

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

● 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。

■ 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)

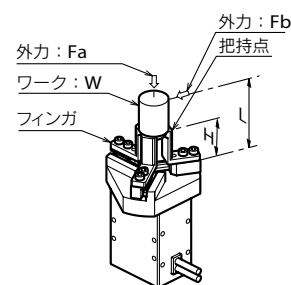
F : 荷重 (N)

M : モーメント (N・m)

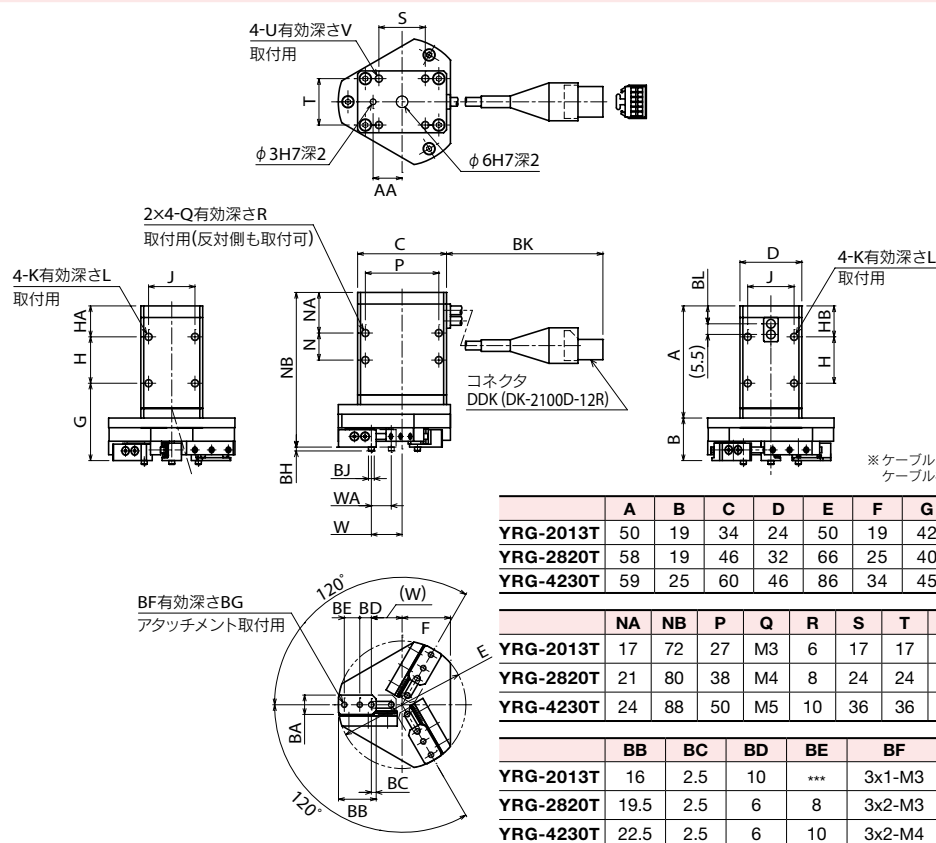
L : 外力作用点距離 (m)

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
	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	教示方式	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
	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

