

小型单凸轮型

YRG-2005SS



基本规格

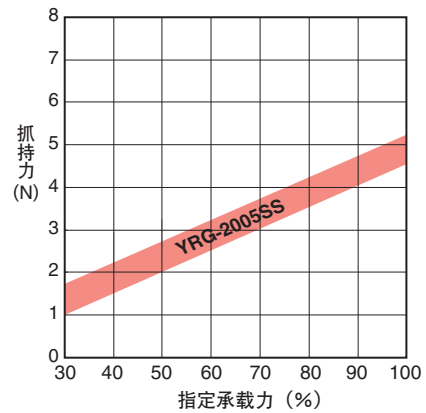
型号名称	YRG-2005SS
型号	KCF-M2010-A0
抓持力	最大连续额定 N 5 最小设定 % (N) 30 (1.5) 分辨率 % (N) 1 (0.05)
开关行程 mm	3.2
速度	最大 mm/sec 100 最小设定 % (mm/sec) 20 (20) 分辨率 % (mm/sec) 1 (1) 最大抓持速度 % 50
重复定位精度 mm	±0.02
导轨机构	线性导轨
最大抓持重量 kg ^{※1}	0.05
主机重量 g	90

- 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。
 ※ 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

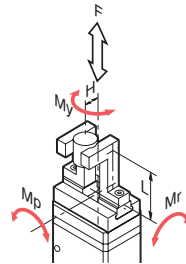


· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考,实际抓持力会有所不同。

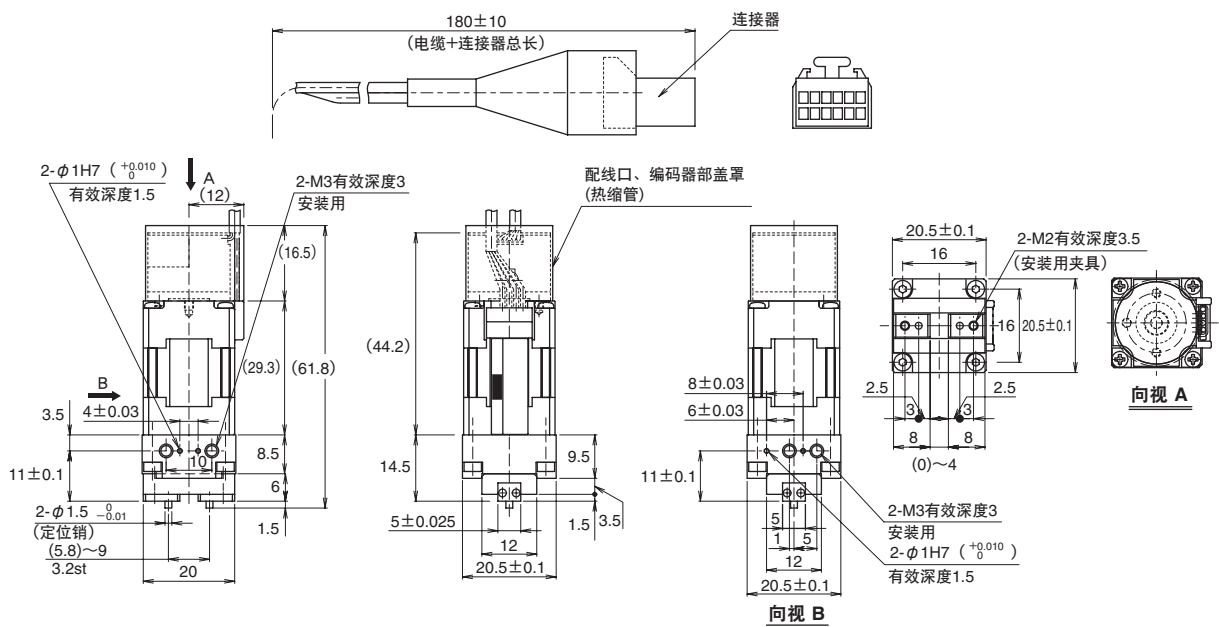
容许负载·负载力矩

		YRG-2005SS		
导轨部	容许负载	F	N	12
	容许俯仰力矩	Mp	N·m	0.04
	容许偏航力矩	My	N·m	0.04
	容许轧制力矩	Mr	N·m	0.08
夹具	最大重量(1对)		g	10
	最大抓持位置	L	mm	20
	最大突出量	H	mm	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-2005SS



※ 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。

垂直多关节机器人
YA
线性传送带模块
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
直交机器人
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
选配件