

螺杆型 T型

YRG-2020FT/2840FT



基本规格

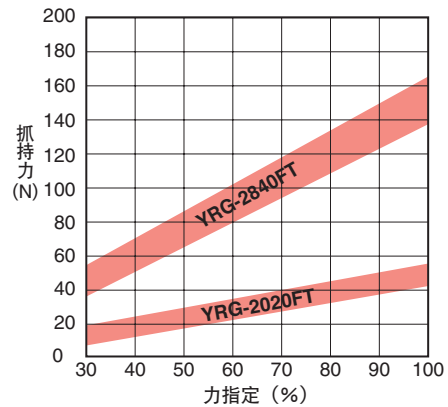
型号名称	YRG-2020FT	YRG-2840FT
型号	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
抓持力	最大连续额定 N	50
	最小设定 % (N)	30 (15)
	分辨率 % (N)	1 (0.5)
开关行程 mm	最大 mm/sec	19
	最小设定 % (mm/sec)	38
	分辨率 % (mm/sec)	50
速度	最大 mm/sec	50
	最小设定 % (mm/sec)	20 (10)
	分辨率 % (mm/sec)	20 (10)
重复定位精度 mm	最大 mm/sec	1 (0.5)
	最小设定 % (mm/sec)	1 (0.5)
	最大抓持速度 %	50
最大抓持重量 kg ^{※1}	±0.01	±0.01
导轨机构	线性导轨	
主机重量 g	0.5	1.5
	420	890

● 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, 应尽可能使用短小、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)。

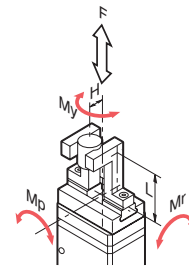
抓持力与指定承载力(%)的关系



· 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。

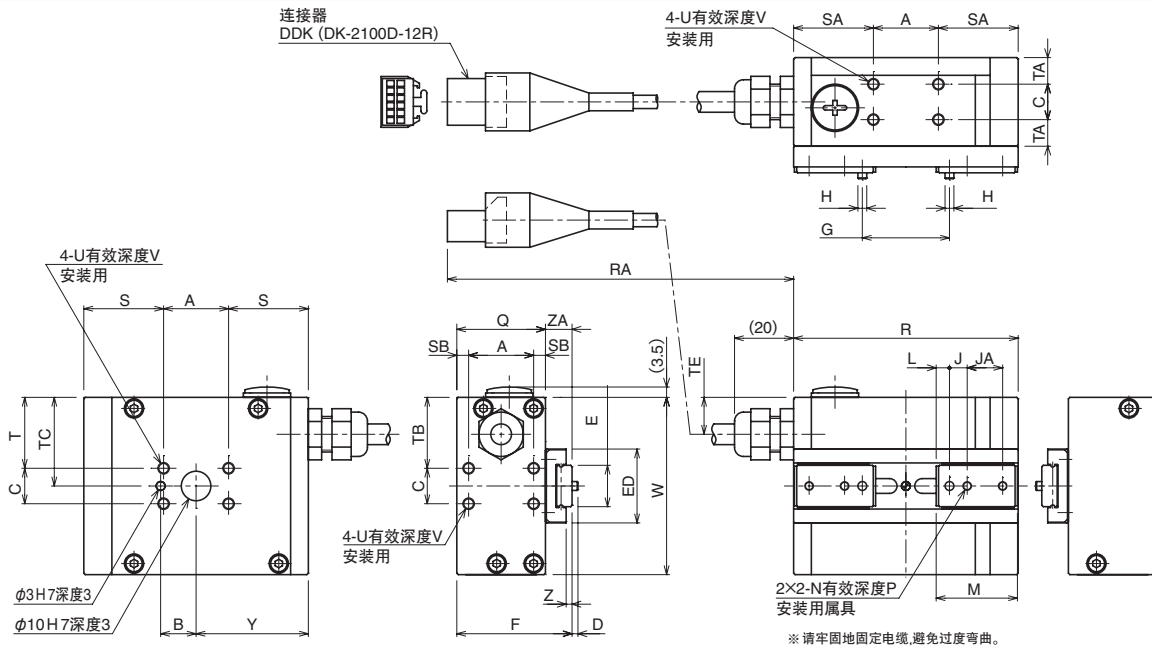
容许负载·负载力矩

			YRG-2020FT	YRG-2840FT
导轨部	容许负载	F N	1000	1300
	容许俯仰力矩	Mp N·m	3.5	5
	容许偏航力矩	My N·m	4.2	6
	容许轧制力矩	Mr N·m	7.3	12.7
夹具	最大重量 (1对)	g	40	80
	最大抓持位置	L mm	30	30
	最大突出量	H mm	20	20



· 安装夹具时, 应控制导轨部的允许负载、允许力矩低于表中值。
 · 夹具的重量以及从安装面到抓持点的抓持长度(L)与突出量(H)应低于表中值。
 · 有关L与H的组合, 敬请咨询。

YRG-2020FT/2840FT



※ 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	ED	F	G	H	J	JA	K	L	M	N	P
YRG-2020FT	22	12	12	2	14 ⁰ _{-0.05}	25	39	10.5~29.5	φ3 ⁰ _{-0.01}	6	12	12	4.5	27.5	M3	5
YRG-2840FT	30	15	16	2	18 ⁰ _{-0.05}	30	52	13~51	φ4 ⁰ _{-0.012}	8	14	14	5.5	34.5	M4	7.5

	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	TE	U	V	W	Y	Z	ZA
YRG-2020FT	30	76	175±10	27	27	4	24	9	24	30	12.5	12.5	M4	6	60	38	2	9
YRG-2840FT	40	110	135±10	40	40	5	28	12	28	36	14	14	M5	7.5	72	55	3	12

垂直多关节机器人
YA
线性传送带模块
LCM100
小型直线机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直线机器人
XY-X
垂直多关节机器人
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
造配件