

三つ爪タイプ YRG-2004T



■ 基本仕様

型名		YRG-2004T
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}	10 (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、極力軽く、軽量なものにしてください。

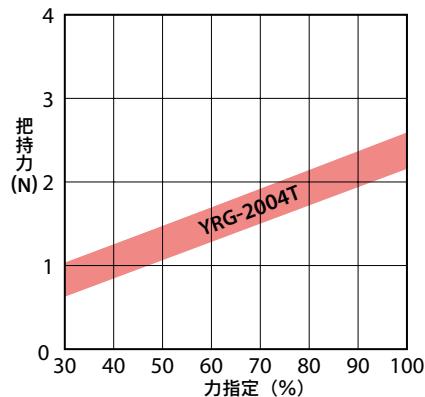
※ 連転中フィンガに過度の衝撃力がかかるないように、バラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。

※ 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るないように、フィンガそのものをしっかりと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. 把持するワークの質量は、把持力の1/10 ~ 1/20 程度に設計してください。(把持したままグリップを移動旋回する場合には、更に余裕をみてください。)

■ 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・荷重モーメント

YRG-2004T			
許容荷重	N	6	
フィンガ	許容ピッキングモーメント	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。

$$F = F_a + W \times g \quad F_b : 外力 (N)$$

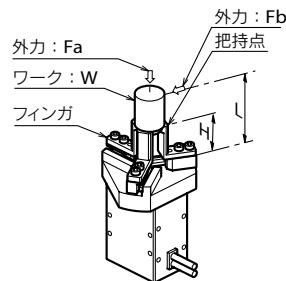
$$M = F_b \times L \quad W : ワークの質量 (Kg)$$

$$F : 荷重 (N) \quad g : 重力加速度 (m/s^2)$$

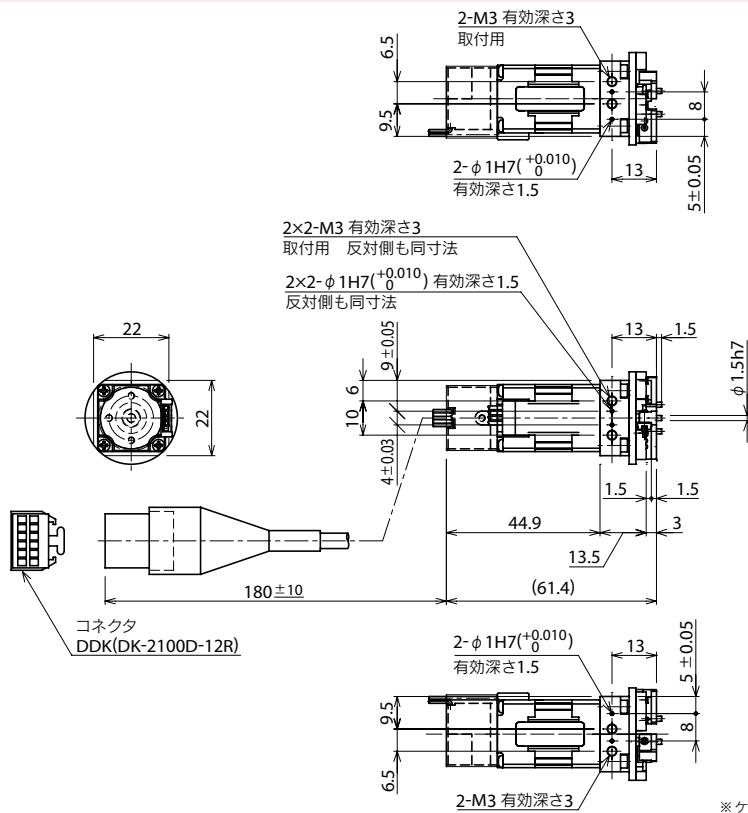
$$M : モーメント (N·m) \quad H : 把持点距離 (m)$$

$$L : 外力作用点距離 (m)$$

$$Fa : 外力 (N)$$



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るないようにして下さい。

APPLICATION
アプリケーション

小型単軸ロボット
TRANSEROV

FLIP-X
单軸ロボット

PHASER
リニア単軸ロボット

X-Y-X
直交ロボット

YK-XG
スカラロボット

YP-X
ピック&フレイズ

CLEAN
クリーン

CONTROLLER
コントローラ

INFORMATION
各種情報

POSITIONER
ロボット

PALISTRAY
ドライバ

IVY
ロボットコントローラ

電動グリッパ
オプション