

YRG Series

製品ラインナップ

電動グリッパ

RCX320、RCX340コントローラ専用の電動グリッパです。
ヤマハロボット言語による一括制御で簡単操作を実現!!



把持力制御

把持力を
30 ~ 100%まで
1%単位で設定可能

メジャリング

位置検出機能により
ワークの
メジャリングが可能

速度制御

速度 20~100%、
加速度 1~100%まで
1%単位で任意に設定可能

多点位置制御

位置決めポイントは
最大10,000点
設定可能

ワーク確認機能

HOLD出力信号により
センサーなしでも
ワークの掴み忘れや
落下などを確認

軽量・コンパクト＆豊富なバリエーション

S タイプ シングルカムタイプ

P.721

軽量・コンパクト・高速

小型
シングル
カム



YRG-2005SS

YRG-2010S

YRG-2815S

YRG-4225S



シングルカム構造

独特なカム構造によりシンプルかつコンパクトを実現。セルフロックは動かないため、外力でフィンガを動かさず。

W タイプ ダブルカムタイプ

P.723

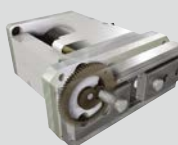
高把持力



YRG-2005W

YRG-2810W

YRG-4220W



ダブルカム構造

独特なギア付きのダブルカム構造。高い把持力をシンプルな構造でコンパクトに実現しました。

ネジタイプ ストレート形

P.724

ネジタイプ ティー形

P.725

高精度・ロングストローク



YRG-2020FS/YRG-2840FS



YRG-2020FT/YRG-2840FT



ボールネジ構造

研磨ボールネジをベルト駆動させることで、高効率・高精度でロングストロークで実現しました。

三つ爪タイプ

P.726

小型・高剛性・ロングストローク



YRG-2004T

YRG-2013T

YRG-2820T

YRG-4230T

小型ボールガイド構造

特殊カムの採用により軽量・コンパクト。ガラス関係の丸径ワークの搬送に最適です。

タイプ	型式	把持力 (N)	開閉ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	繰り返し位置決め精度 (mm)	本体重量 (g)	ページ
小型シングルカム	YRG-2005SS	5	3.2	100	±0.02	90	P.721
シングルカム	YRG-2010S	6	7.6	100	±0.02	160	P.722
	YRG-2815S	22	14.3	100	±0.02	300	
	YRG-4225S	40	23.5	100	±0.02	580	
ダブルカム	YRG-2005W	50	5	60	±0.03	200	P.723
	YRG-2810W	150	10	60	±0.03	350	
	YRG-4220W	250	19.3	45	±0.03	800	
ネジタイプ ストレート形	YRG-2020FS	50	19	50	±0.01	420	P.724
	YRG-2840FS	150	38	50	±0.01	880	
ネジタイプ ティー形	YRG-2020FT	50	19	50	±0.01	420	P.725
	YRG-2840FT	150	38	50	±0.01	890	
三つ爪タイプ	YRG-2004T	2.5	3.5	100	±0.03	90	P.726
	YRG-2013T	2	13	100	±0.03	190	P.727
	YRG-2820T	10	20	100	±0.03	340	
	YRG-4230T	20	30	100	±0.03	640	

●把持力制御：30 ～ 100% (1% 単位) ●速度制御：20 ～ 100% (1% 単位) ●加速度制御：1 ～ 100% (1% 単位)

●多点位置制御：最大 10,000 点 ●ワークサイズ判定：0.01mm 単位 (ZON 信号による)

POINT 1

電動ならではの高精度の把持力・位置・速度制御を実現

従来のエアー機器では難しかった把持力制御、速度・加速度制御、多点位置制御やワークのメジャリングなどが可能。様々なアプリケーションに柔軟に対応いたします。

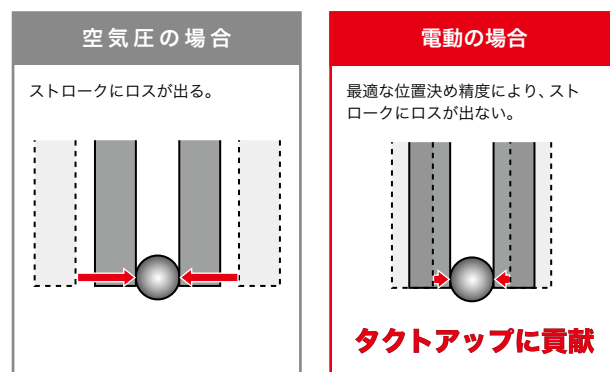
■ 把持力制御

把持力を1%ごとに設定可能です。ガラスやパネなどの、壊れやすい・変形しやすいワークを把持することが可能です。爪の位置が変わっても把持力は一定です。



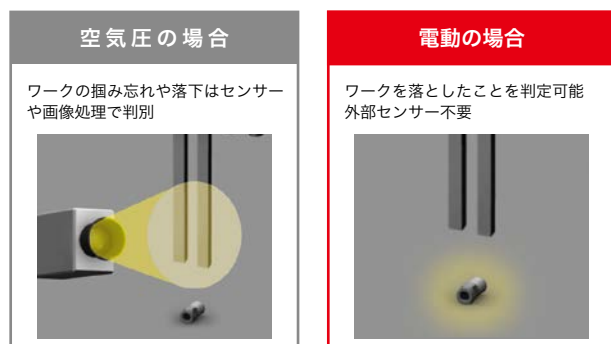
■ 多点位置制御

ワークサイズに合わせ、フィンガ位置を任意に設定することができます。ワークサイズ・材質の混在ラインや段取り変えの多いラインの効率UPに貢献します。



■ ワークの有り無し確認機能

電動グリッパがHOLD信号を出力します。ワークの掴み忘れ、搬送中のワーク落下を確認できます。外部センサーが不要です。



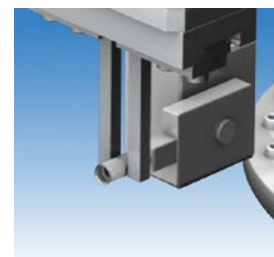
■ メジャリング機能

位置検出により把持したワークのメジャリングが可能です。この機能を用いれば、ワークのどこを把持しているかを正確に判定できます。



■ ゾーン範囲機能

ゾーン範囲機能を使うことで、寸法の合否判定や斜め挿入が無いかを確認できます。



■ 速度制御

速度、加速度を20～100mm/secの範囲で1%ごとに設定可能です(シングルカム・三つ爪タイプ)。レンズや電子部品などの衝撃に弱いワークにやさしくタッチすることができます。

POINT 2

コントローラのコマンドでグリッパの制御が可能

グリッパの制御は多軸用コントローラ RCX320、RCX340、1台で行うことができます。PLCなどの上位装置とのやり取りが不要なため、セットアップや立ち上げが簡単に行えます。

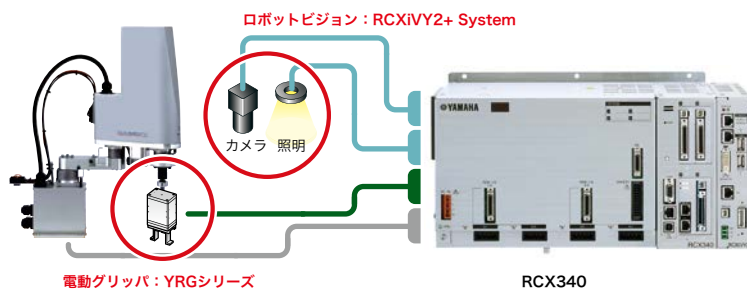
■ ロボット言語一覧(例)

言語名	機能
GDRIVE	絶対位置移動
GDRIVEI	相対位置移動
GHOLD	絶対位置把持移動
GHOLDI	相対位置把持移動
GOPEN	定速把持移動(開)
GCLOSE	定速把持移動(閉)
GORIGIN	グリッパ軸原点復帰
GSTATUS	ステータス取得
ORIGIN	原点復帰
WHERE	メイングループ現在位置取得(関節座標:パルス)
WHERE2	サブグループ現在位置取得(関節座標:パルス)
WHRXY	メイングループ現在位置取得(直交座標:mm、度)
WHRXY2	サブグループ現在位置取得(直交座標:mm、度)

POINT 3

ビジョンシステムとの組み合わせで 多様な用途に対応

コントローラ一体型ロボットビジョン「RCXiVY2+ System」と組み合わせることで、カメラによる位置決めからワークのハンドリングまでを RCX320、RCX340 コントローラで一括制御が可能です。高性能なシステムが簡単に構築できます。

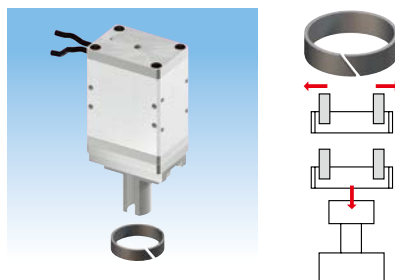


電動グリップ各機種の把持力の比較

タイプ	型式	開閉ストローク (mm)	把持力 (N)																
			0	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	300				
小型シングルカム	YRG-2005SS	3.2	1.5	5															
シングルカム	YRG-2010S	7.6	1.8	6															
	YRG-2815S	14.3	6.6	22															
	YRG-4225S	23.5	12	40															
ダブルカム	YRG-2005W	5	15	50															
	YRG-2810W	10	45	150															
	YRG-4220W	19.3	75	250															
ネジタイプ ストレート形	YRG-2020FS	19	15	50															
	YRG-2840FS	38	45	150															
ネジタイプ ティー形	YRG-2020FT	19	15	50															
	YRG-2840FT	38	45	150															
三つ爪タイプ	YRG-2004T	3.5	0.75	2.5															
	YRG-2013T	13	0.6	2															
	YRG-2820T	20	3	10															
	YRG-4230T	30	6	20															

アプリケーション例

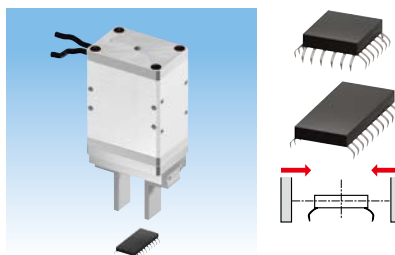
樹脂リングなどの 変形防止搬送。



- メジャリング機能 (ワーク形状の維持)
- 把持力制御 (ワーク形状維持・キズ付き防止)
- 速度制御 (ワーク形状維持・キズ付き防止)
- 多点位置制御 (多品種ワークの対応)

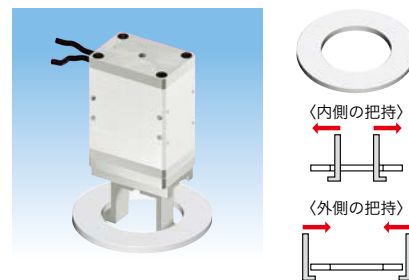
※エア機器では「把持力・速度制御」ができず、ワークにキズを付けたり、タクトタイムの短縮ができない。

チップの組み付け搬送。 変形防止・ワーク出寸法確認。



- メジャリング機能 (ワーク出寸法の確認)
- 把持力制御 (ワーク形状維持・キズ付き防止)
- 速度制御 (ワーク形状維持・キズ付き防止)
- 多点位置制御 (多品種ワークの対応)

大きさの異なった柔軽物の 搬送・寸法確認。



- メジャリング機能 (ワーク寸法の確認)
- 把持力制御 (ワークの変形防止)
- 速度制御 (ワークのキズ付き防止)
- 多点位置制御 (多品種ワークの対応)
- 段取り換え作業の削減 (生産性の向上)

YRG Series

コントローラにグリッパ制御ボードを組み込み、電動グリッパをロボットの付加軸として設定するだけ。

ヤマハロボット言語による一括制御で簡単操作を実現できます！

主な特長 ▶ P.124



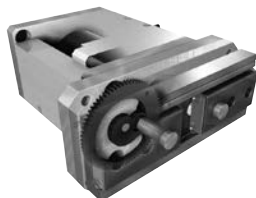
構造

● シングルカム構造



独特なカム構造によりシンプルかつコンパクトを実現。セルフロックは働かないため、外力でフィンガを動かします。

● ダブルカム構造



独特なギア付のダブルカム構造。高い把持力をシンプルな構造でコンパクトに実現しました。

● ボールネジ構造



研磨ボールねじをベルト駆動させることで、高効率・高精度でロングストロークで実現しました。

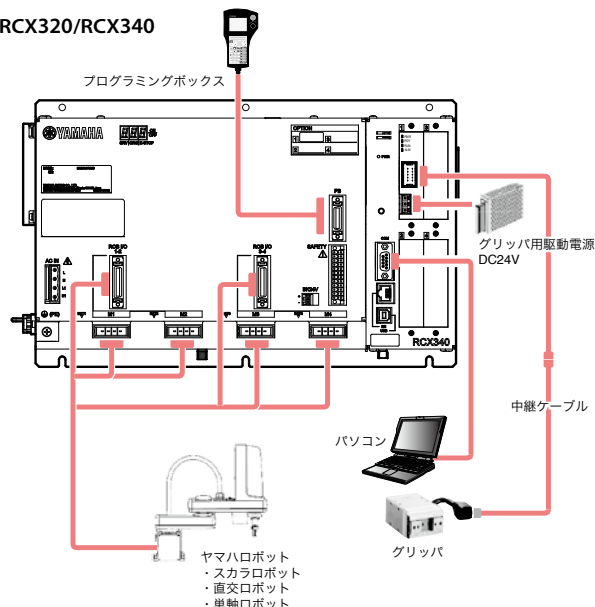
● 小型ボールガイド構造



特殊カムの採用により軽量・コンパクト。ガラス関係の丸径ワークの搬送に最適です。

システム構成図

● RCX320/RCX340



小型シングルカムタイプ

YRG-2005SS



■ 基本仕様

型名	YRG-2005SS
型式	KCF-M2010-A0
保持力	最大連続定格 N
最小設定 % (N)	5
分解能 % (N)	30 (1.5)
開閉ストローク mm	1 (0.05)
最大 mm/sec	3.2
最小設定 % (mm/sec)	100
分解能 % (mm/sec)	20 (20)
最大保持速度 %	1 (1)
繰り返し位置決め精度 mm	50
ガイド機構	±0.02
最大保持質量 kg ※1	リニアガイド
本体質量 g	0.05
	90

- 保持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

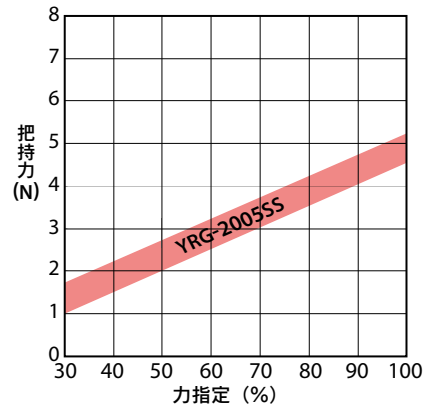
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと保持移動コマンドの保持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1: 最大保持質量は、最大連続定格保持力で把持する場合の上限質量です。
 把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 保持力と力指定(%)の関係

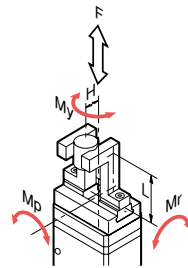


・保持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の保持力はバラツキがあります。

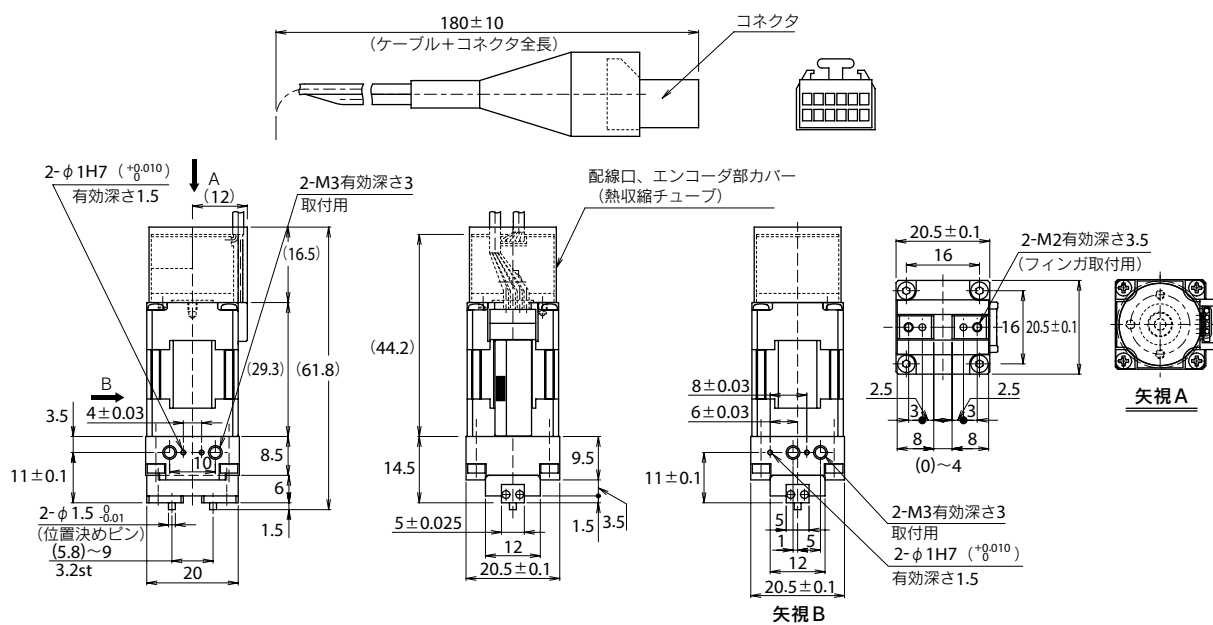
■ 許容負荷・負荷モーメント

			YRG-2005SS
ガイド部	許容荷重	F N	12
	許容ピッチングモーメント	Mp N・m	0.04
	許容ヨーイングモーメント	My N・m	0.04
	許容ローリングモーメント	Mr N・m	0.08
フィンガ	最大質量(1対)	g	10
	最大把持位置	L mm	20
	最大オーバーハング	H mm	20

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
 ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
 ・LとHの組み合わせはお問合ください。



YRG-2005SS



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
 ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

直交型ロボット

YA

LCM

単軸ロボット

GX

モータレス駆動

Robonity

小型単軸ロボット

TRANSERO

FLIP-X

PHASER

ユニファイドロボット

XY-X

YK-X

スカラーロボット

YP-X

CLEAN

ロボット

YRG Series

シングルカムタイプ

YRG-2010S/2815S/4225S



■ 基本仕様

型名	YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型式	KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
最大連続定格 N	6	22	40
最小設定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
分解能 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
開閉ストローク mm	7.6	14.3	23.5
最大 mm/sec	100		
最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
分解能 % (mm/sec)	1 (1)		
最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm	±0.02		
ガイド機構	リニアガイド		
最大把持質量 kg ※1	0.06	0.22	0.4
本体質量 g	160	300	580

● 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

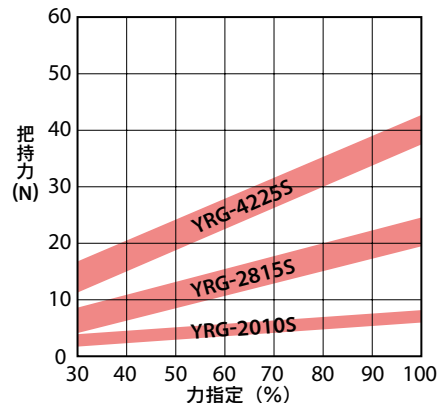
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
 把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 把持力と力指定(%)の関係

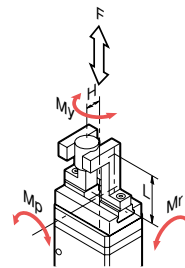


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

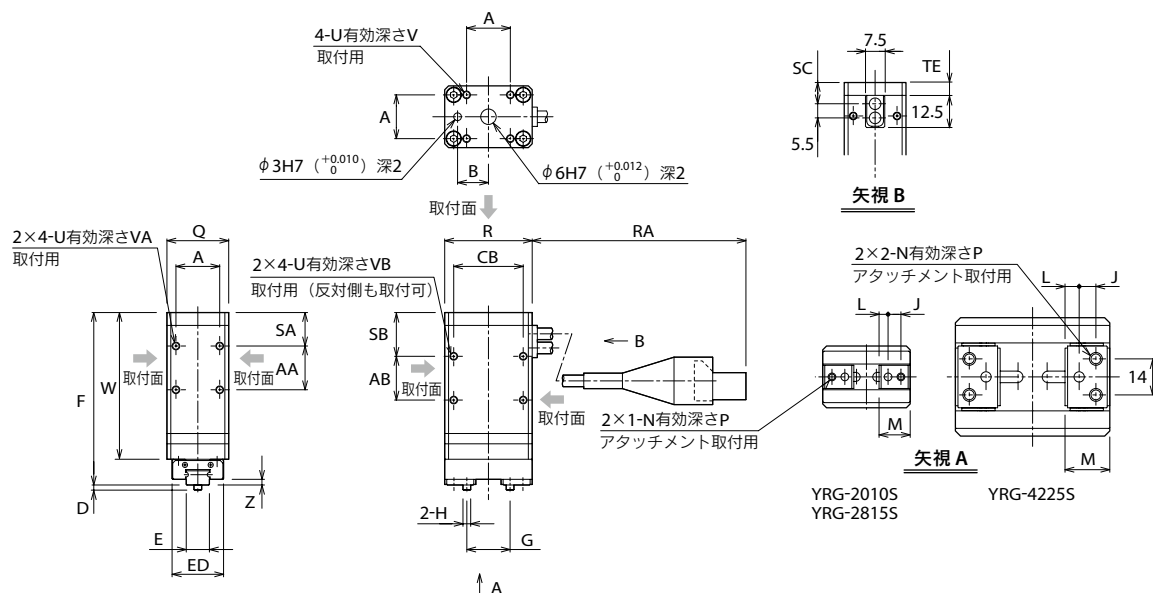
■ 許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
ガイド部	許容荷重	F	N	450	350	600
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.7	0.5	1.1
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.8	0.6	1.3
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	2.3	2.8	8.6
フィンガ	最大質量(1対)		g	15	30	50
	最大把持位置	L	mm	20	20	25
	最大オーバーハング	H	mm	20	25	30

・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
 ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
 ・LとHの組み合わせはお問合せください。



YRG-2010S/2815S/4225S



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	L
YRG-2010S	17	17	17	12	27	2	9 _{0.05}	20	71	8.4~16	φ3 _{0.01}	5	3.5
YRG-2815S	24	24	14	15	38	2	14 _{0.05}	25	78	9.6~23.9	φ3 _{0.01}	6	4.3
YRG-4225S	36	25	13	20	50	3	24 _{0.05}	40	86	12~35.5	φ4 _{0.012}	6.5	5.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	Z
YRG-2010S	12.1	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	61	2.2
YRG-2815S	15	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	69	2
YRG-4225S	17.4	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	72	3

ダブルカムタイプ

YRG-2005W/2810W/4220W



■ 基本仕様

型名	YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
型式	KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
速度	開閉ストローク mm	5	10
	最大 mm/sec	60	60
	最小設定 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.6)	1 (0.7)
	最大把持速度 %	50	50
繰返し位置決め精度 mm		±0.03	
ガイド機構		リニアガイド	
最大把持質量 kg ※1		0.5	1.5
本体質量 g		200	350

● 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

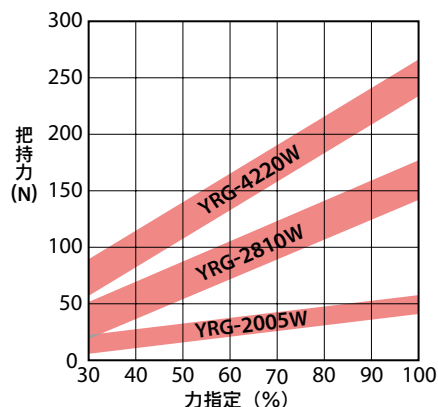
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
 把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

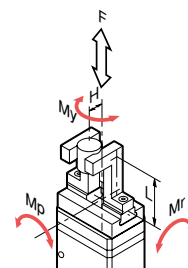
■ 許容負荷・負荷モーメント

			YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
ガイド部	許容荷重	F	1000	1000	2000
	許容ビッチングモーメント	Mp	6.7	8.1	20.1
	許容ヨーイングモーメント	My	4	4.8	12
	許容ローリングモーメント	Mr	5.1	7.8	25.9
フィンガ	最大質量(1対)	g	40	80	200
	最大把持位置	L	mm	30	50
	最大オーバーハング	H	mm	20	30

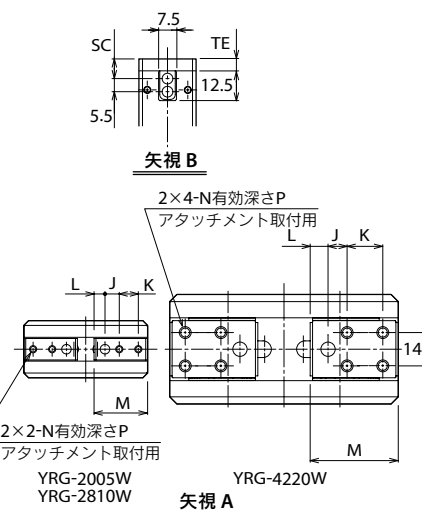
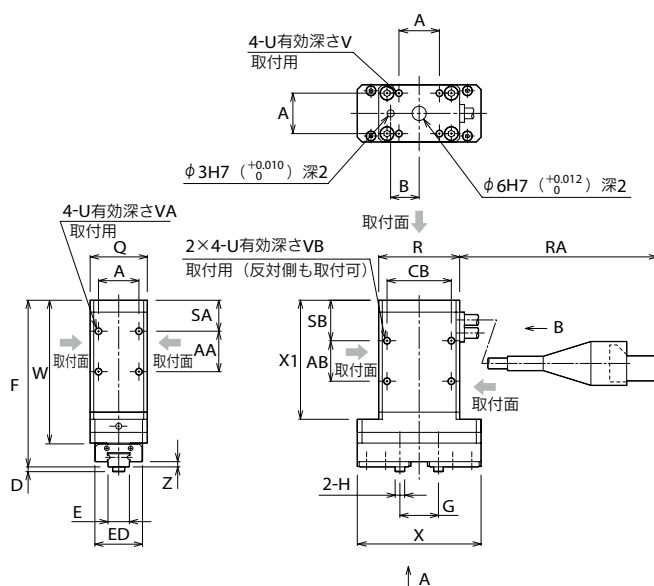
・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。

・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。

・LとHの組み合わせはお問合せください。



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}	20	74	10.6~15.6	φ4 _{0.012}	6	8	4.6
YRG-2810W	24	24	14	15	38	2	14 _{0.05}	25	80	12.6~22.6	φ5 _{0.012}	7	10	5.65
YRG-4220W	36	25	13	20	50	3	24 _{0.05}	40	90	17.0~36.3	φ6 _{0.012}	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

YRG-2020FS/2840FS



■ 基本仕様

型名	YRG-2020FS	YRG-2840FS
型式	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
保持力	最大連続定格 N 最小設定 % (N) 分解能 % (N)	150 30 (45) 1 (1.5)
開閉ストローク mm	19	38
速度	最大 mm/sec 最小設定 % (mm/sec) 分解能 % (mm/sec) 最大把持速度 %	50 20 (10) 1 (0.5) 50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.01	±0.01
ガイド機構	リニアガイド	
最大把持質量 kg ※1	0.5	1.5
本体質量 g	420	880

● 保持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

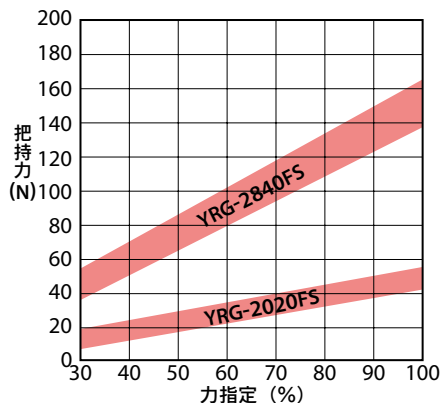
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力が加からないように、パラメータと把持移動コマンドの保持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格保持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 把持力と力指定(%)の関係

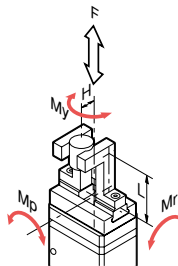


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

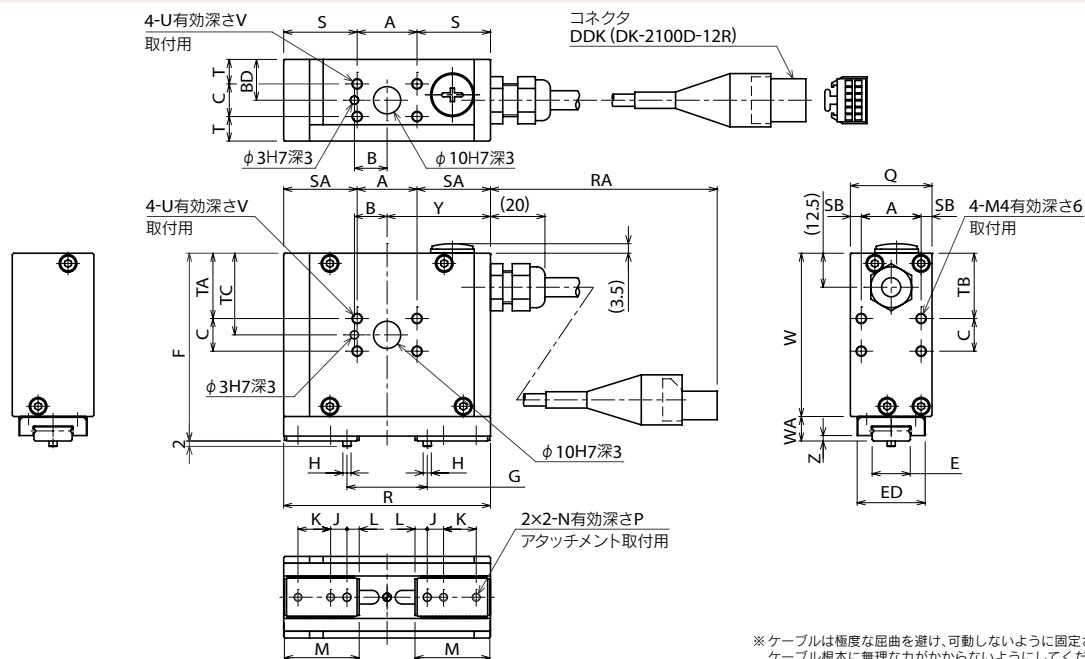
■ 許容負荷・負荷モーメント

			YRG-2020FS	YRG-2840FS
ガイド部	許容荷重	F	1000	1300
	許容ピッチングモーメント	Mp	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	7.3	12.7
フィンガ	最大質量(1対)	g	40	80
	最大把持位置	L	30	30
	最大オーバーハング	H	20	20

・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。



YRG-2020FS/2840FS



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

	A	B	BD	C	D	E	ED	F	G	H	J	K	L	M	N
YRG-2020FS	22	12	15	12	2	14 _{0 -0.05}	25	69	10.5~29.5	φ3 _{0 -0.01}	6	12	4.5	27.5	M3
YRG-2840FS	30	15	20	16	2	18 _{0 -0.05}	30	84	13~51	φ4 _{0 -0.012}	8	14	5.5	34.5	M4

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

ねじタイプティー形

YRG-2020FT/2840FT



■ 基本仕様

型名	YRG-2020FT	YRG-2840FT
型式	KCF-M2014-A0	KCF-M2014-B0
把持力	最大連続定格 N	50
	最小設定 % (N)	30 (15)
	分解能 % (N)	1 (0.5)
速度	開閉ストローク mm	19
	最大 mm/sec	50
	最小設定 % (mm/sec)	20 (10)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.01
ガイド機構		
最大把持質量 kg ※1		
本体質量 g		

● 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

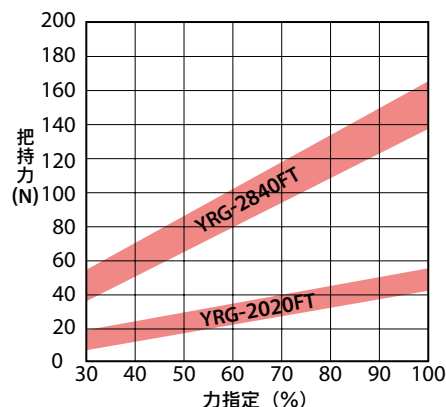
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
 把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

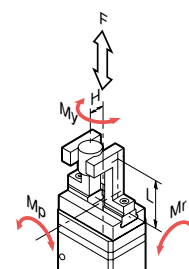
■ 許容負荷・負荷モーメント

			YRG-2020FT	YRG-2840FT
ガイド部	許容荷重	F N	1000	1300
	許容ピッチングモーメント	Mp N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr N・m	7.3	12.7
フィンガ	最大質量(1対)	g	40	80
	最大把持位置	L mm	30	30
	最大オーバーハング	H mm	20	20

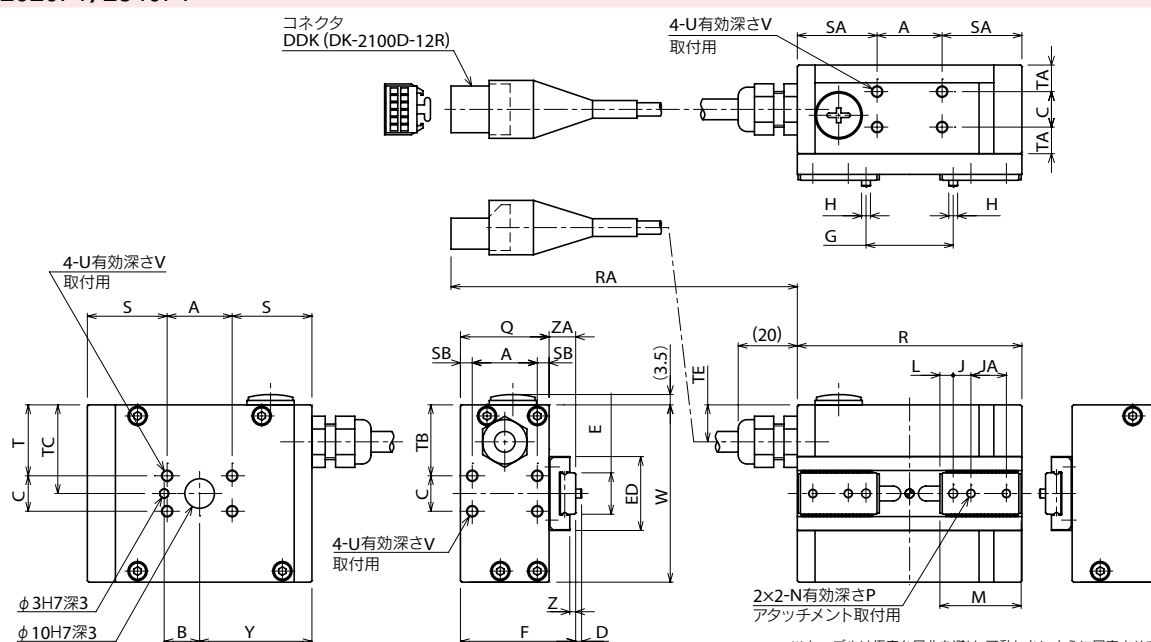
・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。

・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。

・LとHの組み合わせはお問合ください。



YRG-2020FT/2840FT



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
 ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	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 _{0.01}	6	12	12	4.5	27.5	M3	5
YRG-2840FT	30	15	16	2	18 _{0 -0.05}	30	52	13~51	φ4 _{0.012}	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

YRG Series

三つ爪タイプ

YRG-2004T



■ 基本仕様

型名		YRG-2004T
型式		KCF-M2015-A0
把持力	最大連続定格 N	2.5
	最小設定 % (N)	30 (0.75)
	分解能 % (N)	1 (0.025)
開閉ストローク mm		3.5
速度	最大 mm/sec	100
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)
	最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.03
ガイド機構		リニアガイド
最大把持質量 kg ※1		0.02
本体質量 g		90

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位)
- 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位)
- 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2004T
フィンガ	許容荷重		N	6
	許容ビッチングモーメント		N・m	0.02
	最大質量(1対)		g	10
	最大把持位置	L	mm	15

・フィンガ取付面から距離Lのところに外力F_aとF_bが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます

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

$$M = F_b \times L$$

W : ワークの質量 [Kg]

g : 重力加速度 $[m/s^2]$

H:把持点距離[m]

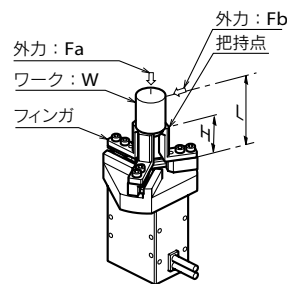
F : 荷重 [N]

M : モーメント [N・m]

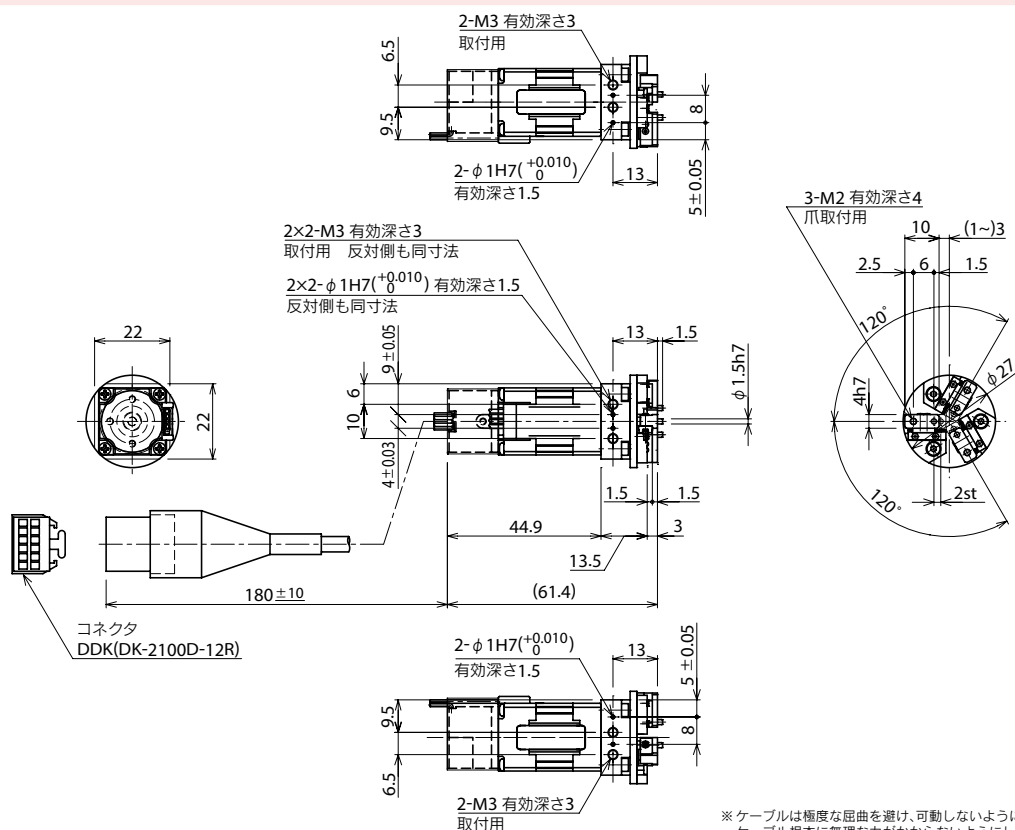
L : 外力作用点距離 [m]

F_a : 外力 [N]

Fb : 外力 [N]



YRG-2004T



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

三爪タイプ

YRG-2013T/2820T/4230T



■ 基本仕様

型名		YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T
型式		KCF-M2015-B0	KCF-M2015-C0	KCF-M2015-D0
把持力	最大連続定格 N	2	10	20
	最小設定 % (N)	30 (0.6)	30 (3)	30 (6)
	分解能 % (N)	1 (0.02)	1 (0.1)	1 (0.2)
開閉ストローク mm		13	20	30
速度	最大 mm/sec	100		
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)	1 (1)	1 (1)
	最大把持速度 %	50	50	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.03		
ガイド機構		リニアガイド		
最大把持質量 kg ※1		0.02	0.1	0.2
本体質量 g		190	340	640

● 保持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。

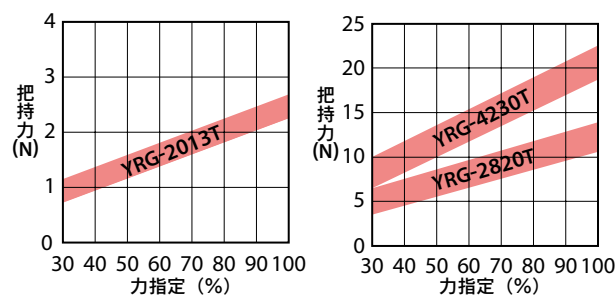
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの保持力(%)を設定してください。

※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格保持力で把持する場合の上限質量です。
 把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■ 把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

■ 許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T
フィンガ	許容荷重		N	20	30	50
	許容ピッチングモーメント		N・m	0.1	0.2	0.4
	最大質量(1対)		g	20	30	50
	最大把持位置	L	mm	20	30	40

・フィンガ取付面から距離Lのところに外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

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

$$M = Fb \times L$$

W : ワークの質量 (Kg)

g : 重力加速度 (m/s²)

H : 把持点距離 (m)

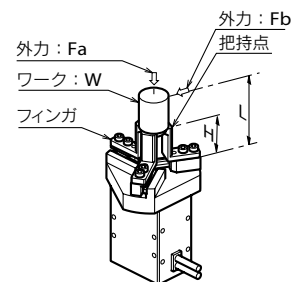
F : 荷重 (N)

M : モーメント (N・m)

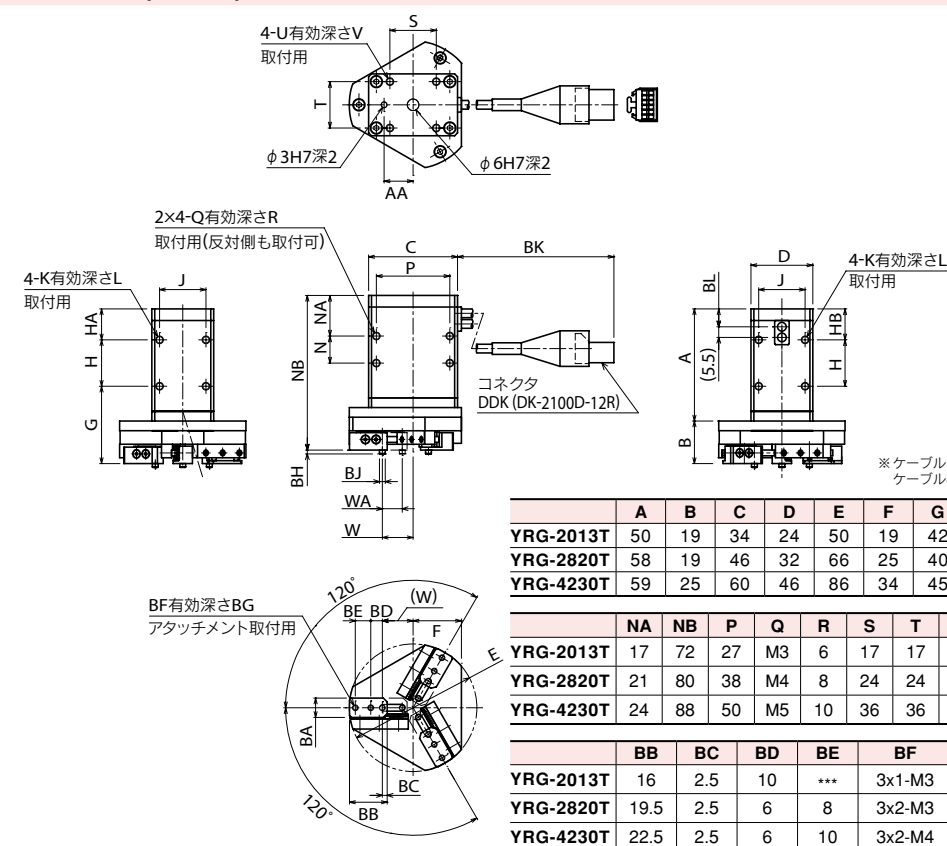
L : 外力作用点距離 (m)

Fa : 外力 (N)

Fb : 外力 (N)



YRG-2013T/2820T/4230T



■ 電動グリッパ基本仕様

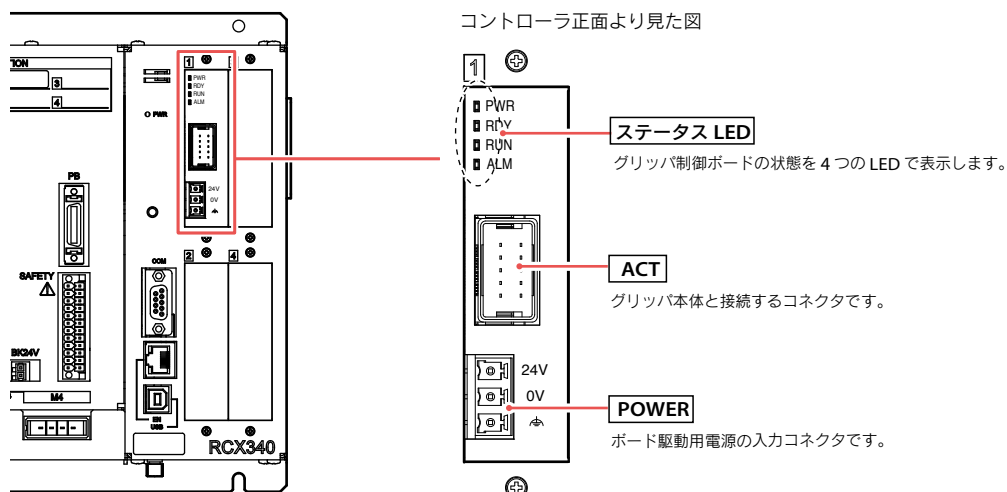
項目	仕様
基本仕様	対応コントローラ
	RCX320/RCX340
軸制御	グリッパ接続台数
	最大4台
	制御方式
	PTP動作
	最小設定単位
軸制御	位置表示単位
	パルス、ミリ
	速度設定
	20～100% (1%単位、プログラムで変更可能)
プログラミング	加速度設定
	1～100% (1%単位、加速度パラメータによる設定)
	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ ティーチングブレーバック オフラインティーチ (外部からのデータ入力)

■ グリッパ制御ボード仕様

項目	仕様
軸制御	制御軸数
	1軸
	位置検出方式
	光学式ロータリエンコーダ
軸制御	最小設定距離
	0.01mm
軸制御	速度設定
	パラメータ最高速度に対し20～100%にて設定
保護アラーム	
過電流、過負荷、電圧異常、システム異常、位置偏差オーバー、フィードバックエラー etc.	
LEDステータス表示	
POWER (緑)、RUN (緑)、READY (黄)、ALARM (赤)	
電源	
駆動電源	
DC 24V±10% 1.0A Max.	

■ 各部名称と機能

■ RCX320/RCX340



付属品及びオプションパーツ

YRG Series



■ 標準付属品

● グリッパ制御ボード

型式	KCX-M4400-G0	RCX320
	※ 24V電源コネクタ付きの型式です。	RCX340

● グリッパ用ロボットケーブル



型式	3.5m	KCF-M4751-31	RCX320
	5m	KCF-M4751-51	
	10m	KCF-M4751-A1	

※ グリッパ用ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

● 中継ケーブル



型式	0.5m	KCF-M4811-11	RCX320
	1m	KCF-M4811-21	
	1.5m	KCF-M4811-31	
	2m	KCF-M4811-41	
	2.5m	KCF-M4811-51	
	3m	KCF-M4811-61	
	3.5m	KCF-M4811-71	
	4m	KCF-M4811-81	

● 24V電源コネクタ



型式	KCF-M5382-00	RCX320
		RCX340

垂直多関節ロボット

YA

リニアモーター

LCM

単軸ロボット

CX

モータレス機構

Robotity

小型単軸ロボット

TRANSERO

単軸ロボット

FLIP-X

リニア単軸ロボット

PHASER

直交ロボット

XY-X

スカルロボット

YK-X

ヒック&グレイス

YP-X

クリーン

CLEAN

コントローラ

CONTROLLER

各種情報

INFORMATION

ロボット

ボタシヨナ

パルス列

ドライバ

ロボット

コントローラ

電動グリッパ

電動グリッパ

オプション

オプション