

YRG Series

单凸轮型

YRG-2010S/2815S/4225S

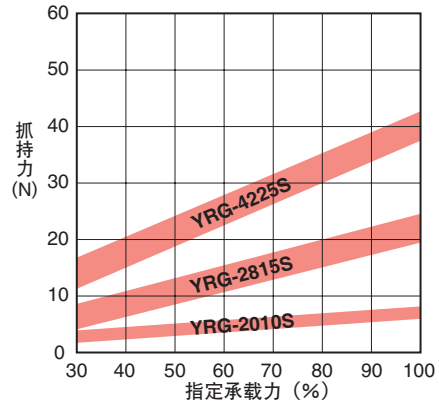


基本规格

型号名称	YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型号	KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
抓持力			
最大连续额定 N	6	22	40
最小设定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
分辨率 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
开关行程 mm	7.6	14.3	23.5
速度			
最大 mm/sec		100	
最小设定 % (mm/sec)		20 (20)	
分辨率 % (mm/sec)		1 (1)	
最大抓持速度 %		50	
重复定位精度 mm		±0.02	
导轨机构	线性导轨		
最大抓持重量 kg ^{※1}	0.06	0.22	0.4
主机重量 g	160	300	580

- 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, 应尽量使用短小、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。
- ※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板块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)。

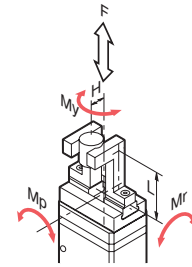
抓持力与指定承载力(%)的关系



· 抓持力与指定承载力(%)的关系图表仅供参考。实际抓持力会有所不同。

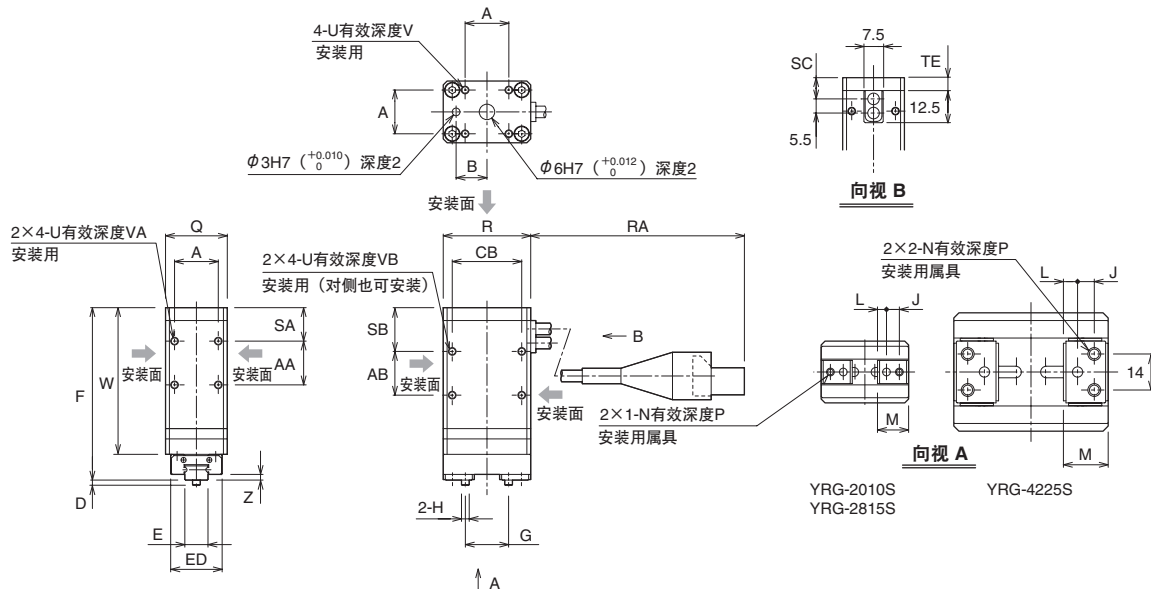
容许负载·负载力矩

		YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
导轨部	容许负载	F	N	450
	容许俯仰力矩	Mp	N·m	0.7
	容许偏航力矩	My	N·m	0.8
	容许轧制力矩	Mr	N·m	2.3
夹具	最大重量(1对)		g	15
	最大抓持位置	L	mm	20
	最大突出量	H	mm	20



- 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面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-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 _{-0.05}	20	71	8.4~16	φ3 ⁰ _{0.01}	5	3.5
YRG-2815S	24	24	14	15	38	2	14 ⁰ _{-0.05}	25	78	9.6~23.9	φ3 ⁰ _{0.01}	6	4.3
YRG-4225S	36	25	13	20	50	3	24 ⁰ _{-0.05}	40	86	12~35.5	φ4 ⁰ _{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