

三爪型

YRG-2013T/2820T/4230T

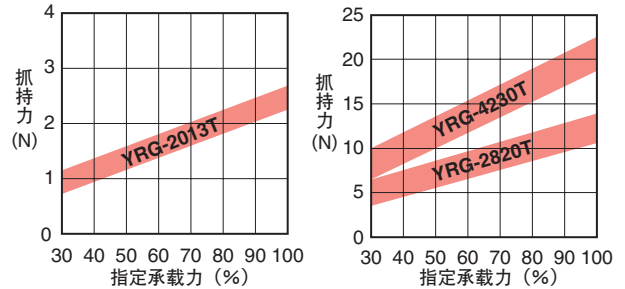


基本规格

型号名称	YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T	
型号	KCF-M2015-B0	KCF-M2015-C0	KCF-M2015-D0	
抓持力	最大连续额定 N	2	10	20
	最小设定 % (N)	30 (0.6)	30 (3)	30 (6)
	分辨率 % (N)	1 (0.02)	1 (0.1)	1 (0.2)
开关行程 mm		13	20	30
	最大 mm/sec		100	
速度	最小设定 % (mm/sec)		20 (20)	
	分辨率 % (mm/sec)	1 (1)	1 (1)	
	最大抓持速度 %	50	50	50
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	0.1	0.2	
主机重量 g	190	340	640	

● 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、轻量化的材料。
 ※ 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度。
 ※ 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(%)的关系图表仅供参考, 实际抓持力会有所不同。

容许负载·负载力矩

		YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T	
夹具	容许负载	N	20	30	50
	容许俯仰力矩	N·m	0.1	0.2	0.4
	最大重量(1对)	g	20	30	50
	最大抓持位置	L mm	20	30	40

· 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。

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

$$M = Fb \times L$$

Fa : 外力 (N)

Fb : 外力 (N)

F : 负载 (N)

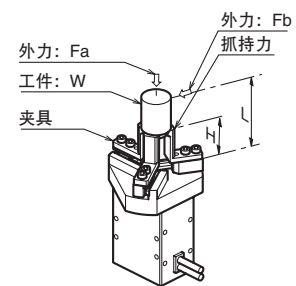
W : 工件重量 (Kg)

M : 力矩 (N·m)

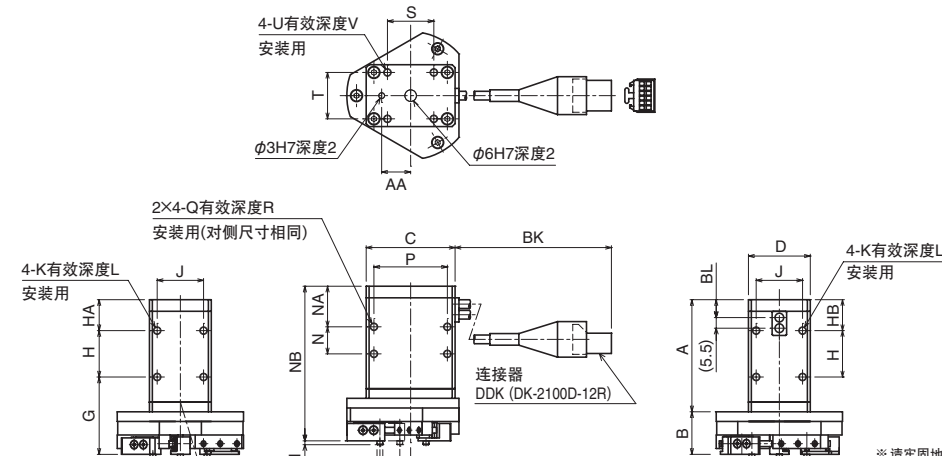
g : 重力加速度 (m/s²)

L : 外力作用点距离 (m)

H : 抓持点距离 (m)



YRG-2013T/2820T/4230T



※ 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。

	A	B	C	D	E	F	G	H	HA	HB	J	K	L	N
YRG-2013T	50	19	34	24	50	19	42	17	13	13	17	M3	6	17
YRG-2820T	58	19	46	32	66	25	40	24	16	16	24	M4	8	14
YRG-4230T	59	25	60	46	86	34	45	25	18	18	36	M5	8	13

	NA	NB	P	Q	R	S	T	U	V	W	WA	AA	BA
YRG-2013T	17	72	27	M3	6	17	17	M3	5	11.4~4.6	6.8st	12	10 ^{0 -0.02}
YRG-2820T	21	80	38	M4	8	24	24	M4	6	15.9~5.6	10.3st	15	10 ^{0 -0.02}
YRG-4230T	24	88	50	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9~6.6	15.3st	20	14 ^{0 -0.02}

	BB	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BJ	BK	BL
YRG-2013T	16	2.5	10	***	3x1-M3	8	2	φ 3 ^{0 -0.01}	165±10	8.3
YRG-2820T	19.5	2.5	6	8	3x2-M3	6	2	φ 3 ^{0 -0.01}	140±10	9.3
YRG-4230T	22.5	2.5	6	10	3x2-M4	8	3	φ 4 ^{0 -0.012}	235±10	10.8

垂直多关节机器人
YA
线性传送带模块
LCM100
小型轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性轴机器人
PHASER
直交机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
拾放型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
机器人
定位器
脉冲列
驱动器
机器人
控制器
电动夹爪
选配件