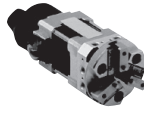


YRG Series

三爪型

YRG-2004T



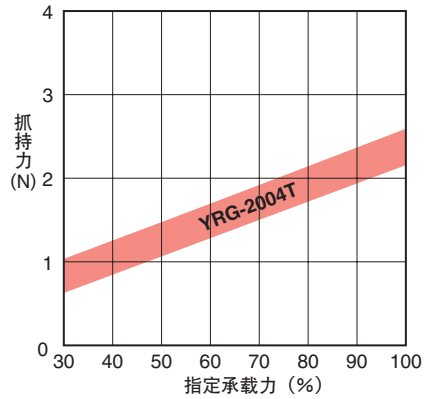
基本规格

型号名称	YRG-2004T
型号	KCF-M2015-A0
抓持力	最大连续额定 N 最小设定 % (N) 分辨率 % (N)
开关行程 mm	3.5
速度	最大 mm/sec 最小设定 % (mm/sec) 分辨率 % (mm/sec) 最大抓持速度 %
重复定位精度 mm	±0.03
导轨机构	线性导轨
最大抓持重量 kg ^{※1}	0.02
主机重量 g	90

- 抓持力控制: 30 ~ 100% (单位1%)
- 速度控制: 20 ~ 100% (单位1%)
- 加速度控制: 1 ~ 100% (单位1%)
- 多点位置控制: 最多10,000点

- ※ 设计夹具时, 应尽量使用短小、轻量的材料。
- ※ 请设定参数与抓持移动命令的抓持力(%), 避免运行中的夹具受到过度的冲击力。
- ※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板施加过度外力和冲击, 请完全支撑夹具部位后再紧固螺栓。
- ※ 因夹具的材质、形状以及抓持面的状态不同, 可抓持工件的重量也大相径庭。
- ※ 1. 抓持工件的重量应设计为抓持力的1/10 ~ 1/20范围内。(夹爪抓持工件移动旋转时, 应留有更多余量)。

抓持力与指定承载力(%)的关系



· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考。实际抓持力会有所不同。

容许负载·负载力矩

		YRG-2004T	
夹具	容许负载	N	6
	容许俯仰力矩	N·m	0.02
	最大重量(1对)	g	10
	最大抓持位置	L mm	15

· 对夹具安装面的距离L处施加外力Fa和Fb时的负载(F)和力矩(M), 可通过以下公式计算。

$$F = Fa + W \times g$$

$$M = Fb \times L$$

F : 负载 (N)

M : 力矩 (N·m)

L : 外力作用点距离 (m)

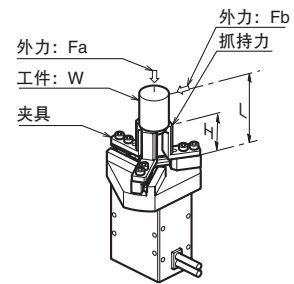
Fa : 外力 (N)

Fb : 外力 (N)

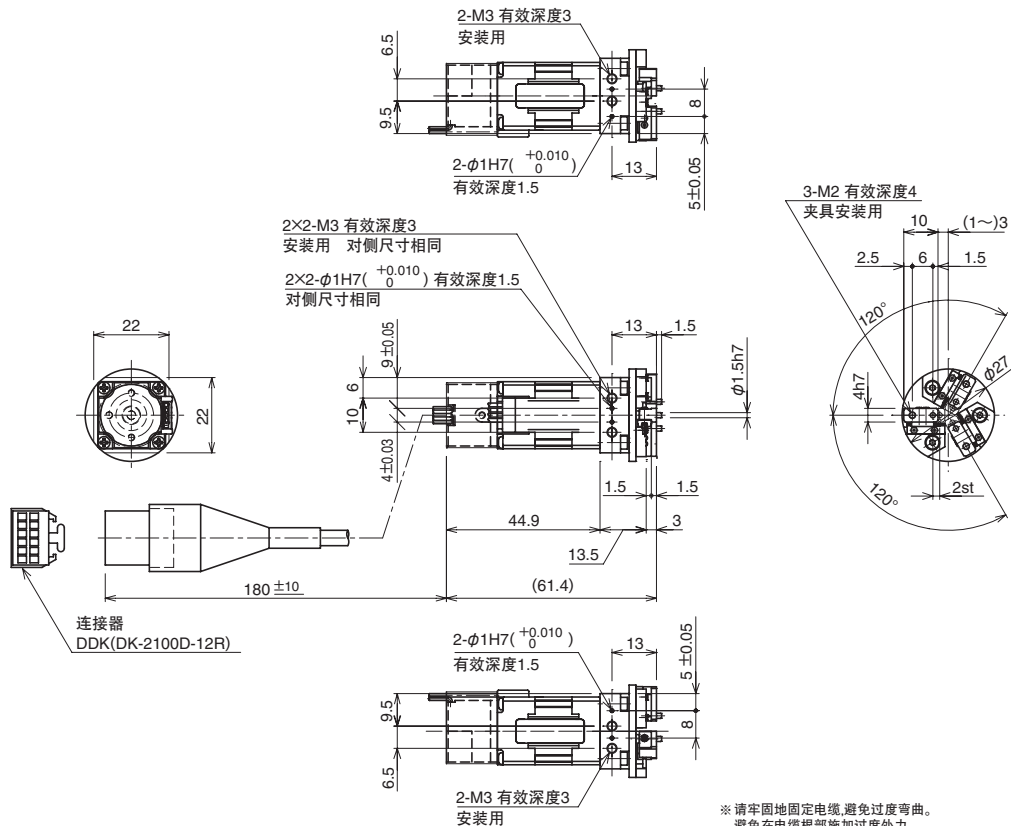
W : 工件重量 (Kg)

g : 重力加速度 (m/s²)

H : 抓持点距离 (m)



YRG-2004T



※ 请牢固地固定电缆, 避免过度弯曲。
避免在电缆根部施加过度外力。