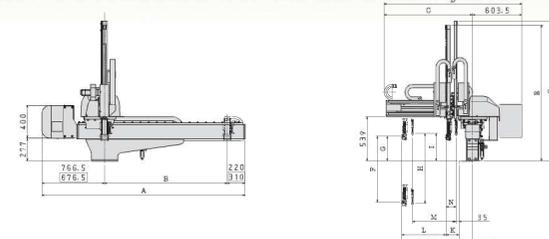
Especificaciones

Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (NI / ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-100S	Tipo S 1.9kVA AC200V 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	625	-	650 [800]	-	3.2 ECO Vacuum OFF; 1.3 ECO Vacuum ON	5	80~130
YC-100D			540	540	700 [850]	-	3.5 ECO Vacuum OFF; 1.3 ECO Vacuum ON		
YC-150S	Tipo D 2.5kVA AC200V 12.5A	1500 [1700] [1900] [2200] [2500]	625	-	800 [900]	-	3.9 ECO Vacuum OFF; 1.6 ECO Vacuum ON	5	100~220
YC-150D			540	540	850 [950]	-	3.9 ECO Vacuum OFF; 1.6 ECO Vacuum ON		
YC-250S	Tipo S 1.9kVA AC200V 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	775	-	900 [1050]	-	5.2 ECO Vacuum OFF; 1.7 ECO Vacuum ON	5	180~300
YC-250D			690	690	950 [1100]	-	5.9 ECO Vacuum OFF; 1.9 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos [] = Carrera transversal ampliada La Carga útil máxima incluye la mano del robot Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S
- Para modelos de extracción posterior trasera



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC-100	2086.5 (2886.5) [2486.5] (3186.5) [2886.5] (3486.5)	1100 (1900) [1500] (2200) [1700] (2500)	1082.5	1686	1498 <1650>	650 <800>	300	700 <850>	335	700	160 [75]	540 [825]	540	125	1548 <1700>
YC-150	2486.5 (2886.5) [3186.5] [3486.5]	1500 (1700) [1900] [2200] [2500]	1232.5	1836	1650 <1754>	800 <900>	300	850 <950>	335	850	160 [75]	690 [775]	690	125	1700 <1804>
YC-250	2486.5 (2886.5) [3186.5] [3486.5]	1500 (1700) [1900] [2200] [2500]	1232.5	1836	1754 <1906>	900 <1050>	300	950 <1100>	335	850	160 [75]	690 [775]	690	125	1804 <1956>

YCII-100 / 150 / 250

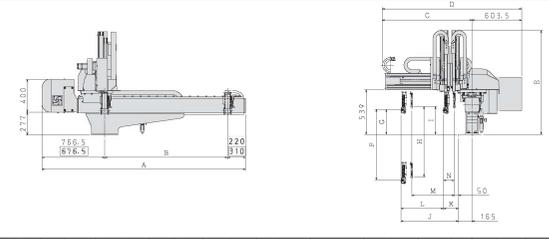


Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (NI / ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YCII-100S	Tipo S 1.9kVA AC200V 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	578	-	700 [850]	-	5.2 ECO Vacuum OFF; 1.7 ECO Vacuum ON	5	80~130
YCII-100D			518	518	700 [850]	-	5.6 ECO Vacuum OFF; 1.7 ECO Vacuum ON		
YCII-150S	Tipo D 2.5kVA AC200V 12.5A	1500 [1700] [1900] [2200] [2500]	578	-	850 [950]	-	5.9 ECO Vacuum OFF; 1.9 ECO Vacuum ON	5	100~220
YCII-150D			518	518	850 [950]	-	5.9 ECO Vacuum OFF; 1.9 ECO Vacuum ON		
YCII-250S	Tipo S 1.9kVA AC200V 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	728	-	950 [1100]	-	7.4 ECO Vacuum OFF; 9.0 ECO Vacuum ON	5	180~300
YCII-250D			668	668	950 [1100]	-	7.4 ECO Vacuum OFF; 9.0 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos [] = Carrera transversal ampliada La Carga útil máxima incluye la mano del robot Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S
- Para modelos de extracción posterior trasera



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
YCII-100	2086.5 (2886.5) [2486.5] (3186.5) [2886.5] (3486.5)	1100 (1900) [1500] (2200) [1700] (2500)	1092.5	1696	1182 <1254>	700 <850>	300	700 <850>	335	700	182 [122]	518 [576]	518	132
YCII-150	2486.5 (2886.5) [3186.5] [3486.5]	1500 (1700) [1900] [2200] [2500]	1242.5	1846	1254 <1310>	850 <950>	300	850 <950>	335	850	182 [122]	668 [728]	668	132
YCII-250	2486.5 (2886.5) [3186.5] [3486.5]	1500 (1700) [1900] [2200] [2500]	1242.5	1846	1310 <1382>	950 <1100>	300	950 <1100>	335	850	182 [122]	668 [728]	668	132

YCII-400 / 600-e

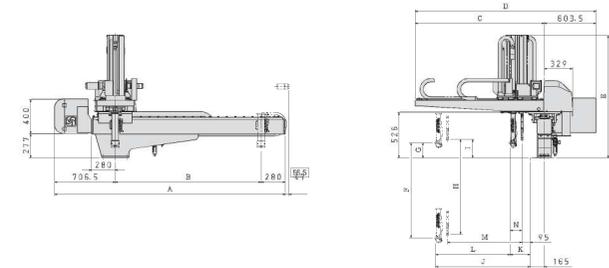


Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (NI / ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YCII-400S	Tipo S 2.2kVA AC200V 11.0A	1700 [1900] [2200] [2500]	1000	-	1100 [1300]	-	11.0 ECO Vacuum OFF;	10	280~450
YCII-400D			868	868	1100 [1300]	-	7.4 ECO Vacuum ON		
YCII-600S-e	Tipo S 2.2kVA AC200V 11.0A	2200 [2500]	1100	-	1300	-	17.0 ECO Vacuum OFF;	10	400~650
YCII-600D-e			968	968	1300	1300	9.0 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos [] = Carrera transversal ampliada La Carga útil máxima incluye la mano del robot Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones(mm)

- () Extended traverse stroke
- < > Extended vertical stroke
- [] S-Type Dimensions
- for rear-side models



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
YCII-400	2686.5 (2886.5) [3186.5] [3486.5]	1700 (1900) [2200] [2500]	1505	2108.5	1414 <1514>	1100 <1300>	176	1100 <1300>	216	1100	232 [100]	868 [1000]	868	137
YCII-600-e	3186.5 (3486.5)	2200 (2500)	1625	2228.5	1514	1300	86	1300	126	1200	232 [100]	968 [1100]	968	137

YC / YCII SERIE

Especificaciones Estándar

Fuente de Alimentación	Modo de avance	Modo de Control	Presión de aire	Giro eje C
Monofásico AC200V/220V 50/60 Hz	Servo motor digital de 3/5 ejes	Control microcomputarizado	Máximas presión de aire 0,79 Mpa 0,49 Mpa	90 °

YCII-600 / 800-e



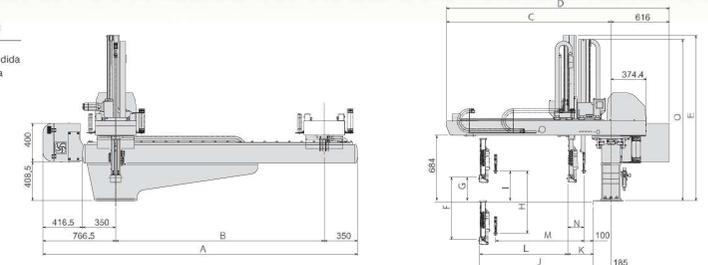
Especificaciones

Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II-600S	Tipo S 2.2kVA AC200V 11.0A	2200 [2500]	1060	—	1300	—	18.0 ECO Vacuum OFF	15	400 ~650
YC II-600D	—		930	930	1300	1550	10.0 ECO Vacuum ON		
YC II-800S-e	Tipo D 2.8kVA AC200V 14.0A	2500 [3000]	1160	—	—	—	22.0 ECO Vacuum OFF	15	550 ~1000
YC II-800D-e	—		1030	1030	1550	1550	13.0 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos []=Carrera transversal empujada
La Carga útil máxima incluye la mano del robot.
Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC II-600	3316.5 (3816.5)	2200 (2500)	1736	2352	1727 (1852)	1300 (1590)	244	1300 (1590)	309	1200	270	930 [1080]	930	170	1688 (1813)
YC II-800-e			1856	2472	1852	1550	184	1550	249	1300	[140]	1030 [1160]	1030		1813

YCII-800 / 1300-e

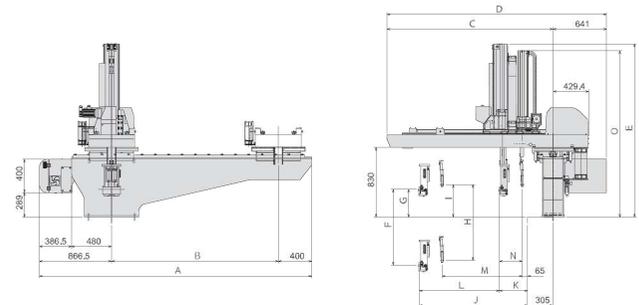


Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II-800S	Tipo S 2.5kVA AC200V 9.1A	2000 [2500] [3000]	1140	—	1550	—	23.0 ECO Vacuum OFF	25	550 ~1000
YC II-800D	—		960	960	1550	1800	20.0 ECO Vacuum ON		
YC II-1300S-e	Tipo D 3.4kVA AC200V 13.8A	2500 [3000]	1540	—	—	—	36.0 ECO Vacuum OFF	25	1000 ~1600
YC II-1300D-e	—		1360	1360	1800	1800	24.0 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos []=Carrera transversal empujada
La Carga útil máxima incluye la mano del robot.
Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC II-800	3266.5 (3766.5) (4266.5)	2000 (2500) (3000)	1991	2362	2060 (2185)	1550 (1800)	330	1550 (1800)	385	1300	340 [160]	960 [1140]	960	275	1980 (2105)
YC II-1300-e			2391	3032	2185	1800	130	1800	185	1700	[160]	1360 [1540]	1360		2105

YCII-1300

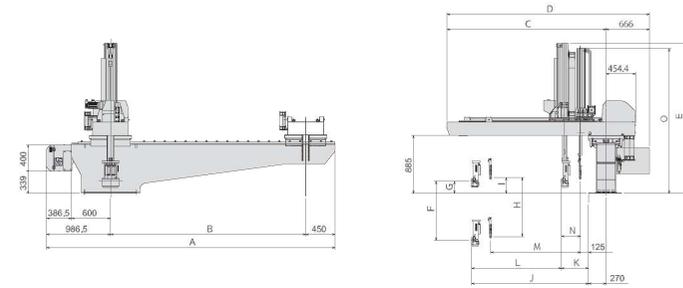


Modelo	Consumo máximo	Carrera Transversal (mm)	Carrera de desmoldes (mm)		Carrera vertical (mm)		Consumo de aire (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Fuerza de Cierre
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II-1300S	Tipo S 2.5kVA AC200V 9.1A	3000 [3500]	1570	—	1800	—	47.0 ECO Vacuum OFF	35	1000 ~1600
YC II-1300D	Tipo D 3.4kVA AC200V 13.8A		1380	1380	1800	2100	35.0 ECO Vacuum ON		

Tipo S equipado sólo con brazo vertical Tipo D equipado con brazo y sub brazos []=Carrera transversal empujada
La Carga útil máxima incluye la mano del robot.
Cargas útiles superiores son posibles dependiendo de los parámetros de extracción y de las velocidades.

Dimensiones en mm

- () Carrera transversal extendida
- < > Carrera vertical extendida
- [] Dimensiones del Tipo S



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC II-1300	4436.5 (4936.5)	3000 (3500)	2446	3112	2290 (2440)	1800 (2100)	185	1800 (2100)	240	1800	420 [230]	1380 [1570]	1380	295	2210 (2446)