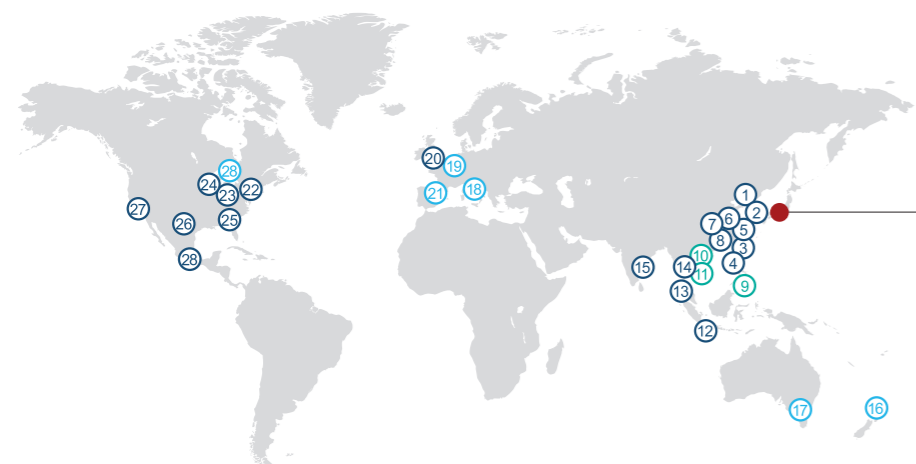


CONTATOS YUSHIN EM TODO O MUNDO



MATRIZ & FÁBRICA



CENTRO TÉCNICO



22 Yushin America, Inc.



20 Yushin Automation Ltd.



7 Guangzhou Yushin Precision Equipment Co., Ltd.



1 Yushin Korea Co., Ltd.

MATRIZ & FÁBRICA

- **Japan**
11-260 Kogahonmachi, Fushimi-ku, Kyoto

CENTRO TÉCNICO

- **Japan**
487 Kuzetsukiyamacho, Minami-ku, Kyoto

SUBSIDIÁRIAS (VENDAS)

- ①② **Coréia**
Yushin Coréia Co., Ltd.
- ③④ **Taiwan**
Yushin Precision Equipment (Taiwan) Co., Ltd.
- ⑤⑥ **China/Shanghai, Tianjin**
Yushin Precision Equipment Trading (Shanghai) Co., Ltd.
- ⑧ **China/Shenzhen**
Yushin Precision Equipment Trading (Shenzhen) Co., Ltd.
- ⑫ **Indonésia**
PT. Yushin Precision Equipment Indonésia
- ⑬ **Malásia**
Yushin Precision Equipment Sdn. Bhd.
- ⑭ **Tailândia**
Yushin Precision Equipment (Tailândia) Co., Ltd.
- ⑮ **Índia**
Yushin Precision Equipment (Índia) Pvt. Ltd.
- ⑳ **Reino Unido**
Yushin Automation Ltd.

- ②③④ **E.U.A**
⑤⑥⑦⑧ Yushin America, Inc.

SUBSIDIÁRIAS (FÁBRICA)

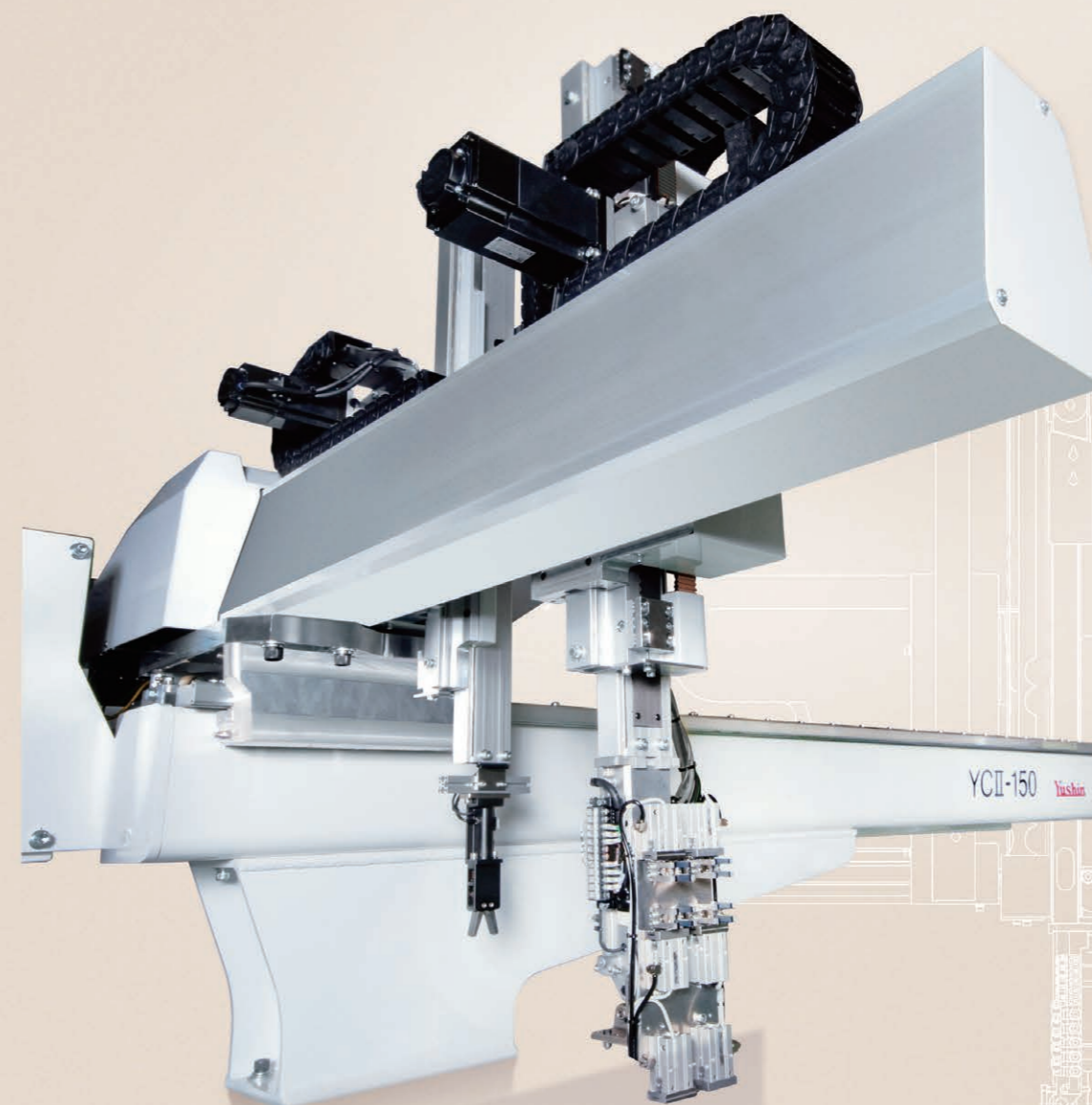
- ⑦ **China/Guangzhou**
Guangzhou Yushin Precision Equipment Co., Ltd.

ESCRITÓRIOS DE REPRESENTAÇÃO

- ⑨ **Filipinas**
Filipinas Representative Office
- ⑩⑪ **Vietnã**
Hanoi Representative Office
Ho Chi Minh Representative Office

AGENTES

- ⑯ **Nova Zelândia**
Tasman Machinery Limited
- ⑰ **Austrália**
Tasman Machinery Pty Limited
- ⑱ **Itália**
MACAM S.r.l.
- ⑲ **Holanda**
Polymac-Robotics B.V.
- ⑳ **Espanha**
MECMAN INDUSTRIAL, S.L.
- ㉑ **Canadá**
EN-PLAS, Inc.



2012
Federação de Máquinas do Japão
Vencedor do Prêmio de Uso de
Energia Eficiente

YC / YCII



Informação de segurança

- Estes produtos são robôs industriais. Sempre tome as medidas de segurança necessárias durante a operação.
- Estes robôs podem ser demonstrados nos catálogos sem guardas. Em uso normal nunca utilize o robô sem guardas.
- Antes de utilizar qualquer produto presente neste catálogo todos os operadores devem ler e entender os respectivos manuais para uso adequado e seguro.

* O conteúdo deste catálogo está sujeito a alterações sem aviso prévio.

A Yushin se compromete a contribuir para a criação de tecnologias ecologicamente corretas baseada em princípios de respeito ao meio ambiente.

Robôs YC/YCII — Design Avançado

Conservação de Energia

1. Otimização de projeto



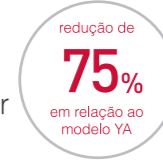
Permite o uso de servo motores com uso eficiente de energia



2. Equipado com ECO Vacuum® de série



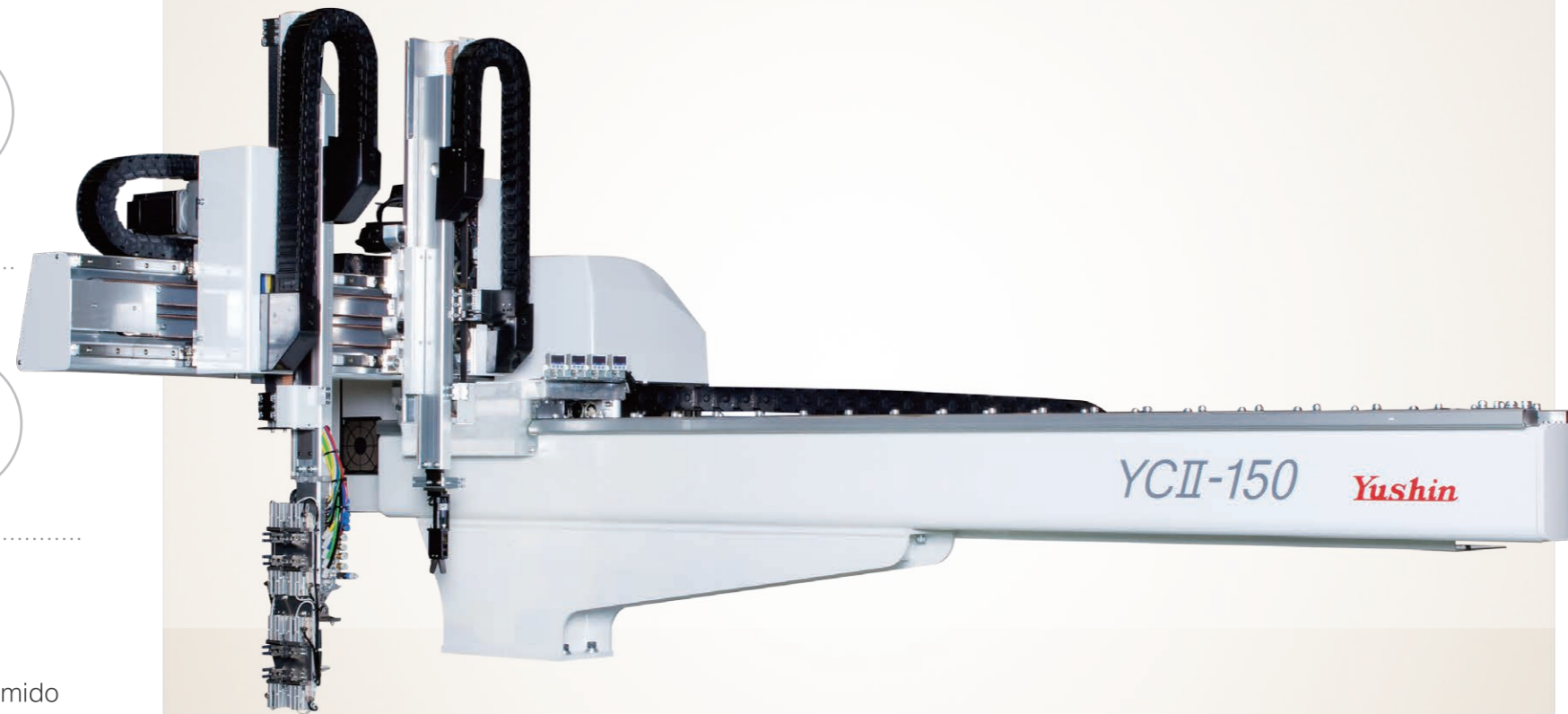
Reduz consumo de ar comprimido em 75%



3. Nova Função ECO Monitor®



Consumo de energia e ar comprimido são mostrados em tempo real



Supressão de vibração

1. Otimização de projeto + CFRP** + Técnicas Anti-vibração



Redução do tempo de estabilização em 72%



2. Amortecimento de Vibração Aperfeiçoado



Extração mais suave e precisa

Mais Recursos de Série

1. Diversos recursos antes opcionais agora inclusos de série no YC



2. Nova função "Manutenção Preditiva" de série

Otimização de Projeto - Pesquisa em Parceria com a Universidade de Kyoto -

Otimização de projeto é a denominação dada à aplicação de CAE (Computer-Aided Engineering) para buscar a forma teoricamente ideal para o robô baseado em seu funcionamento e movimentos.

Esta técnica é utilizada para viabilizar projetos mais leves e alta confiabilidade em automóveis e aeronaves. Os esforços da Yushin em otimização iniciou-se com a pesquisa sobre EOATs em parceria com a Universidade de Kyoto. A Yushin empregou esta técnica com os modelos HSA, TSXA e agora com o YC. Com esta técnica o YC é mais leve e menos sujeito a vibrações. Como resultado ele consome 26% menos energia e tem tempo de estabilização 72% menor melhorando a sua produtividade.



Vencedor do Prêmio da Sociedade Japonesa de Engenheiros Mecânicos

Em 2011 a Yushin recebeu este prestigioso prêmio da JSME por sua pesquisa de desenvolvimento de robôs de extração de alto desempenho. Esta pesquisa é a base do projeto do modelo YC.

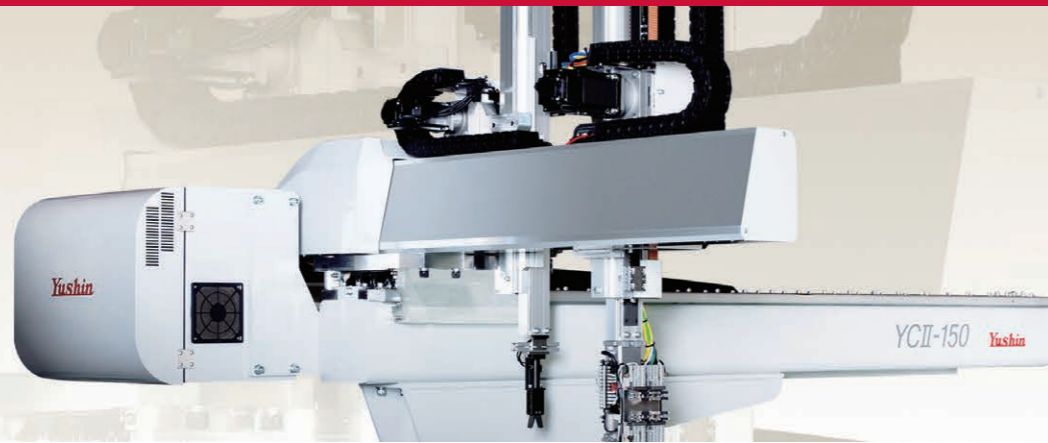


Federação de Máquinas do Japão Vencedor do Prêmio de Uso de Energia Eficiente

A JMF concedeu à Yushin o Prêmio de Uso de Energia Eficiente pelo modelo YC: robôs de extração para injetoras com menor peso através de otimização e controles de economia de ar comprimido.

** comparação entre modelos YA e YC 150/250
** plástico reforçado com fibra de carbono*

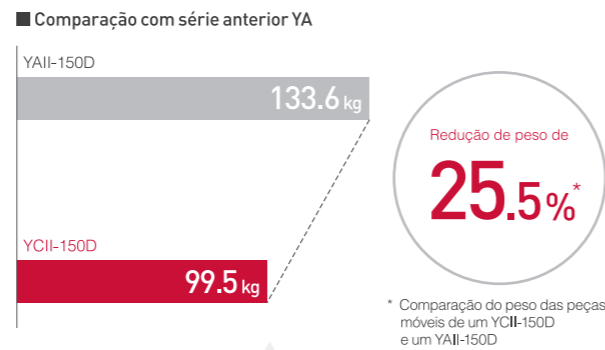
ECONOMIA DE ENERGIA



Peso Menor e Mais Eficiente

Peso Menor através de Tecnologia de Otimização

Em uma busca incansável por menores pesos cada componente do robô YC foi reprojeto utilizando tecnologia de otimização. O resultado: uma redução com sucesso de 34,1kg nas peças móveis (25,5% mais leve que o modelo YA). O menor peso traz benefícios como melhor uso da energia e maior durabilidade.



Processo de Otimização de Projeto



BENEFÍCIOS

Maior Eficiência de Energia

Com menor peso devido a otimização de projeto menos energia é necessária para acionar o robô. Por isso a Yushin pode empregar servo motores menores no YC que reduzem o consumo de energia em 26% comparado ao modelo YA.



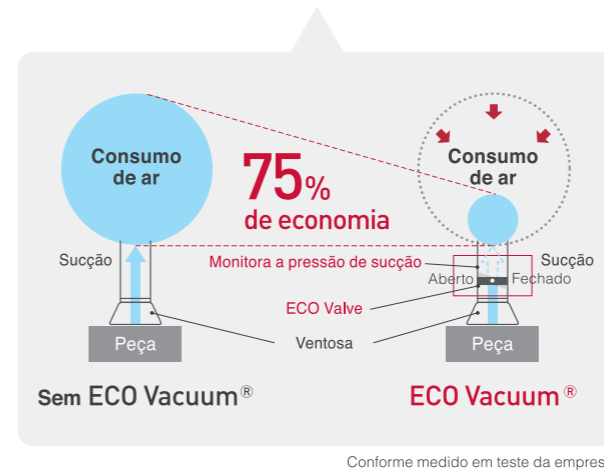
Maior Durabilidade

Componentes de menor peso reduzem a tensão sobre o eixo trasversal, ajudando a reduzir a probabilidade de quebras e aumentando a vida útil do robô.

Maior Economia de Ar

Economiza energia através de redução de ar comprimido nas ventosas durante a extração

O ECO Vacuum é um sistema criado pela Yushin para economia de ar comprimido. Através do monitoramento do vácuo na sucção e controle do ar comprimido para que o vácuo seja mantido o sistema economiza ar em até 75%. Esta eficiência permite menores contas de eletricidade do compressor de ar e menores custos operacionais.



BENEFÍCIOS

Economia anual de eletricidade para um compressor **R\$1.400,00**

■ Condições de teste

Tempo de operação diária	24h
Tempo de ciclo de injeção	15s (Onde tempo de extração até liberação é de 25% do ciclo, com o ECO Vacuum ativo em 75% do ciclo)
Consumo de ar comprimido (1 circuito de vácuo)	19NI/ciclo (Sem ECO Vacuum) 4,75NI/ciclo (Com ECO Vacuum)
Capacidade do compressor	2,300NI/min
Potência do motor do compressor	16kW
Custo da eletricidade	R\$0,32/kWh
Redução no consumo de ar devido ao ECO Vacuum	75%

*utilizando a conversão USD1,00 = R\$2,00

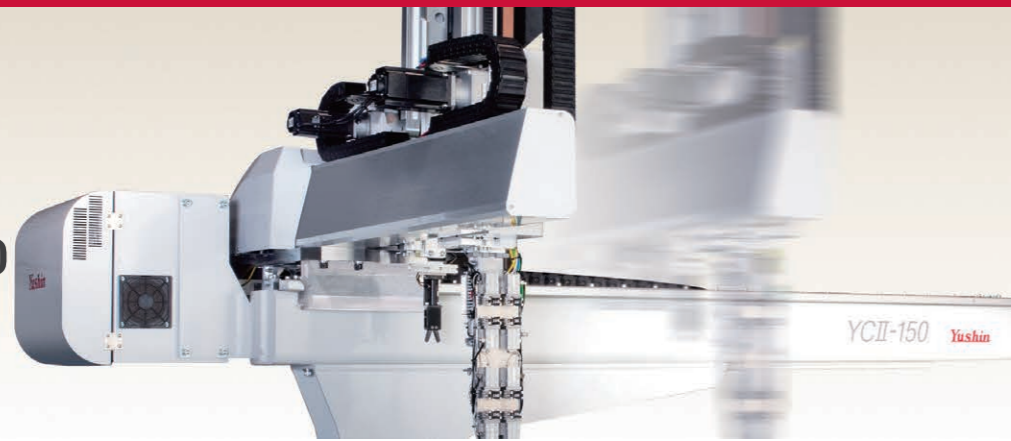
Novo Recurso



Mostra o consumo de eletricidade e ar comprimido em tempo real para controle do usuário.



CONTROLE DE VIBRAÇÃO

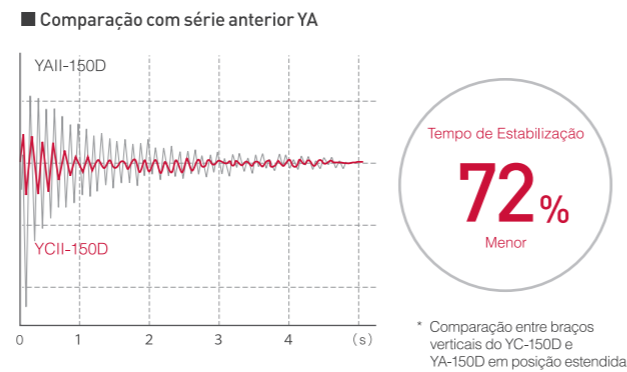


Muitos Recursos de Série

Menor Tempo de Estabilização

Otimização de Projeto + CFRP + Controles Anti-vibração

Levando em consideração fatores como a frequência natural e características de amortecimento, a otimização de projeto levou a melhor controle de vibração para o YC. Especificamente, o tempo de estabilização (tempo de redução de oscilações) foi reduzido em 72%.



Maior Praticidade

Com Novas Importantes Funções como Manutenção Preditiva

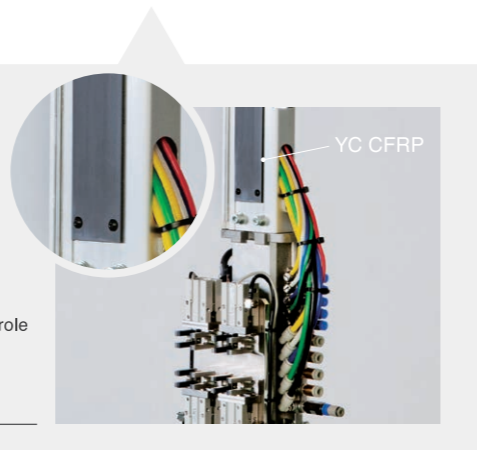
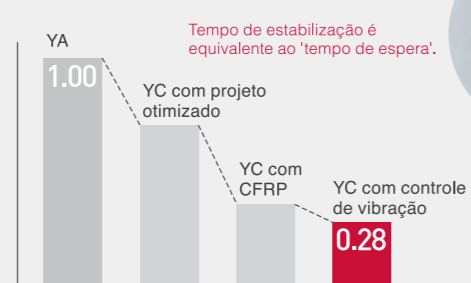
O controlador E-touch Compact do YC possui tela colorida de alta visibilidade com touchscreen, alça confortável e controles avançados e fáceis de usar.

incluído de série **E-touch compact-YC** PAT.

Utilizando o Poder de Amortecimento de Vibração de CFRP PAT.P

Os robôs YC possuem placas de CFRP (plástico reforçado com fibra de vidro, um material com forte características de amortecimento) nos braços verticais para reduzir o tempo de estabilização.

■ Gráfico de Redução do Tempo de Estabilização



BENEFÍCIOS

Menores Tempos de Espera

Com esta extrema redução no tempo de estabilização os timers do YC podem ser reduzidos para permitir menores tempos de injeção.

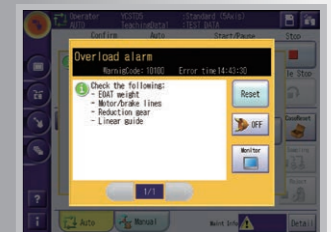
Extração Regular e Estável

A extração, transporte e liberação são suaves no YC. O amortecimento de vibrações superior durante movimentos e paradas garante extrações precisas.



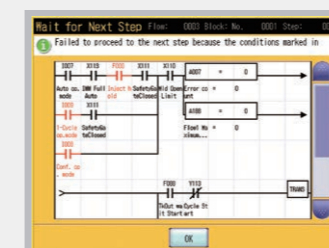
NOVO Manutenção Preditiva

Monitora continuamente o robô durante a operação e alerta o operador se problemas potenciais forem detectados. Com esta função a manutenção passa de preventiva e preditiva.



NOVO Tela de Fluxograma

Se uma operação encontra um problema (por exemplo quando o Modo Automático não pode iniciar) no lugar de uma mensagem de erro o operador pode um fluxograma para verificar uma resolução.



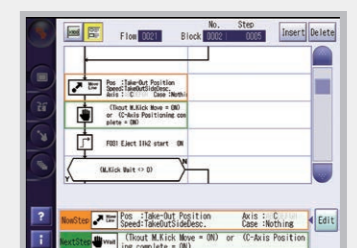
NOVO Tela de Modo de Operação Manual Aperfeiçoada

1) Controles Manuais para todos os eixos agrupados em uma tela para operação mais fácil.
2) Para referência rápida, usuários podem agora acessar o guia de controle do robô inclusive na tela do modo manual.

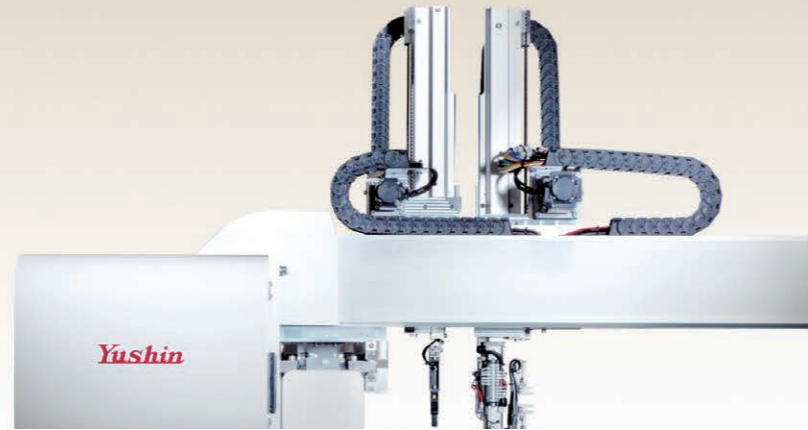


Programação Lead Through

Permite ao usuário fazer facilmente alterações aos programas direto no chão de fábrica, ajudando a tempo e custos.



RECURSOS DE SÉRIE



SÉRIE ECO Vacuum® (1 circuito)

Monitora automaticamente a pressão de vácuo durante o transporte das peças para reduzir o uso de ar comprimido em até 75%. O YC é fornecido de série com um circuito ECO Vacuum.

SÉRIE Circuito de Rejeição

Ao receber o sinal de rejeição da injetora o robô libera a peça em uma posição separada das peças aprovadas.

SÉRIE Movimento para Auxílio de Extração

Até 3 posições adicionais podem ser programadas para extração de produtos de moldes com negativos.

Seleção de Placa Móvel ou Fixa

Permite selecionar se a extração do produto será feita da placa fixa ou móvel do molde. (Recurso de série em modelos até 250, opcional no modelo 400 ou maiores).

Programação Lead Through

Permite facilmente adicionar posições, timers, mudar velocidades e fazer outras alterações aos programas.

Circuito para Garra de Produto (1 circuito)

O modelo YC é fornecido de série com circuito para 1 garra, circuitos adicionais como opcionais.

NOVO ECO Monitor®

Mostra o consumo de eletricidade e ar comprimido em tempo real para controle do usuário.

SÉRIE Rejeição de Ciclos Iniciais

Ao iniciar o modo automático, um número programável de peças é liberada em posição separada das peças aprovadas.

SÉRIE Modo de Alta Velocidade (Flip em Movimento)

Movimento transversal e de flip realizados simultaneamente para reduzir o tempo total de ciclo.

SÉRIE Espera de Sinal de Descida

Permite que o robô espere por um tempo programado enquanto a esteira não estiver pronta. Caso o tempo seja excedido o usuário pode selecionar se o robô deverá parar a injeção ou continuar o ciclo liberando a peça como aprovada ou rejeitada.

Monitor de Produção

Armazena dados como a quantidade de peças e horas de injeção. Também calcula tempo previsto para término do lote de peças.

Circuito para Garra de Canal (1 circuito)

O operador pode determinar a posição de liberação do canal por seleção. Fornecido com um circuito de série, circuitos adicionais como opcionais.

NOVO Manutenção Preditiva

Monitora continuamente o robô durante a operação e alerta o operador se problemas potenciais forem detectados. Com esta função a manutenção passa de preventiva e preditiva.

SÉRIE Amostragem

Durante o modo automático o robô libera peças na posição de amostragem a cada número programado de ciclos.

SÉRIE Espera no Eixo Transversal

Se enquanto o molde estiver fechado o robô não puder esperar sobre o molde em segunda posição de espera pode ser designada ao longo do eixo transversal.

Desligamento de Detecção

O robô verifica que as entradas de detecção de produto e canal nas ventosas e garras esteja desligado quando ele retorna à posição de espera.

Display Multi Idiomas

O controlador é equipado de série com 2 idiomas (português, inglês, chinês, coreano, alemão, holandês, tailandês, espanhol, português e italiano)

NOVO Novos recursos desenvolvidos para o YC

SÉRIE Recursos antes opcionais agora de série no modelo YC

* Conforme testes da empresa

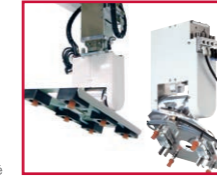
OPCIONAIS

■ Eixos Servo (2 modelos)

Módulos servo acionados substituem o flip pneumático dando ao YC a versatilidade de um robô articulado. Dois modelos disponíveis: flip e 'eixo B', e flip e 'eixo A'.

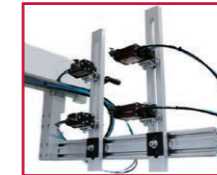
(rotação horizontal + flip servo somente disponível até modelo YCII-800 ou menores.)

* Por favor consulte seu representante Yushin sobre cargas máximas dos módulos servo.



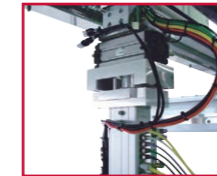
■ Unidade de Corte Externa no Eixo Transversal

Após remoção do molde, produtos com canal de entrada podem ser levados a um cortador montado no eixo que separa este canal do produto.



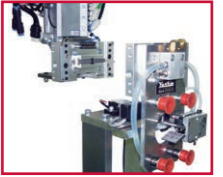
■ Unidade de Rotação Horizontal para o Flip

A adição da unidade de rotação ao flip permite que o produto seja girado para liberação.



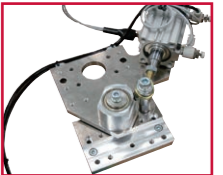
■ Unidade de Troca Rápida do EOAT

Unidade com conexão mecânica, elétrica e pneumática para troca rápida através de um único botão manual ou automática do EOAT.



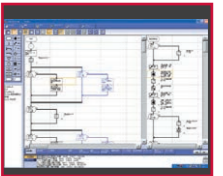
■ Unidade de Rotação para o Flip (inclui sensor)

A adição da unidade de rotação ao flip permite que o produto seja girado de 0 a 90° para liberação.



■ Programação Flexível

Kit de software que permite ao usuário criar e modificar programas complexos. Inclui simulador de robô para testes offline ou treinamento.



OUTRAS OPÇÕES

Opção	Descrição
Circuitos Adicionais de Vácuo	Até 3 circuitos adicionais de vácuo podem ser adicionados ao circuito de série expandindo as posições de liberação para 4.
Circuitos Adicionais para Garras de Produto	1 ou 3 circuitos adicionais para garras podem ser adicionados ao circuito de série expandindo para 2 ou 4 os circuitos para garra.
Circuitos Adicionais para Garras de Canal	Permite a programação da liberação do canal. Um ou mais circuitos podem ser adicionados ao circuito de série.
Circuito de Alteração de Altura	Permite ao usuário especificar a altura das peças extraídas pelo EOAT.
Circuito de Corte de Canal	Permite a cortadores no EOAT o corte de canal. Não pode ser utilizado com o Circuito de Corte de Canal de Entrada para EOAT.
Circuito de Corte de Canal de Entrada para EOAT	Permite a cortadores no EOAT o corte do canal de entrada. Não pode ser utilizado com o Circuito de Corte de Canal.
Circuito de Redução de Pressão para Garra	Uma válvula de redução de pressão é adicionada para prevenir deformação pela garra.
Dispositivo para Troca Rápida de EOAT	Permite o acoplamento ou retirada manual rápida do EOAT.
Seleção de Placa Móvel ou Fixa	Permite selecionar se a extração do produto será feita da placa fixa ou móvel do molde. (Recurso de série em modelos até 250).
Luzes de Sinalização (Única ou Torre)	Luzes de indicação do status do robô. Disponível em vermelho, amarelo ou torre (VM+AM+VD).
Sensor de Verificação de Posição na Subida	Após a extração, a presença do produto é verificada na posição de subida por um sensor fim de curso.
Suporte do Eixo Transversal	O suporte do eixo é instalado no final do eixos transversais estendidos ou quando maior precisão é necessária para posicionar produtos (compatível com YCII-800-e e modelos menores).
Carga Máxima Aumentada	Força no eixo vertical é aumentada, permitindo ao robô carregar cargas maiores.
Maior Torque de Flip	Maior Torque para EOATs pesados ou EOATs montados muito fora de centro.
Escada de Manutenção	Uma escada e plataforma para trabalho de manutenção podem ser montados no robô.
Cor Personalizada	A estrutura do robô, tampas e caixas de controle podem ser pintadas com a cor especificada.
Conector para Unidade de Armazenamento	Conector metálico para conexão à unidade de armazenamento produzida pela Yushin.
Pausa para Molde Aberto	Usado para extração manual.
Sistema de Lubrificação Centralizado Manual	Transporta lubrificante de bomba manual para todos os componentes.
Sistema de Lubrificação Centralizado Automático	Transporta lubrificante de bomba elétrica para todos os componentes.
Lubrificação para Sala Limpa	Robô lubrificado na fábrica com a graxa determinada pelo cliente para sala limpa.
Capa Protetora para Touchscreen	Para proteger o touchscreen do controlador.
Detecção de Queda de Produto	Após a extração, o robô verifica continuamente a presença do produto até a liberação.
Parada por Falha de Extração no Limite de Subida	Se ocorrer uma falha na extração durante o modo automático o robô irá para na posição de subida (robô padrão completa um ciclo antes de parar).
Detecção de Baixa Pressão de Ar	Causa parada do robô caso a pressão de ar esteja abaixo de um valor programado.
Interface com Injetora	Permite comunicação de número de molde e outras informações com a injetora para sincronizar automaticamente dados de configuração.
Display Multi Idiomas	3 idiomas escolhidos pelo usuário serão instalados no controlador (Japonês e uma linguagem adicional de série, uma terceira linguagem é instalada com esta opção).
Interface para Reinício de Embalagem	Interface para unidade de estocagem que, quando retorna à posição de inicial, instrui o robô a zerar o contador de embalagem e retornar a posição de embalagem a 1.
Corte de Canal com Flip acionado	Modo no qual o flip é acionado antes do corte de canal.
Corte de Canal com 4 Posições	Permite configurar até 4 sequências de corte de canal, cada uma com uma posição de espera diferente antes do corte (até 3 posições de espera podem ser configuradas).

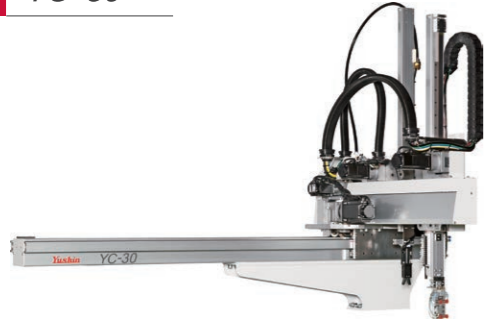
ESPECIFICAÇÃO

YC / YCII MODELO

Especificações Padrão

Alimentação	Acionamento	Método de Controle	Pressão de ar	Ângulo de Flip
Monofásico 220VAC (50/60Hz)	Servo motor digital 3/5 eixos	Controlador digital	0,49MPa Máxima Pressão de Ar 0,7MPa	90°

YC-30



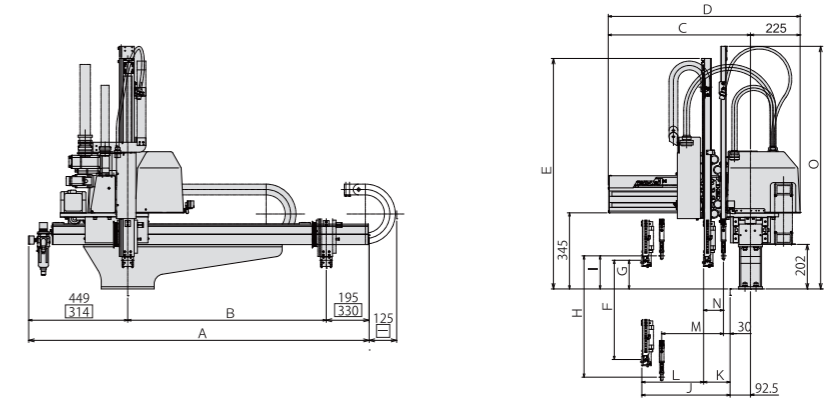
Especificação

Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (NI/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-30S	tipo S 1,9kVA 220VAC 9,3A	900 [1200] *[1600]	320 *(470)	—	—	—	2,3 (ECO Vacuum OFF)	2	Até 60
YC-30D	tipo D 2,2kVA 220VAC 10,8A	—	280 *(430)	280 *(430)	450 [550]	550 [650]	0,8 (ECO Vacuum ON)	—	—

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido
Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT).
Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.
*() = dimensões do curso de extração exclusivamente para modelos com curso transversal estendido de 1600mm.

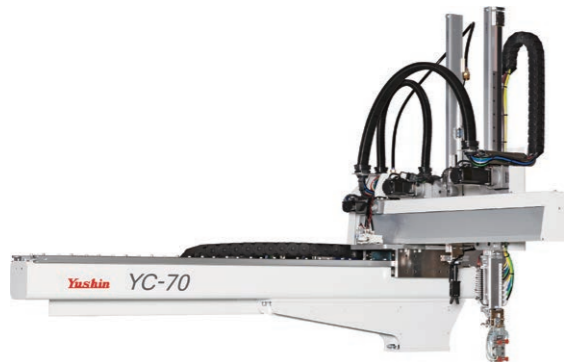
■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- < > Curso de extração estendido
- [] dimensões tipo S
- para modelos de montagem traseira



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

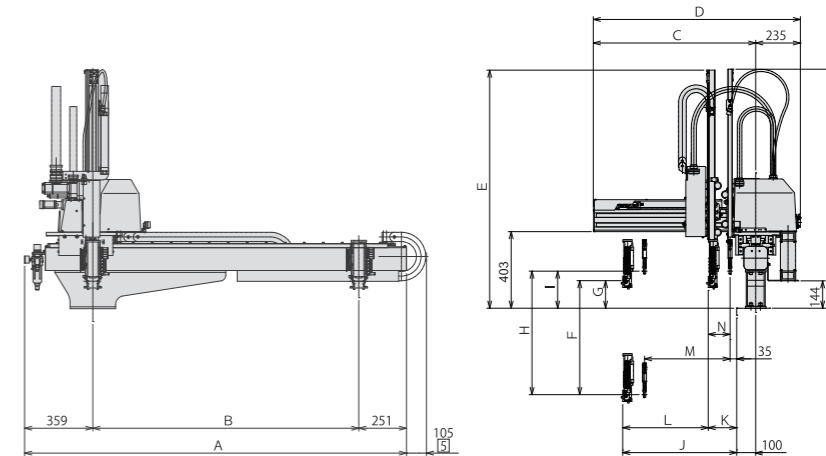


Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (NI/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-70S	tipo S 1,4kVA 220VAC 7,0A	1400 [1700]	500	—	—	—	3,2 (ECO Vacuum OFF)	3	30~80
YC-70D	tipo D 1,7kVA 220VAC 8,5A	—	450	450	600 [700]	650 [750]	1,0 (ECO Vacuum ON)	—	—

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido
Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT).
Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- < > Curso de extração estendido
- [] dimensões tipo S
- para modelos de montagem traseira



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>

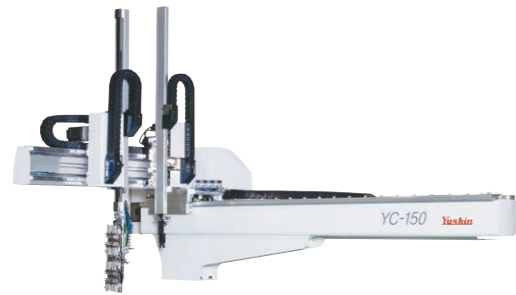
ESPECIFICAÇÃO

YC / YCII MODELO

Especificações Padrão

Alimentação	Acionamento	Método de Controle	Pressão de ar	Ângulo de Flip
Monofásico 220VAC (50/60Hz)	Servo motor digital 3/5 eixos	Controlador digital	0,49MPa Máxima Pressão de Ar 0,7MPa	90°

YC-100 / 150 / 250



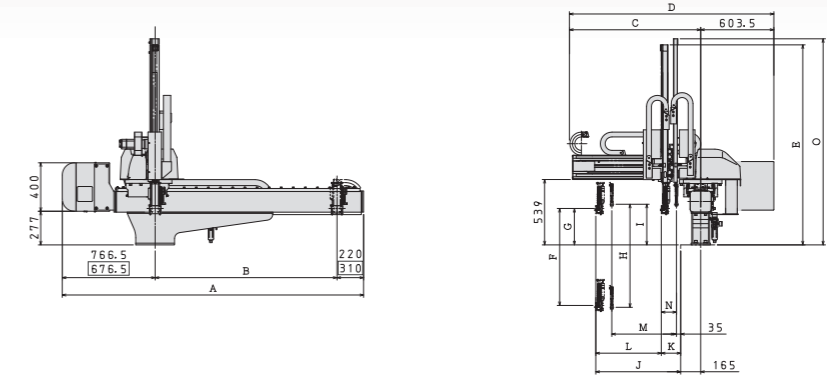
Especificação

Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (NI/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC-100S	tipo S 1.9kVA 220VAC 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	625	-	650	-	3.2 ECO Vacuum OFF	5	80~130
YC-100D			540	540	800	700 [850]	1.3 ECO Vacuum ON		
YC-150S	tipo D 2.5kVA 220VAC 12.5A	1500 [1700] [1900] [2200] [2500]	625	-	800	-	3.5 ECO Vacuum OFF		
YC-150D			540	540	900	850 [950]	1.3 ECO Vacuum ON		
YC-250S			775	-	900	-	3.9 ECO Vacuum OFF		
YC-250D			690	690	1100	950 [1100]	1.6 ECO Vacuum ON		

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido
Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT).
Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

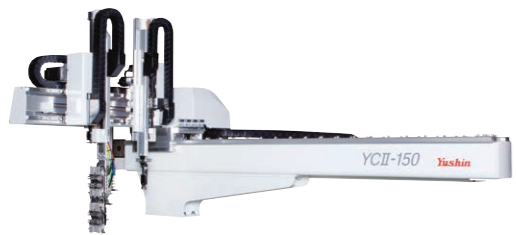
■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões tipo S
- para modelos de montagem traseira



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 [625]	540	125	1548 <1700>
YC-150	2486.5 (2886.5) (3186.5) (3486.5)	1500 (1700) (1900) (2200) (2500)			1650 <1754>	800 <900>		850 <950>				540 [625]	1804 <1956>		
YC-250	2486.5 (2886.5) (3186.5) (3486.5)	1500 (1700) (1900) (2200) (2500)			1754 <1906>	900 <1050>		950 <1100>				690 [775]	690		

YCII-100 / 150 / 250

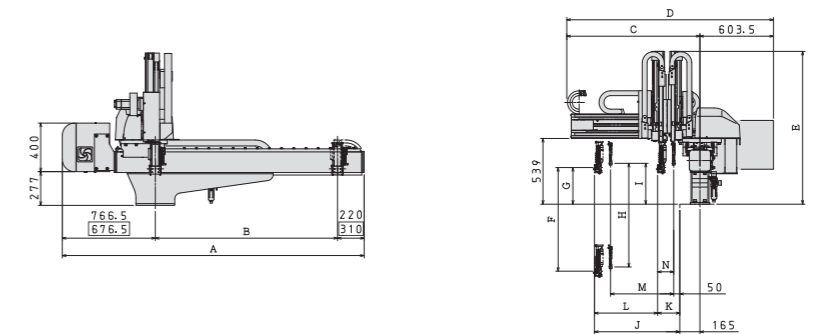


Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (NI/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II-100S	tipo S 1.9kVA 220VAC 9.5A	1100 [1500] [1700] [1900] [2200] [2500]	578	-	700	-	5.2 ECO Vacuum OFF	5	80~130
YC II-100D			518	518	850	700 [850]	1.7 ECO Vacuum ON		
YC II-150S	tipo D 2.5kVA 220VAC 12.5A	1500 [1700] [1900] [2200] [2500]	578	-	850	-	5.6 ECO Vacuum OFF		
YC II-150D			518	518	950	850 [950]	1.7 ECO Vacuum ON		
YC II-250S			728	-	950	-	5.9 ECO Vacuum OFF		
YC II-250D			668	668	1100	950 [1100]	1.9 ECO Vacuum ON		

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido
Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT).
Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

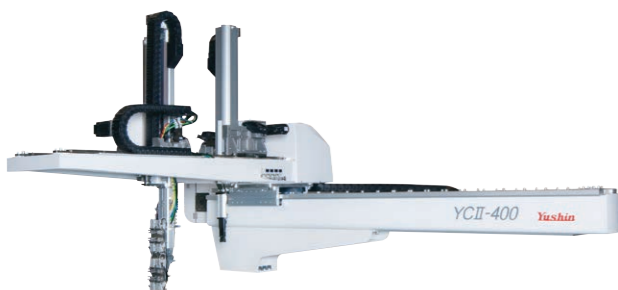
■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões tipo S
- para modelos de montagem traseira



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 [578]	518	132
YCII-150	2486.5 (2886.5) (3186.5) (3486.5)	1500 (1700) (1900) (2200) (2500)			1254 <1310>	850 <950>		850 <950>				668 [728]		
YCII-250	2486.5 (2886.5) (3186.5) (3486.5)	1500 (1700) (1900) (2200) (2500)			1310 <1382>	950 <1100>		950 <1100>				668		

YCII-400 / 600-e

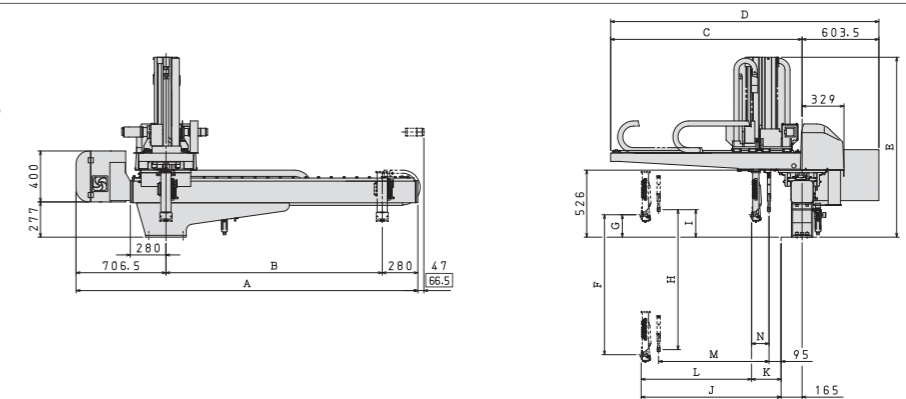


Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (NI/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II-400S*	tipo S 2.2kVA 220VAC 11.0A	1700 [1900] [2200] [2500]	1000	-	1100	-	11.0 ECO Vacuum OFF	10	280~450
YC II-400D*	tipo D 2.8kVA 220VAC 14.0A		868	868	1300	1100 [1300]	7.4 ECO Vacuum ON		
YC II-600S-e	tipo S 2.2kVA 220VAC 11.0A	2200 [2500]	1100	-	1300	-	17.0 ECO Vacuum OFF		400~650
YC II-600D-e	tipo D 2.8kVA 220VAC 14.0A		968	968	1300	1300	9.0 ECO Vacuum ON		

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido
Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT).
Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões tipo S
- para modelos de montagem traseira



Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
YC II-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
YC II-600-e	3186.5 (3486.5)	2200 (2500)			1625	2228.5		1514				1300	86	

* Quando selecionado o motor do eixo transversal para cima, a alimentação principal deverá ser trifásica.

ESPECIFICAÇÃO

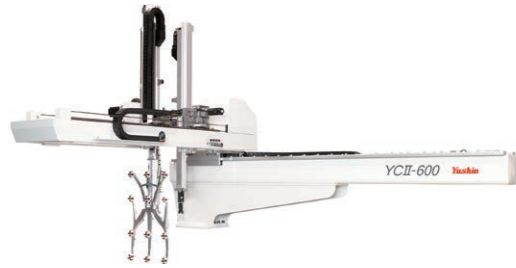
YC / YCII MODELO

Especificações Padrão

Alimentação	Acionamento	Método de Controle	Pressão de ar	Ângulo de Flip
220VAC (50/60Hz) monofásica*/ trifásica.*	Servo motor digital 3/5 eixos	Controlador digital	0,49MPa Máxima Pressão de Ar 0,7MPa	90°

* A alimentação principal do YCII-600/800-e é monofásica, do YCII-800/1300-e é trifásica.

YCII-600 / 800-e



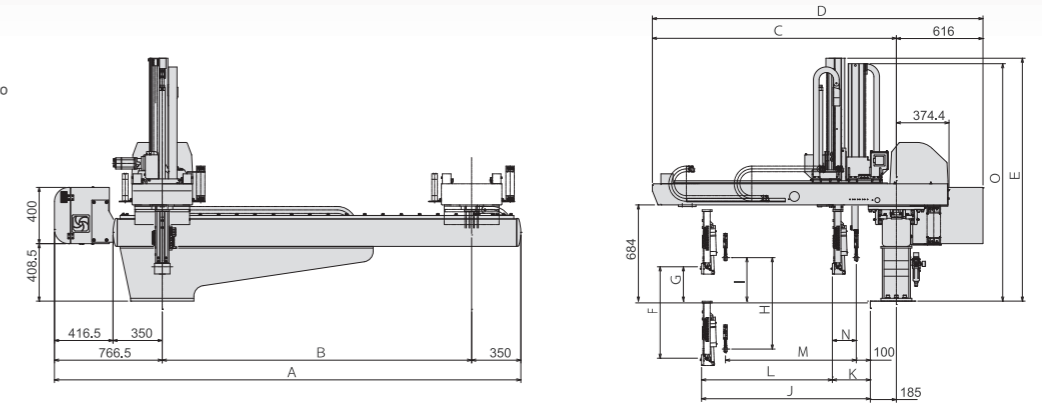
Especificação

Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II -600S	tipo S 2.2kVA 220VAC 11.0A	2200 [2500]	1060	—	1300 [1550]	—	18.0 (ECO Vacuum OFF)	15	400 ~650
YC II -600D	930		930	1300 [1550]	1300 [1550]	10.0 (ECO Vacuum ON)			
YC II -800S-e	tipo D 2.8kVA 220VAC 14.0A		1160	—	1550	—	22.0 (ECO Vacuum OFF)		
YC II -800D-e	1030		1030	1550	1550	13.0 (ECO Vacuum ON)			

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT). Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

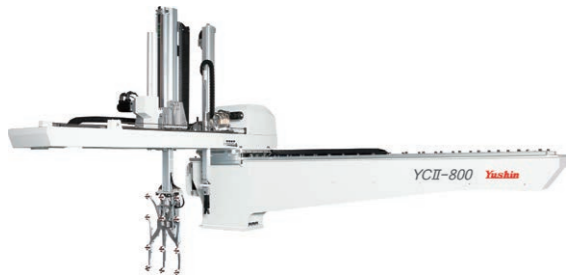
■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões tipo S



Modelo	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
YC II -600	3316.5 (3616.5)	2200 (2500)	1736	2352	1727 (1852)	1300 (1550)	244	1300 (1550)	309	1200	270 [140]	930 [1060]	930	170	1688 (1813)
YC II -800-e			1856	2472	1852	1550	184	1550	249	1300		1030 [1160]	1030		1813

YCII-800 / 1300-e

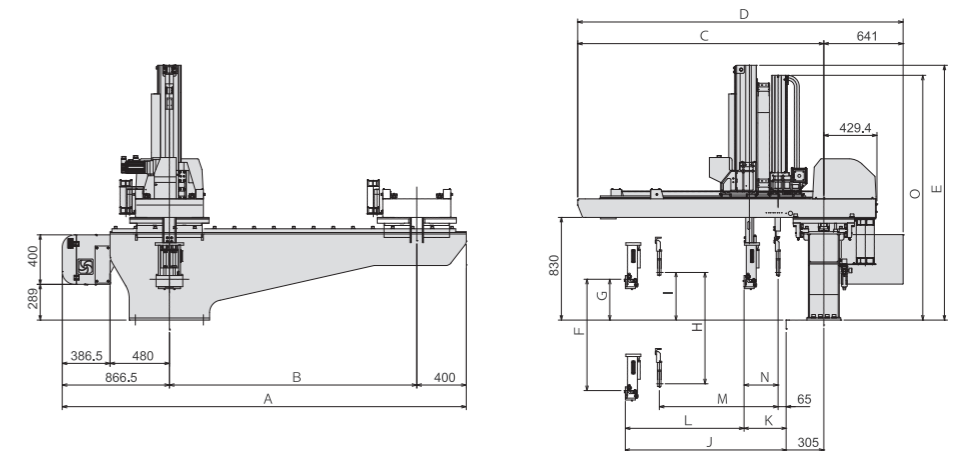


Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II -800S	tipo S 2.5kVA 220VAC 9.1A	2000 [2500] [3000]	1140	—	1550 [1800]	—	29.0 (ECO Vacuum OFF)	25	550 ~1000
YC II -800D	960		960	1550 [1800]	1550 [1800]	20.0 (ECO Vacuum ON)			
YC II -1300S-e	tipo D 3.4kVA 220VAC 13.8A	2500 [3000]	1540	—	1800	—	36.0 (ECO Vacuum OFF)		
YC II -1300D-e	1360		1360	1800	1800	24.0 (ECO Vacuum ON)			

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT). Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

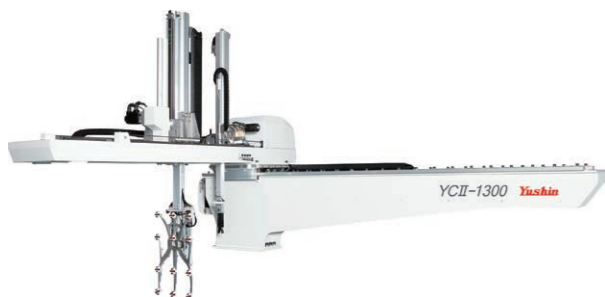
■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões 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		1360 [1540]	1360		2105

YCII-1300

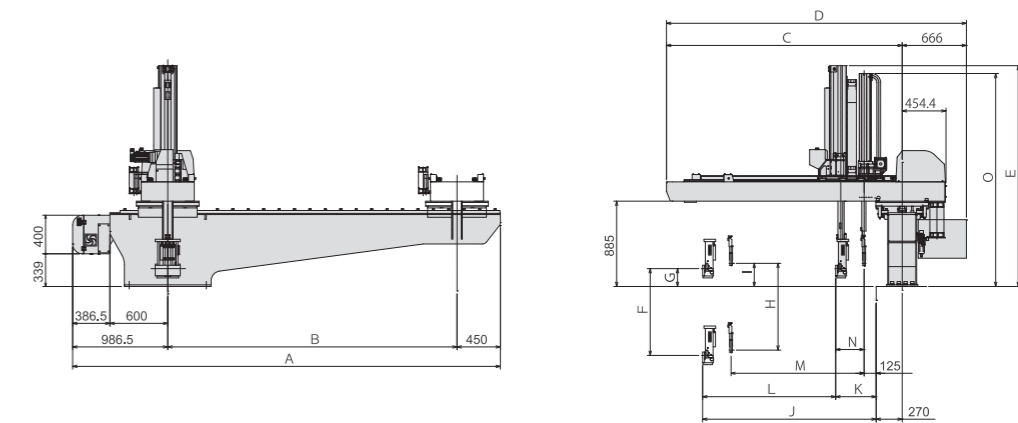


Modelo	Máximo consumo de ar	Curso transversal (mm)	Curso de extração (mm)		Curso vertical (mm)		Consumo de ar (Nl/ciclo)	Carga máxima (kg)	Força de fechamento (tf)
			main arm	sub arm	main arm	sub arm			
YC II -1300S	tipo S 2.5kVA 220VAC 9.1A	3000 [3500]	1570	—	1800 [2100]	—	47.0 (ECO Vacuum OFF)	35	1000 ~1600
YC II -1300D	tipo D 3.4kVA 220VAC 13.8A		1380	1380	1800 [2100]	1800 [2100]	35.0 (ECO Vacuum ON)		

prefixo S: somente braço principal prefixo D: braço principal e secundário [] : curso transversal estendido Carga máxima inclui ferramenta de extração (EOAT). Cargas mais altas possíveis conforme configurações de extração e velocidades.

■ Dimensões (mm)

- () Curso transversal estendido
- < > Curso vertical estendido
- [] dimensões 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)