

三つ爪タイプ

# 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 最小設定 % (N) 分解能 % (N)	2 30 (0.6) 1 (0.02)	10 30 (3) 1 (0.1)	20 30 (6) 1 (0.2)
開閉ストローク mm	13	20	30	
速度	最大 mm/sec 最小設定 % (mm/sec) 分解能 % (mm/sec) 最大把持速度 %	100 20 (20) 1 (1) 50	100 20 (20) 1 (1) 50	100 20 (20) 1 (1) 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 <sup>※1</sup>	0.02	0.1	0.2	
本体質量 g	190	340	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

※ 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るないように、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。

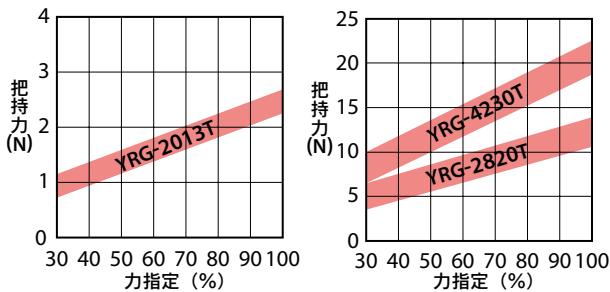
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかかるないように、フィンガそのものをしっかりと支えてボルトの締め付けを行ってください。

※ 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. 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

フィンガ	許容荷重	N	YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T
	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 F<sub>a</sub> と F<sub>b</sub> 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。

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

$$M = Fb \times L$$

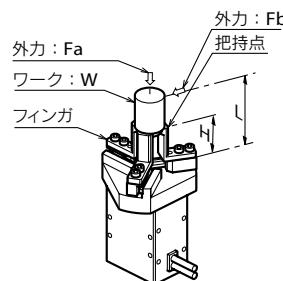
W : ワークの質量 [Kg]

g : 重力加速度 (m/s<sup>2</sup>)

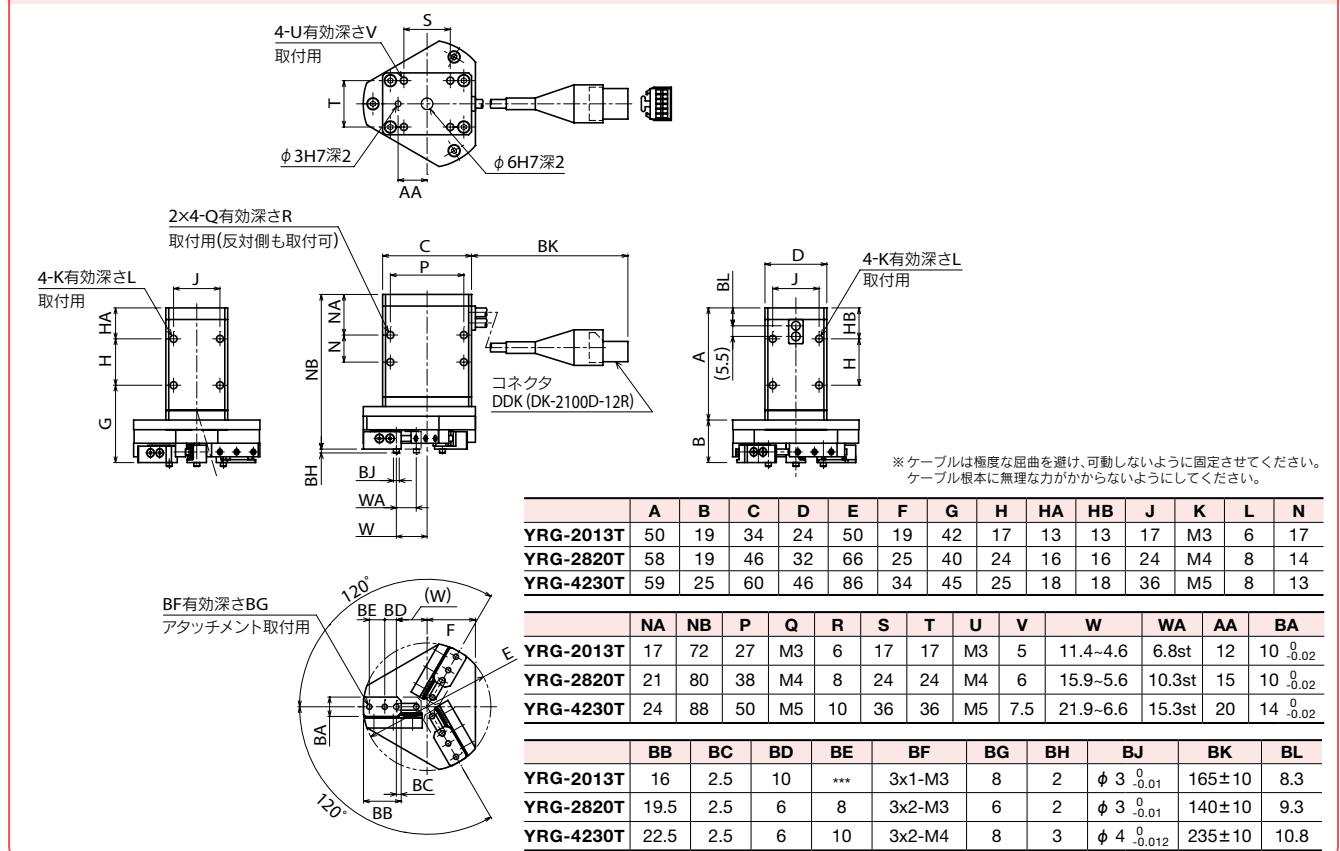
H : 把持点距離 (m)

Fa : 外力 (N)

Fb : 外力 (N)



## YRG-2013T/2820T/4230T



リニアコンバーチブル	LCMR200
単輪ロボット	GX
リニアコンバーチブル	LCM100
スカラロボット	YK-X
単輪ロボット	Robonity
リニア単輪ロボット	PHASER
単輪ロボット	FLIP-X
直交ロボット	TRANSEROV
直交ロボット	XY-X
ピック&フレイズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
ロボット	POSITIONER
パルス列	DRIVER
ロボット	CONTROLLER
電動グリッパー	EVOTRIPPER
オプション	OPTION

## ■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
	グリッパ接続台数 最大4台
軸制御	制御方式 PTP動作
	最小設定単位 0.01mm
	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)
	加速度設定 1～100% (1%単位、加速度パラメータによる設定)
プログラミング	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ ティーチングプレーバック オフラインティーチ(外部からのデータ入力)
教示方式	

## ■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
	最小設定距離 0.01mm
	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

