

双凸轮型

YRG-2005W/2810W/4220W



基本规格

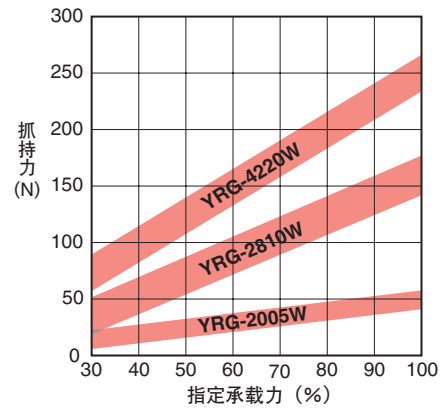
型号名称	YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
型号	KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0
抓持力			
最大连续额定 N	50	150	250
最小设定 % (N)	30 (15)	30 (45)	30 (75)
分辨率 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)	1 (2.5)
开关行程 mm	5	10	19.3
速度			
最大 mm/sec	60	60	45
最小设定 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)	20 (9)
分辨率 % (mm/sec)	1 (0.6)	1 (0.7)	1 (0.45)
最大抓持速度 %		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}	0.5	1.5	2.5
主机重量 g	200	350	800

● 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

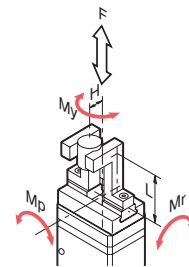


· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考, 实际抓持力会有所不同。

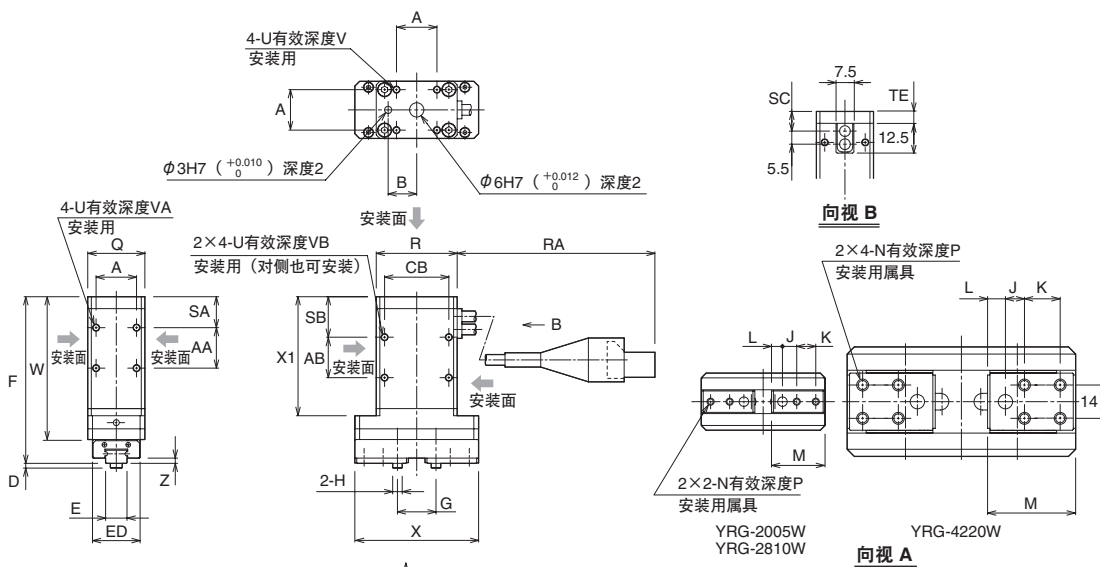
容许负载·负载力矩

				YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
导轨部	容许负载	F	N	1000	1000	2000
	容许俯仰力矩	Mp	N·m	6.7	8.1	20.1
	容许偏航力矩	My	N·m	4	4.8	12
	容许轧制力矩	Mr	N·m	5.1	7.8	25.9
夹具	最大重量 (1对)		g	40	80	200
	最大抓持位置	L	mm	30	30	50
	最大突出量	H	mm	20	20	30

· 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-2005W/2810W/4220W



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	K	L
YRG-2005W	17	17	17	12	27	2	9 _{-0.05} ⁰	20	74	10.6~15.6	φ4 _{-0.012} ⁰	6	8	4.6
YRG-2810W	24	24	14	15	38	2	14 _{-0.05} ⁰	25	80	12.6~22.6	φ5 _{-0.012} ⁰	7	10	5.65
YRG-4220W	36	25	13	20	50	3	24 _{-0.05} ⁰	40	90	17.0~36.3	φ6 _{-0.012} ⁰	8	15	7.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	X	X1	Z
YRG-2005W	22.5	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	64	52	54	2.2
YRG-2810W	27.5	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	71	67	61	2
YRG-4220W	37	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	76	96	63	3

垂直多关节机器人
VA
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
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