

- ⑤ トーチクランプ部分を変更することにより、空冷・水冷など異なる径のトーチもご使用いただけます。(※1)

Because the torch clamp portion has been changed, it can use torches of varying diameters, such as for air-cooled or water-cooled applications.(※1)

- ⑥ フランジ部を交換することで、ロボットの機種を問わず使用可能です。(※2)

By replacing the flange portion, it can be used regardless of the type of robot (※2)

※1 トーキン製トーチを使用する場合。(他社トーチをご使用の場合はご相談ください。)

※2 標準仕様は安川電機製ロボット HP/MHシリーズ用となります。他メーカー製のロボットにてご使用頂く場合は一度、弊社までご相談ください。
(他メーカー製のロボットの場合取り付けができない場合があります。)

※1 For use with a Tokin torch. (Contact us before using a torch made by another manufacturer.)

※2 The standard specs are for the HP/MH series robots made by Yaskawa Electric.

To use it on a robot made by other manufacturers, contact us beforehand.

(At times, it might not be possible to mount it on a robot made by other manufacturers.)



YMH ショックセンサー YMH Collision Sensor

高剛性・高精度を実現

高強度でタフな使用環境に最適なハイグレードショックセンサー

Realizing high rigidity and high precision A high strength, high grade Collision sensor optimal for tough use environments

特長 Features

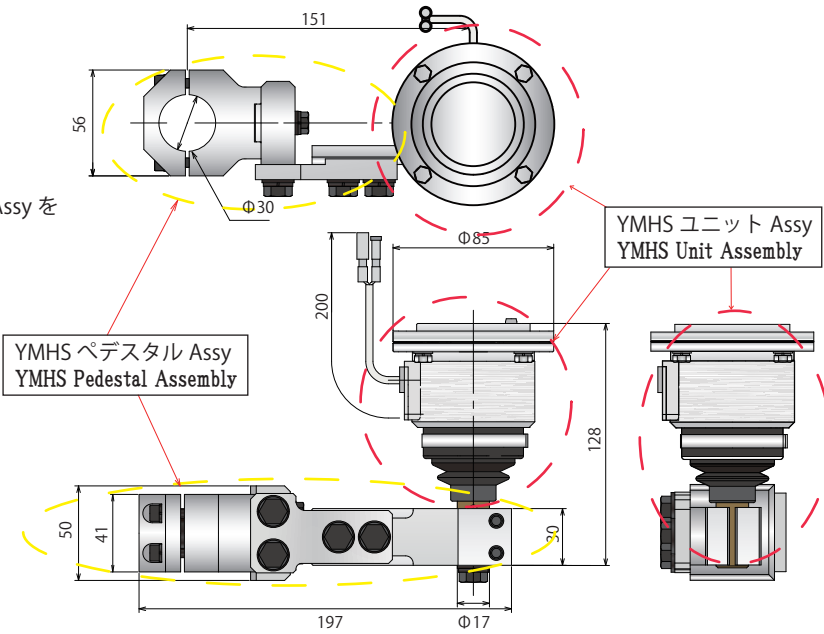
- ① 全方向からのショックを検知します。
Dampens shocks from all directions.
- ② 高剛性でありながら、最適なロストモーションで衝突時のトーチ変形やロボットのダメージを緩和することができます。
Despite its high rigidity, it is designed for optimal lost motion to alleviate torch deformation on impact and minimize damage to the robot.
- ③ 干渉物に対する衝突検出は、ロボットを保護するための最適感度となっており、高速エアカットなどロボットの通常動作を妨げません。
Impact detection of interference objects is set to an optimal sensitivity level in order to protect the robot; as such, it does not impede the robot's normal movements such as high-speed air cuts.
- ④ 高剛性・高精度のため再現性が高く、衝突時の復旧時間を短縮します。
Due to its highly rigid and high precision nature, it offers high duplicability, which shortens the recovery time following an impact.



(YMHS ユニット Assy + YMHS ペDESTAL Assy)
(YMHS Unit Assembly + YMHS Pedestal Assembly)

ご使用の際は、YMHS ユニット Assy と YMHS ペDESTAL Assy を
組み合わせてご使用ください。

Please use assembled YMHS Unit Assy
and YMHS Pedestal Assy



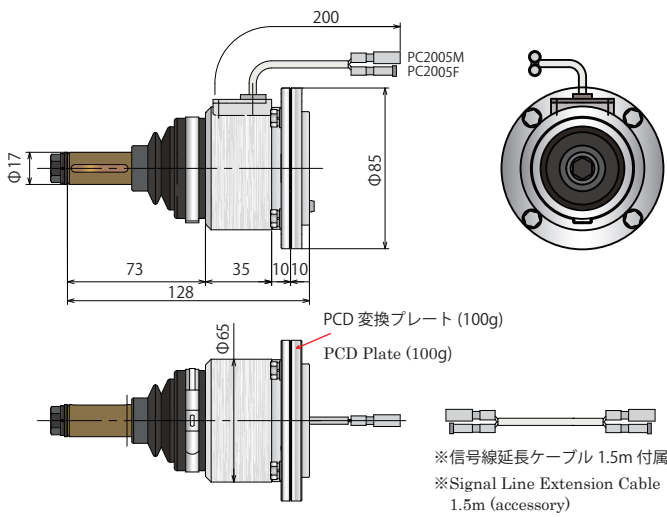
YMHS ユニット Assy 商品コード:YMHS00001 重量:900g
YMHS Unit Assembly

標準仕様
安川電機製ロボット HP/MH シリーズ

The standard specs are for the HP/MH Robot series robots
made by Yaskawa Electric.

フランジ部を交換することで
他メーカー製ロボットでもご使用いただけます。
(他メーカー製ロボットにてご使用頂く場合は一度弊社までご相談ください)

Other Robots can be used with an applicable PCD plate.
(ask us for more information in case of using other Robots.)

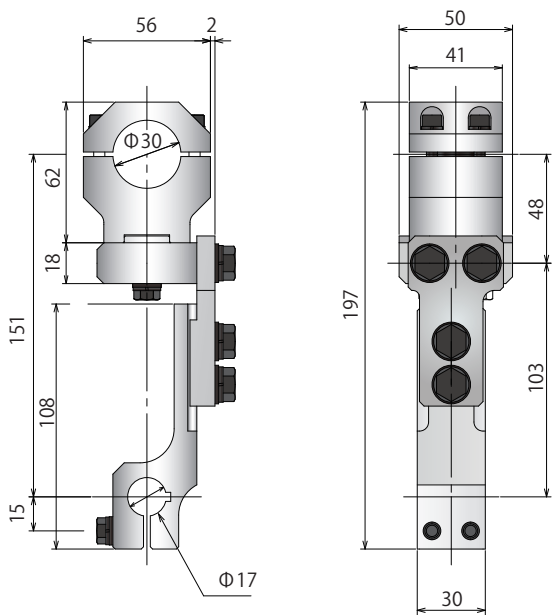


YMHS ペDESTAL Assy 商品コード:YMHS00005 重量:620g
YMHS Pedestal Assembly

YMHS ペDESTAL Assy (MH6・Φ30) 用
YMHS Pedestal Assembly for MH6・Φ30

トーキン製トーチ「308 シリーズ」を搭載するための
ペDESTALです。クランプ部分がΦ30 のトーチを
取り付け可能です。

For mounting Tokin308(TK-308) Torch series.
Torch of the pedestal Φ30 can be mounted.



適用トーチ
Applicable Torch

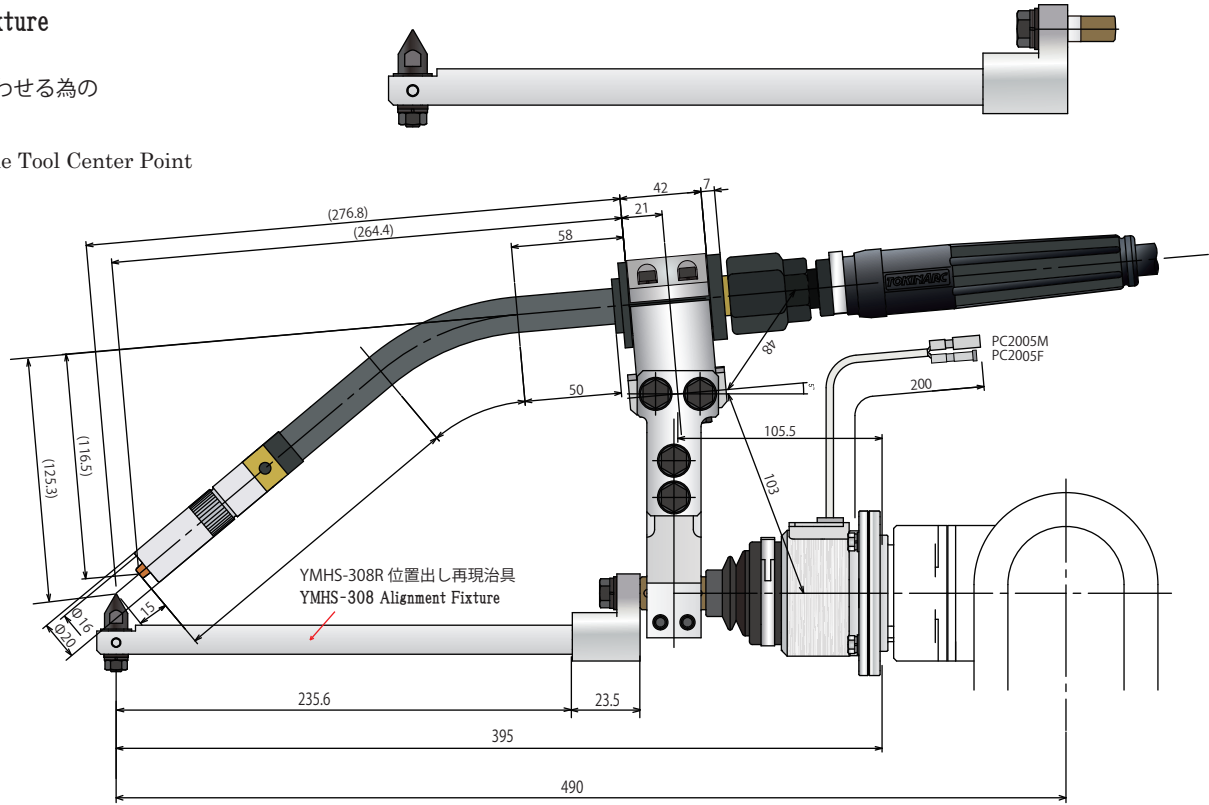
- ・ACC-308RR
- ・TK-308RR
- ・TK-308RS
- ・SRCT-308R
- ・ACC-308RX
- ・TK-308RX
- ・TK-508RR
- ・TK-508RX
- ・TK-308RW
- ・TK-308ALW

オプション Option

YMHS-308R 位置出し再現治具 商品コード:YJ1002180
YMHS-308 Alignment Fixture

トーチ交換の際、制御点を合わせる為の
専用ゲージです。

Gauge dedicated to adjust the Tool Center Point
when replacing the Torch.



出荷時検査データ例 (全製品に対し出荷前検査を行い品質管理を行っています。)

Shipping inspection data example (all products undergo quality control through pre-shipment inspections).

測定方向	[Measurement Direction]	1	2	3	4	5	6	7	8
最大動作角	Maximum Movement Angle	17.8°	18°	17.8°	16.8°	16°	18.2°	17.6°	16°
スイッチ作動角	Switch Movement Angle	2.4°	2.4°	2.5°	2.2°	2.2°	2.5°	2.5°	2.2°
スイッチ作動荷重[kgf]	Switch Movement Load[kgf]	5.5	5.5	5.5	7.5	7.5	5.5	5.5	7.5

※測定方向4・5・8は、シャフトが傾動する時に位置決めピンが当たるので、その他の方向と比べて最大動作角
及びスイッチ作動角が小さくなり、スイッチ作動荷重が大きくなります。

※In measurement directions 4, 5, and 8, the locating pin will come in contact when the shaft tilts. Therefore, the maximum
movement angle and the switch movement angle will become smaller than in other directions and the switch movement load
will become larger.

		1	2	3	4	5	6	7	8
バックラッシュ Backlash	Dial A	0.03	0.02	0.03	0.03	0.04	0.03	0.02	0.05
	Dial B	0.02	0.01	0.02	0.02	0.02	0.01	0.01	0.03
	δ (A-B)	δ a=0.01	δ b=0.01	δ c=0.01	δ d=0.02	δ e=0.02	δ f=0.02	δ g=0.01	δ h=0.02
		δ a+δ b=0.02		δ c+δ d=0.03		δ e+δ f=0.04		δ g+δ h=0.03	
	判定 Measurement	○		○		○		○	

・バックラッシュ・・・ 傾動後に基準点へ戻った時の再現精度

・Backlash・・・ Duplication precision upon return to the datum point after tilting.

ショックセンサー評価試験

評価基準: 1⇔2 3⇔4 5⇔6 7⇔8に動作させた時の再現精度

判定方法: 1⇔0に戻った時のδをδ aとし、他の2⇔0 3⇔0 4⇔0 5⇔0 6⇔0 7⇔0 8⇔0に
ついてもδ b,δ c,δ e,δ f,δ g,δ hとする。

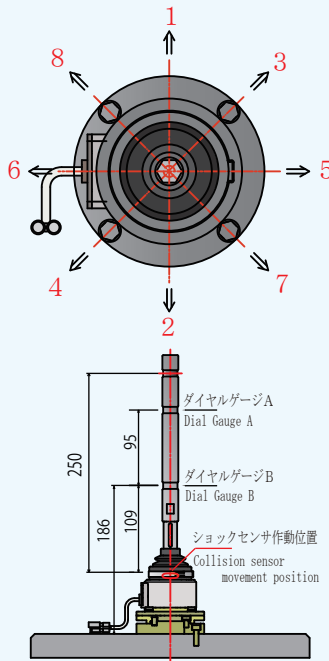
判定基準: δ a+δ b,δ c+δ d,δ e+δ f,δ g+δ hが基準値以下

Collision Sensor Evaluation Test

Evaluation Criteria: Duplication precision when moved 1⇔2 3⇔4 5⇔6 7⇔8

Measurement Method: The δ upon return to 1⇔0 is rendered δ a. Likewise, other positions 2
⇔0 3⇔0 4⇔0 5⇔0 6⇔0 7⇔0 8⇔0 shall be rendered δ b, δ c, δ e, δ f, δ g, δ h.

Judgment Criteria: δ a+δ b, δ c+δ d, δ e+δ f, δ g+δ h shall be below a predetermined line .



(上記の検査データは参考として出荷前検査の1工程を掲載しています。)

(Using the aforementioned inspection data as a reference,
this is Process 1 of the pre-shipment inspection.)