# **YASKAWA**

# MOTOMAN GP25, GP25-12

Handling & Allgemeine Applikationen mit der GP-Serie



Der MOTOMAN GP25 ist ein schneller und präziser 6-achsiger Industrieroboter mit einer Traglast von bis zu 25 kg. Mit einer Reichweite von 1730 mm und einer hohen Wiederholgenauigkeit von  $\pm$  0,02 mm ist er für Montage-Aufgaben bestens geeignet, aber auch für universelle Handling-Aufgaben, CNC-Werkzeugmaschinenbeladung oder Verpackung. Der MOTOMAN GP25-12 bietet mit einer Traglast von 12 kg einen noch größeren Arbeitsbereich von 2010 mm bei einer Wiederholgenauigkeit von  $\pm$  0,03 mm. Das moderne und schlanke Industriedesign minimiert den Platzbedarf am Einbauort.

Die Kabeleinführung, seitlich am Sockel, ermöglicht die platzsparende und aufgeräumte Integration in seine Umgebung, unabhängig von der vorgesehen Einbaulage. Die vorbereitete Medienführung im Arm ermöglicht eine optimale Integration der Greifer bzw. Sensortechnik und häufig kann auf ein externes Medienpaket verzichtet werden, wodurch auch Störkonturen vermindert werden.

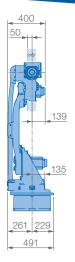
Mit den zahlreichen Funktionen der MOTOMAN YRC1000-Steuerung steht den MOTOMAN GP25/GP25-12-Robotern eine Vielzahl an Einsatzmöglichkeiten offen. In Verbindung mit dem herkömmlichen Programmierhandgerät sind diese Roboter zuverlässige Partner im Maschinenbau. Mit dem innovativen Bedienkonzept des SmartPendant ist er ein sehr guter Einstieg in die industrielle Automation.

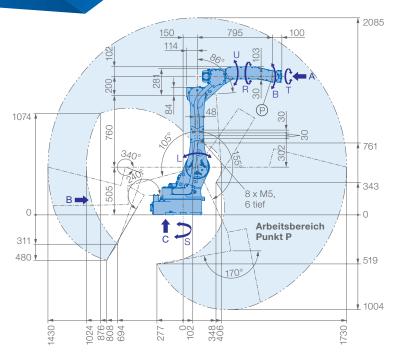
Der MOTOMAN GP25 und der GP25-12 sind standardmäßig in der hohen Schutzklasse IP67 (Handgelenk) ausgeführt. Weitere Varianten des MOTOMAN GP25 (z.B. mit lebensmitteltauglichem Fett für Aufgaben in der Lebensmittelindustrie, spezieller anti-korrosiver Beschichtung für Einsatzfälle unter aggressiven Umgebungsbedingungen oder in Reinraumausführung) sind optional erhältlich.

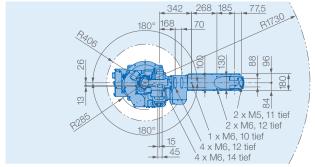
#### **VORTEILE IM ÜBERBLICK**

- Flexibel, schnell und kraftvoll
- Großer Arbeitsbereich: 1730 und 2010 mm
- Geringe Störkonturen durch optimiertes Design
- Einfache Inbetriebnahme und Wartung





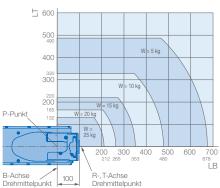






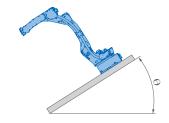
#### **Traglastdiagramm**



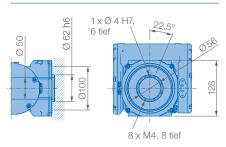


# Schützen Sie den Roboter vor:

- Korrosiven Dämpfen, Flüssigkeiten sowie explosiven Gasen
- Eindringendem Wasser, Öl
- oder Staub
   Elektromagnetischen Einflüssen



#### **Ansicht A**

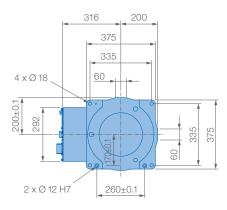


#### **Ansicht B**



Medienanschluss Gegenstecker

#### **Ansicht C**



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt\* Schutzklasse Version YR-1-25VXH25-A00 Standard:

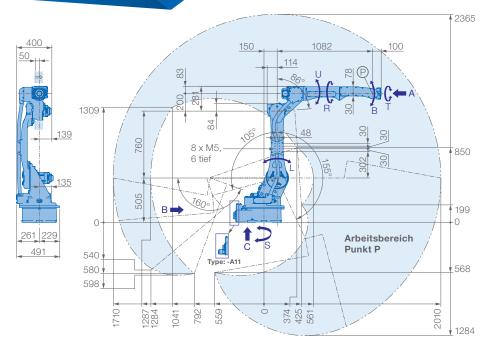
Hauptachsen (S, L, U) IP54, Handgelenk IP67 Schutzklasse Version YR-1-25VXH25-C00: Hauptachsen (S, L, U) IP65, Handgelenk IP67

Schutzklasse Version YR-1-06VXH25-C02 (ACC): Hauptachsen (S, L, U) IP65, Handgelenk IP67

\* Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels, siehe Tabelle unten

| Roboter-<br>Neigungswinkel<br>⊕ [Grad] | S-Achsen-<br>Arbeitsbereich<br>[Grad] |  |  |
|--|---------------------------------------|--|--|
| $0 \le \Theta \le 30$                  | ±180 max.<br>keine Beschränkung       |  |  |
| $30 < \Theta \le 35$                   | ±60 max.                              |  |  |
| 35 < ⊖                                 | ±30 max.                              |  |  |

| Technische Daten GP25 |                                    |                                      |                                 |   |                                 |           |  |
|-----------------------|------------------------------------|--------------------------------------|---------------------------------|---|---------------------------------|-----------|--|
| Achsen                | Maximaler<br>Arbeitsbereich<br>[°] | Maximale<br>Geschwindigkeit<br>[°/s] | Maximales<br>Drehmoment<br>[Nm] | Maximales<br>Trägheitsmoment<br>[kg · m²] | Anzahl gesteuerter Achsen       | 6         |  |
|                       |                                    |                                      |                                 |   | Max. Traglast [kg]              | 25        |  |
| S                     | ±180                               | 210                                  | -                               | -   | Wiederholgenauigkeit [mm]       | ±0,02*    |  |
| L                     | +155/-105                          | 210                                  | -                               | -   | Max. Arbeitsbereich R [mm]      | 1730      |  |
| U                     | +160/-86                           | 265                                  | _                               | -   | Zulässige Temperatur [°C]       | 0 bis +45 |  |
| R                     | ±200                               | 420                                  | 52                              | 2,3                                       | Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]  | 20 – 80   |  |
| В                     | ±150                               | 420                                  | 52                              | 2,3                                       | Gewicht des Roboters [kg]       | 250       |  |
| Т                     | ±455                               | 885                                  | 32                              | 1,2                                       | Mittlere Anschlußleistung [kVA] | 2,0**     |  |



# 180° 2 x M5, 11 tief 88 93,5 26 13 83,5 R2010 2 x M6, 12 tief 4 x M6, 12 tief 4 x M6, 14 tief

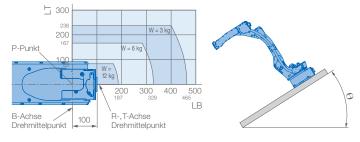


#### Schützen Sie den Roboter vor:

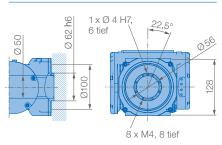
- Korrosiven Dämpfen, Flüssigkeiten sowie explosiven Gasen
- Eindringendem Wasser, Öl oder StaubElektromagnetischen Einflüssen



### Traglastdiagramm



## **Ansicht A**

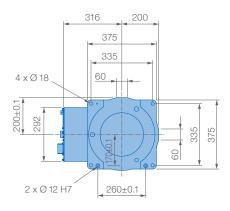


#### **Ansicht B**



Medienanschluss Gegenstecker

#### **Ansicht C**



Montagemöglichkeiten: Boden, Decke, Wand, geneigt\*

Schutzklasse: Hauptachsen (S, L, U) IP54 (Option 65), Handgelenk IP67

\* Geneigte Montage unter Berücksichtigung des Winkels, siehe Tabelle unten

| Roboter-<br>Neigungswinkel<br>⊕ [Grad] | S-Achsen-<br>Arbeitsbereich<br>[Grad] |  |  |
|--|---------------------------------------|--|--|
| $0 \le \Theta \le 30$                  | ±180 max.<br>keine Beschränkung       |  |  |
| $30 < \Theta \le 35$                   | ±60 max.                              |  |  |
| 35 < ⊖                                 | ±30 max.                              |  |  |

| Technische Daten GP25-12 |                                    |   |           |      |                                  |           |  |  |
|--------------------------|------------------------------------|---|-----------|------|----------------------------------|-----------|--|--|
| Achsen                   | Maximaler<br>Arbeitsbereich<br>[°] | Maximale Maxima<br>Geschwindigkeit Drehmo<br>[°/s] [Nm] | Maximales |      | Anzahl gesteuerter Achsen        | 6         |  |  |
|                          |                                    |   |           |      | Max. Traglast (auf U-Achse) [kg] | 12 (9)    |  |  |
| S                        | ±180                               | 210   | _         | -    | Wiederholgenauigkeit [mm]        | ±0,03*    |  |  |
| L                        | +155/–105                          | 210   | -         | -    | Max. Arbeitsbereich R [mm]       | 2010      |  |  |
| U                        | +160/-86                           | 220   | _         | -    | Zulässige Temperatur [°C]        | 0 bis +45 |  |  |
| R                        | ±200                               | 435   | 22        | 0,65 | Zulässige Luftfeuchtigkeit [%]   | 20 – 80   |  |  |
| В                        | ±150                               | 435   | 22        | 0,65 | Gewicht des Roboters [kg]        | 260       |  |  |
| Т                        | ±455                               | 700   | 9,8       | 0,17 | Mittlere Anschlußleistung [kVA]  | 2,0**     |  |  |

#### YASKAWA GRUPPE

- AT Yaskawa Austria Schwechat/Wien +43(0)1-707-9324-15
- CZ Yaskawa Czech s.r.o. Rudná u Prahy +420-257-941-718
- DK Yaskawa Danmark Løsning +45 7022 2477
- ES Yaskawa Ibérica, S.L. Viladecans/Barcelona +34-93-6303478
- FR Yaskawa France SARL Le Bignon +33-2-40131919
- FI Yaskawa Finland Oy Turku +358-(0)-403000600
- GB Yaskawa UK Ltd. Washington +44 (0) 7875 372 484
- IT Yaskawa Italia s.r.l. Torino +39-011-9005833
- IL Yaskawa Europe Technology Ltd. Rosh Ha'ayin +972-73-2400800
- LVA Yaskawa Latvia Riga +371-2-2467570
- NL Yaskawa Benelux B.V. Eindhoven +31-40-2895500
- PL Yaskawa Polska Sp. z o.o. Wrocław +48-71-7928670
- SE Yaskawa Nordic AB Torsås +46-480-417-800
- SI Yaskawa Slovenia Ribnica +386-1-8372-410
- TR Yaskawa Turkey Elektrik Ticaret Ltd. Sti. İstanbul +90-216-5273450
- ZA Yaskawa Southern Africa (PTY) Ltd Johannesburg +27-11-6083182

#### **DISTRIBUTORS**

- BG ATRI ROBOTICS Ltd. Stara Zagora +359 899 625 160 Kammarton Bulgaria Ltd.
  - Kammarton Bulgaria Ltd. Sofia +359-02-926-6060
- EE RKR Seadmed OÜ
  Tallinn/Estonia +372-68-35-235
- GR Gizelis Robotics Schimatari Viotias +30-2262057199
- HU Flexman Robotics Kft Budapest +36 1 259 0981
- LT Profibus UAB
  Panevezys +370-45-518575
- NO Skala Robotech AS Lierstranda +47-32240600
- PT ROBOPLAN Lda Aveiro +351-234 943 900
- RO NORMANDIA S.R.L. Brașov +40 268 549 236







#### Yaskawa Zentrale

Yaskawa Europe GmbH Robotics Division Yaskawastraße 1 85391 Allershausen Tel. +49 (0) 8166/90-0 Fax +49 (0) 8166/90-103

#### Yaskawa Academy und Vertriebsniederlassung Frankfurt

Yaskawa Europe GmbH Philipp-Reis-Straße 6 65795 Hattersheim am Main Tel. +49 (0) 6196/77725-0 Fax +49 (0) 6196/77725-39 Alle Zeichnungsmaße in mm.
Technische Änderungen vorbehalten. Maßstäbliche Daten können
unter robotics@yaskawa.eu angefordert werden.

YR-1-25VXH25-A00, YR-1-25VXH25-C00, YR-1-06VXH25-C02 (ACC) YR-1-25VXH25-12-A00 E-03-2024, A-Nr. 206025

