

YRG
Series

产品系列

电动夹爪

RCX320、RCX340控制器专用电动夹爪。

使用雅马哈机器人语言即可统一控制，实现简单操作！！



抓持力控制

抓持力可在
30 ~ 100% 的范围内
以 1% 为单位进行设定。

测量

通过位置检测
可以进行工件的
测量

速度控制

速度可在 20 ~ 100% 的
范围内、加速度可在
1 ~ 100% 的范围内
以 1% 为单位任意设定

多点位置控制

定位点可设定为
最多 10,000 点

工件确认功能

通过 HOLD 输出信号，
无需传感器亦可
进行工件抓取遗漏
和掉落等的确认

轻量、小巧 & 丰富的机型种类。

S 型 单凸轮型

轻量、小巧、高速



YRG-2005SS



YRG-2010S



YRG-2815S



YRG-4225S



单凸轮结构

采用凸轮结构,简单且小巧。自锁功能无效,可使用外力驱动夹具。

W 型 双凸轮型

高抓持力



YRG-2005W



YRG-2810W



YRG-4220W



双凸轮结构

采用带齿轮双凸轮结构。具有抓持力高、结构简单而小巧的特性。

螺杆型 直接型

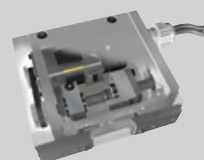
高精度、长行程



YRG-2020FS/YRG-2840FS



YRG-2020FT/YRG-2840FT



滚珠丝杆构造

使用皮带驱动研磨滚珠丝杆,实现了高效率、高精度、长行程。

螺杆型 T 型

三爪型

小型、高刚性、长行程



YRG-2820T



YRG-4230T

小型滚珠导轨结构

采用不一样的凸轮,轻量且小巧。适合用于玻璃等圆形工件的搬运。

机型	型号	抓持力 (N)	开关行程 (mm)	最高速度 (mm/sec)	重复定位精度 (mm)	主机重量 (g)
小型单凸轮	YRG-2005SS	5	3.2	100	±0.02	90
单凸轮	YRG-2010S	6	7.6	100	±0.02	160
	YRG-2815S	22	14.3	100	±0.02	300
	YRG-4225S	40	23.5	100	±0.02	580
双凸轮	YRG-2005W	50	5	60	±0.03	200
	YRG-2810W	150	10	60	±0.03	350
	YRG-4220W	250	19.3	45	±0.03	800
螺杆型 直接型	YRG-2020FS	50	19	50	±0.01	420
	YRG-2840FS	150	38	50	±0.01	880
螺杆型 T 型	YRG-2020FT	50	19	50	±0.01	420
	YRG-2840FT	150	38	50	±0.01	890
三爪型	YRG-2820T	10	20	100	±0.03	340
	YRG-4230T	20	30	100	±0.03	640

●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: 最大 10,000 点 ●工件尺寸判断: 0.01mm 单位 (根据 ZON 信号)

POINT 1

具有电动才能实现的高精度的抓持力、位置、速度控制

具备以往的气动设备难以实现的抓持力控制、速度和加速度控制、多点位置控制以及工件的测量等功能。可灵活支持各种应用场景。

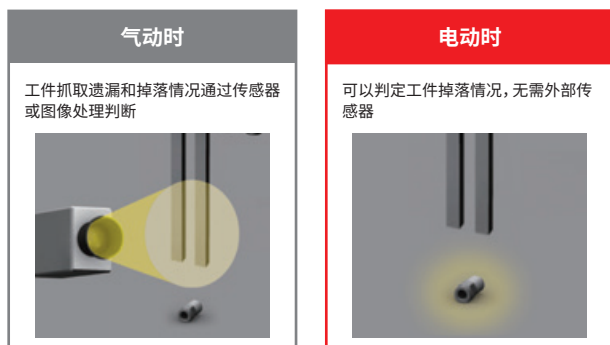
■ 抓持力控制

抓持力可以 1% 单位进行设定。可以抓取玻璃和弹簧等易损坏、易变形的工件。即使夹具位置改变亦可保持抓持力不变。



■ 工件有无确认功能

电动夹爪输出 HOLD 信号。可以确认工件抓取遗漏、搬运中工件掉落。无需外部传感器。

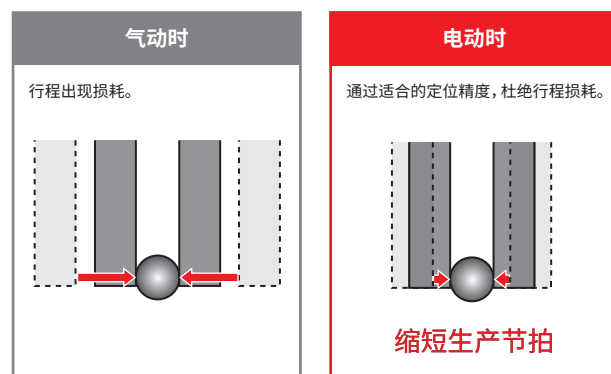


■ 速度控制

速度、加速度可以在 20 ~ 100mm/sec 范围内以 1% 单位进行设定（单凸轮、三爪型）。可以轻轻抓取镜头和电子零件等容易撞碎的工件。

■ 多点位置控制

可以配合工件尺寸任意设定夹具位置。能够提升工件尺寸不同、混有各种材质的生产线、以及换产调整多变的生产线的效率。



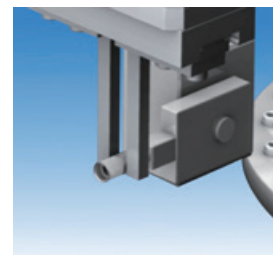
■ 测量功能

通过位置检测可以测量抓持的工件。使用该功能可以准确判断抓持的是工件的哪个部位。



■ 区域范围功能

使用区域范围功能，可以进行尺寸的合格判断、以及确认是否有倾斜插入的情况。



POINT 2

可通过控制器的命令控制夹爪

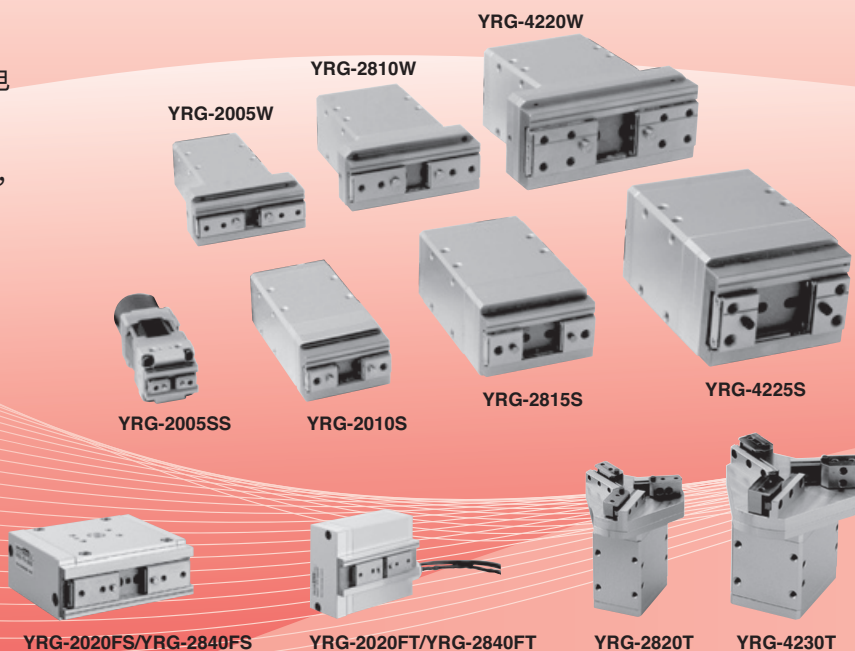
只需通过 1 台多轴用控制器 RCX320、RCX340 即可进行夹爪的控制。无需与 PLC 等上级装置通信，安装及启动简单便捷。

■ 机器人语言一览表（例）

语言名	功能
GDRIVE	绝对位置移动
GDRIVEI	相对位置移动
GHOLD	绝对位置抓持移动
GHOLDI	相对位置抓持移动
GOPEN	恒速抓持移动（开）
GCLOSE	恒速抓持移动（关）
GORIGIN	夹爪轴原点复位
GSTATUS	状态获取
ORIGIN	原点复归
WHERE	主组当前位置获取（关节坐标：脉冲）
WHERE2	辅组当前位置获取（关节坐标：脉冲）
WHRXY	主组当前位置获取（直角坐标：mm、度）
WHRXY2	辅组当前位置获取（直角坐标：mm、度）

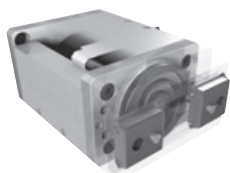
YRG Series

在控制器上安装夹爪控制板，只需将电动夹爪设定为机器人的附加轴。
使用雅马哈机器人语言即可统一控制，实现简单操作！



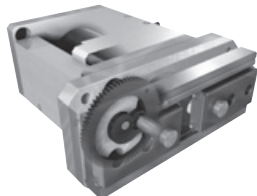
结构

● 单凸轮结构



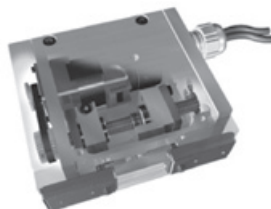
采用凸轮结构，简单且小巧。
自锁功能无效，可使用外力驱动夹具。

● 双凸轮结构



采用带齿轮双凸轮结构。具有抓持力高、
结构简单而小巧的特性。

● 滚珠丝杆构造



使用皮带驱动研磨滚珠丝杆，实现了高
效率、高精度、长行程。

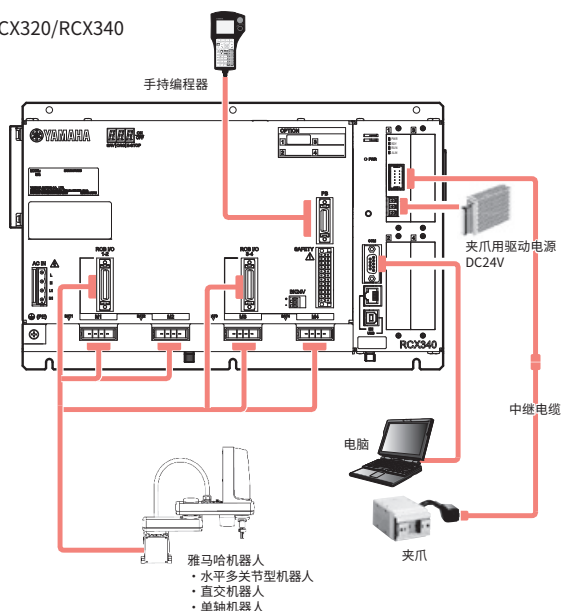
● 小型滚珠导轨结构



采用不一样的凸轮，轻量且小巧。适合
用于玻璃等圆形工件的搬运。

系统构成图

● RCX320/RCX340



YRG Series

单凸轮型

YRG-2010S/2815S/4225S



基本规格

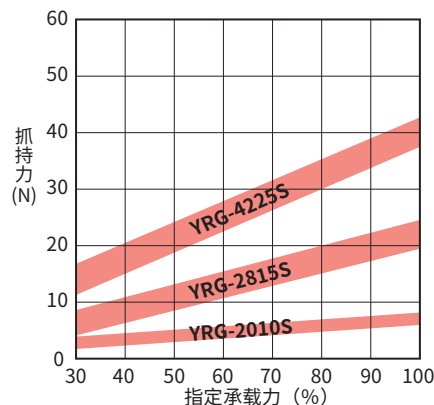
型号名称	YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型号	KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
最大连续额定 N	6	22	40
最小设定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
分辨率 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
开关行程 mm	7.6	14.3	23.5
最大 mm/sec	100		
最小设定 % (mm/sec)	20 (20)		
分辨率 % (mm/sec)	1 (1)		
最大抓持速度 %	50		
重复定位精度 mm	±0.02		
导轨机构	线性导轨		
最大抓持重量 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, 应尽可能使用短小、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度。
※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板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. 最大抓持重量是以最大连续额定抓持力抓持时的上限重量。
确定抓持工件的重量时应以此上限, 考虑抓持状态下的加减速、旋转动作所产生的惯性力。

抓持力与指定承载力(%)的关系

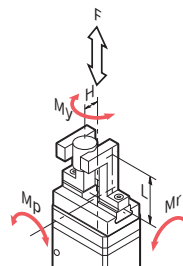


· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考。实际抓持力会有所不同。

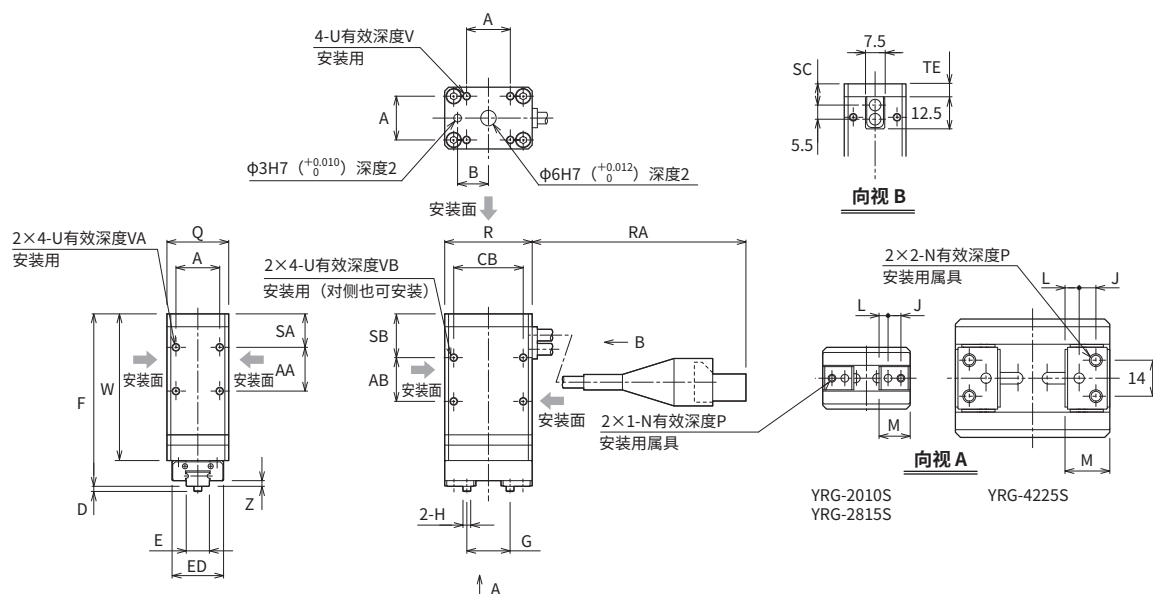
容许负载·负载力矩

			YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
导轨部	容许负载	F N	450	350	600
	容许俯仰力矩	Mp N·m	0.7	0.5	1.1
	容许偏航力矩	My N·m	0.8	0.6	1.3
	容许轧制力矩	Mr N·m	2.3	2.8	8.6
夹具	最大重量 (1对)	g	15	30	50
	最大抓持位置	L mm	20	20	25
	最大突出量	H mm	20	25	30

· 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

双凸轮型

YRG-2005W/2810W/4220W



基本规格

型号名称	YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
型号	KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0
抓持力			
最大连续额定 N	50	150	250
最小设定 % (N)	30 (15)	30 (45)	30 (75)
分辨率 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)	1 (2.5)
开关行程 mm	5	10	19.3
速度			
最大 mm/sec	60	60	45
最小设定 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)	20 (9)
分辨率 % (mm/sec)	1 (0.6)	1 (0.7)	1 (0.45)
最大抓持速度 %	50		
重复定位精度 mm	±0.03		
导轨机构	线性导轨		
最大抓持重量 kg ^{※1}	0.5	1.5	2.5
主机重量 g	200	350	800

● 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撞击力度。

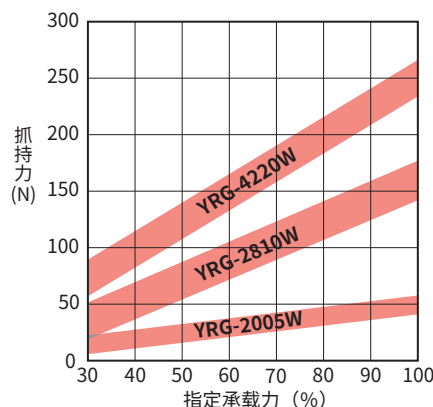
※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板施加过度外力和撞击, 请完全支撑夹具部位后再紧固螺栓。

※ 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. 最大抓持重量是以最大连续额定抓持力抓持时的上限重量。

确定抓持工件的重量时应以此为上限, 考虑抓持状态下的加减速、旋转动作所产生的惯性力。

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。

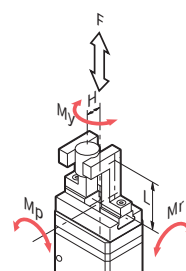
容许负载·负载力矩

			YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
导轨部	容许负载	F N	1000	1000	2000
	容许俯仰力矩	Mp N·m	6.7	8.1	20.1
	容许偏航力矩	My N·m	4	4.8	12
	容许轧制力矩	Mr N·m	5.1	7.8	25.9
夹具	最大重量 (1对)	g	40	80	200
	最大抓持位置	L mm	30	30	50
	最大突出量	H mm	20	20	30

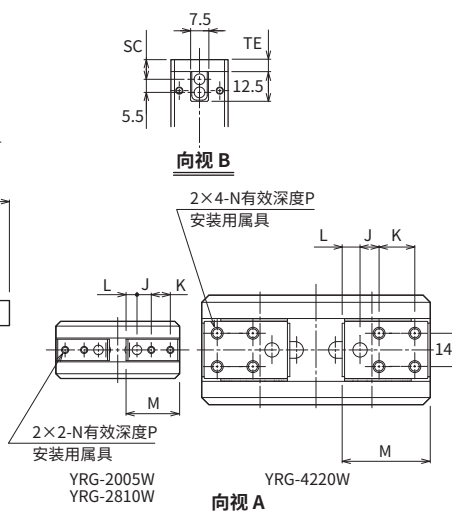
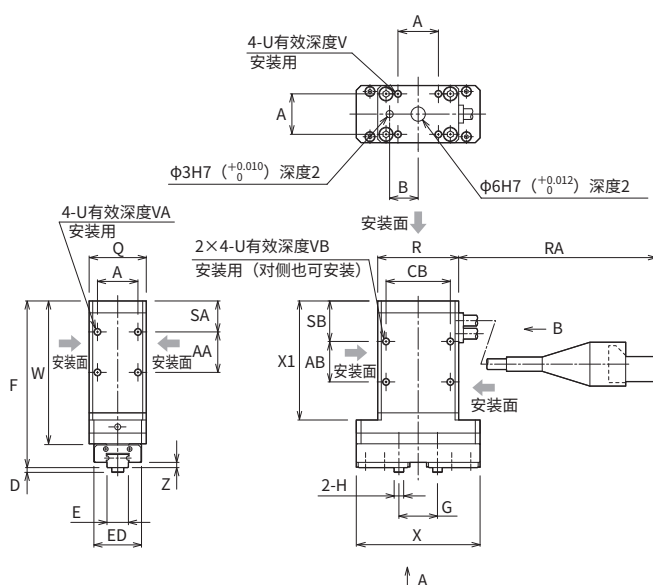
· 安装夹具时, 应控制导轨部的允许负载、允许力矩低于表中值。

· 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-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 Series

螺杆型 直接型

YRG-2020FS/2840FS



基本规格

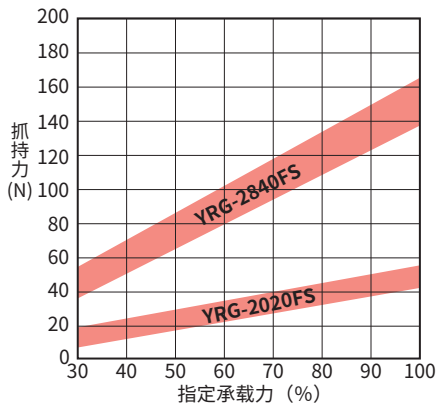
型号名称	YRG-2020FS	YRG-2840FS
型号	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
最大连续额定 N	50	150
最小设定 % (N)	30 (15)	30 (45)
分辨率 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
开关行程 mm	19	38
最大 mm/sec	50	50
最小设定 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
分辨率 % (mm/sec)	1 (0.5)	1 (0.5)
最大抓持速度 %	50	50
重复定位精度 mm	±0.01	±0.01
导轨机构	线性导轨	
最大抓持重量 kg ※1	0.5	1.5
主机重量 g	420	880

● 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, 应尽可能使用短小、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. 最大抓持重量是以最大连续额定抓持力抓持时的上限重量。
确定抓持工件的重量时应以此上限, 考虑抓持状态下的加减速、旋转动作所产生的惯性力。

抓持力与指定承载力(%)的关系

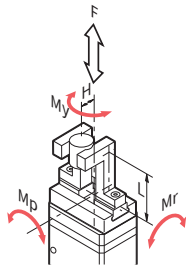


· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考。实际抓持力会有所不同。

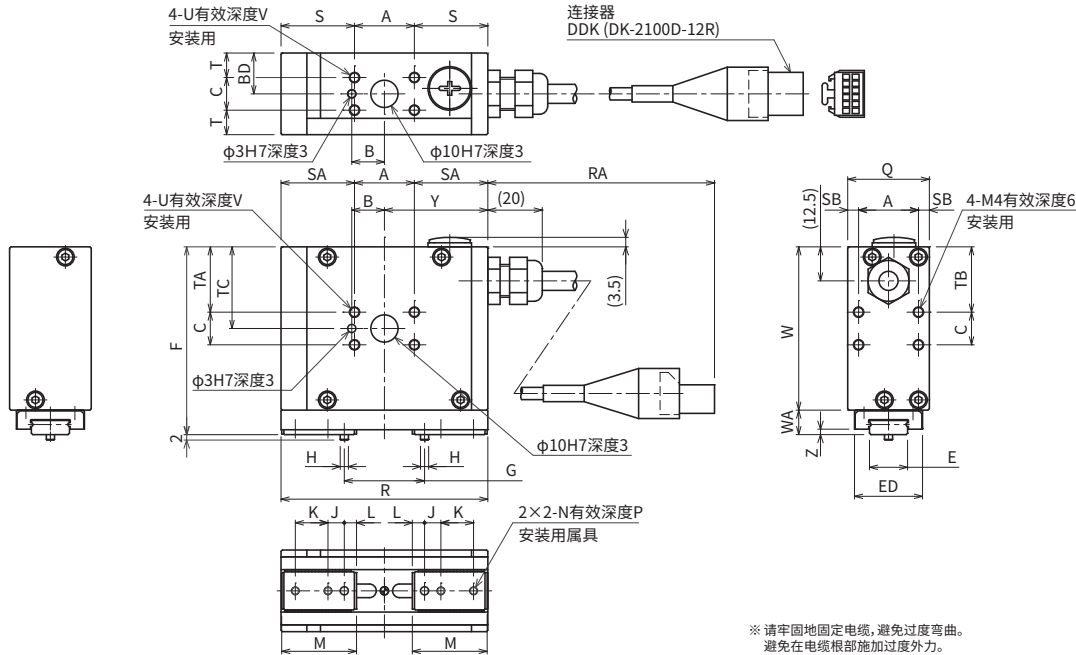
容许负载·负载力矩

				YRG-2020FS	YRG-2840FS
导轨部	容许负载	F	N	1000	1300
	容许俯仰力矩	Mp	N・m	3.5	5
	容许偏航力矩	My	N・m	4.2	6
	容许轧制力矩	Mr	N・m	7.3	12.7
夹具	最大重量 (1对)		g	40	80
	最大抓持位置	L	mm	30	30
	最大突出量	H	mm	20	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-2020FS/2840FS



※ 请牢固地固定电缆, 避免过度弯曲。
避免在电缆根部施加过度外力。

	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

螺杆型 T型

YRG-2020FT/2840FT



基本规格

型号名称	YRG-2020FT	YRG-2840FT
型号	KCF-M2014-A0	KCF-M2014-B0
最大连续额定 N	50	150
最小设定 % (N)	30 (15)	30 (45)
分辨率 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
开关行程 mm	19	38
最大 mm/sec	50	50
最小设定 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
分辨率 % (mm/sec)	1 (0.5)	1 (0.5)
最大抓持速度 %	50	50
重复定位精度 mm	±0.01	±0.01
导轨机构	线性导轨	
最大抓持重量 kg ^{※1}	0.5	1.5
主机重量 g	420	890

● 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撞击力度。

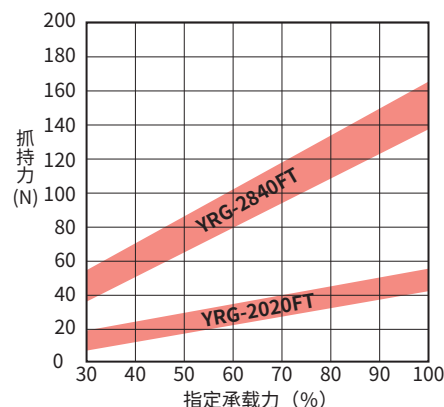
※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板施加过度外力和撞击, 请完全支撑夹具部位后再紧固螺栓。

※ 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. 最大抓持重量是以最大连续额定抓持力抓持时的上限重量。

确定抓持工件的重量时应以此上限, 考虑抓持状态下的加减速、旋转动作所产生的惯性力。

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。

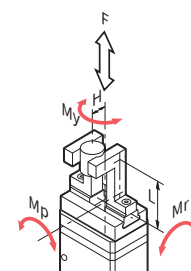
容许负载·负载力矩

			YRG-2020FT	YRG-2840FT
导轨部	容许负载	F N	1000	1300
	容许俯仰力矩	Mp N·m	3.5	5
	容许偏航力矩	My N·m	4.2	6
	容许轧制力矩	Mr N·m	7.3	12.7
夹具	最大重量 (1对)	g	40	80
	最大抓持位置	L mm	30	30
	最大突出量	H mm	20	20

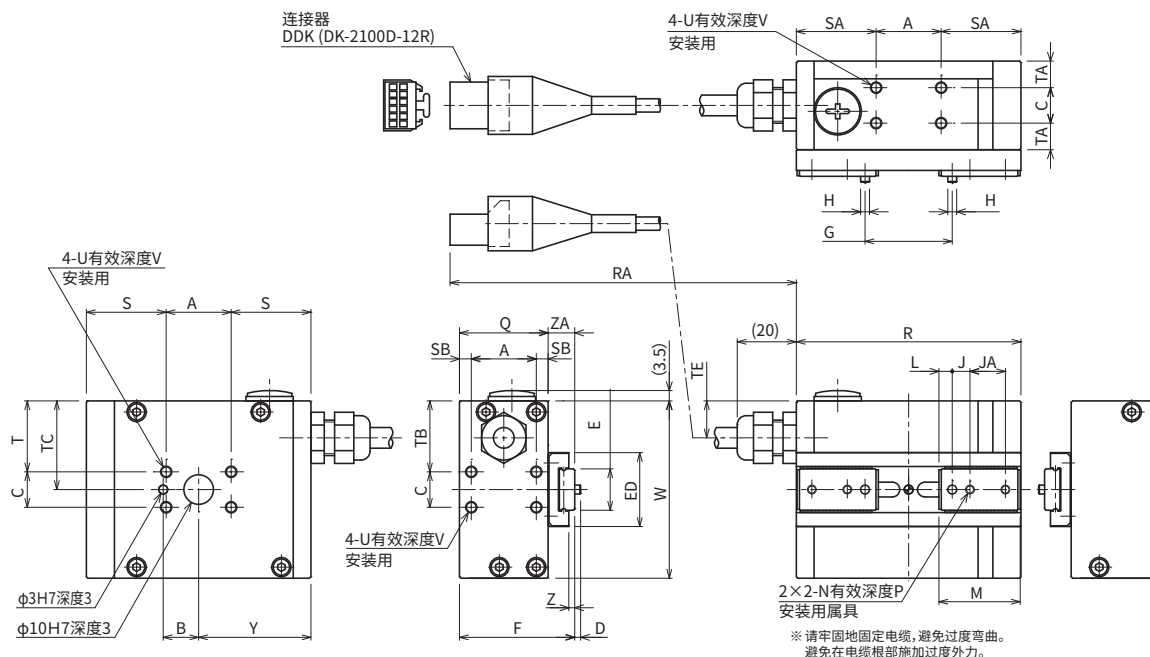
· 安装夹具时, 应控制导轨部的允许负载、允许力矩低于表中值。

· 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-2020FT/2840FT



	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 _{-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 _{-0.012}	8	14	14	5.5	34.5	M4	7.5

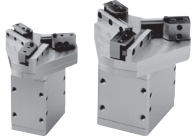
	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	TE	U	V	W	Y	Z	ZA
YRG-2020FT	30	76	175±10	27	27	4	24	9	24	30	12.5	12.5	M4	6	60	38	2	9
YRG-2840FT	40	110	135±10	40	40	5	28	12	28	36	14	14	M5	7.5	72	55	3	12

※ 请牢固地固定电缆, 避免过度弯曲。
 避免在电缆根部施加过度外力。

YRG Series

三爪型

YRG-2820T/4230T



基本规格

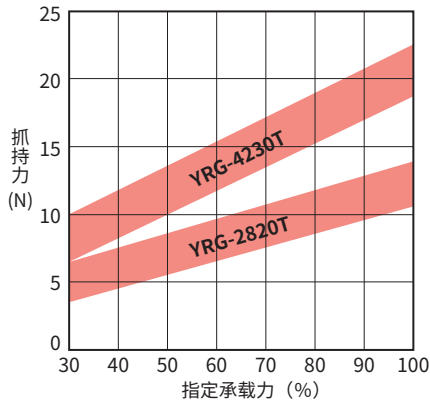
型号名称	YRG-2820T	YRG-4230T
型号	KCF-M2015-C0	KCF-M2015-D0
最大连续额定 N	10	20
最小设定 % (N)	30 (3)	30 (6)
分辨率 % (N)	1 (0.1)	1 (0.2)
开关行程 mm	20	30
最大 mm/sec	100	
最小设定 % (mm/sec)	20 (20)	
分辨率 % (mm/sec)	1 (1)	1 (1)
最大抓持速度 %	50	50
重复定位精度 mm	±0.03	
导轨机构	线性导轨	
最大抓持重量 kg ※1	0.1	0.2
主机重量 g	340	640

- 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, 应尽可能使用短小、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度。
- ※ 安装、拆卸夹具时, 应避免对导轨板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. 最大抓持重量是以最大连续额定抓持力抓持时的上限重量。
- 确定抓持工件的重量时应以此上限, 考虑抓持状态下的加减速、旋转动作所产生的惯性力。

抓持力与指定承载力 (%) 的关系



- 抓持力与指定承载力 (%) 的关系图仅供参考。实际抓持力会有所不同。

容许负载·负载力矩

			YRG-2820T	YRG-4230T
夹具	容许负载	N	30	50
	容许俯仰力矩	N · m	0.2	0.4
	最大重量 (1对)	g	30	50
	最大抓持位置	L mm	30	40

- 对夹具安装面的距离L处施加外力Fa和Fb时的负载(F)和力矩(M), 可通过以下公式计算。

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

$$M = Fb \times L$$

Fa : 外力 (N)

Fb : 外力 (N)

W : 工件重量 (Kg)

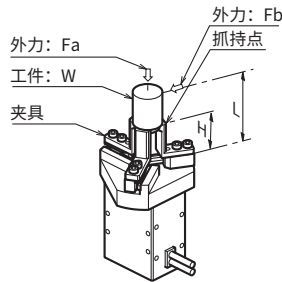
g : 重力加速度 (m/s²)

L : 抓持点距离 (m)

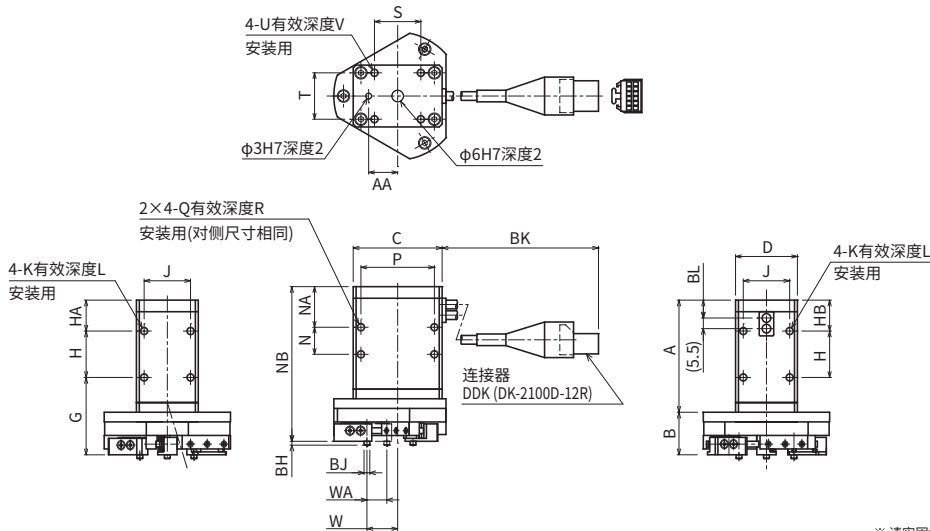
F : 负载 (N)

M : 力矩 (N · m)

L : 外力作用点距离 (m)



YRG-2820T/4230T



- ※ 请牢固地固定电缆, 避免过度弯曲。
- 避免在电缆根部施加过度外力。

	A	B	C	D	E	F	G	H	HA	HB	J	K	L	N
YRG-2820T	58	19	46	32	66	25	40	24	16	16	24	M4	8	14
YRG-4230T	59	25	60	46	86	34	45	25	18	18	36	M5	8	13

	NA	NB	P	Q	R	S	T	U	V	W	WA	AA	BA
YRG-2820T	21	80	38	M4	8	24	24	M4	6	15.9 ~ 5.6	10.3st	15	10 ⁰ _{-0.02}
YRG-4230T	24	88	50	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9 ~ 6.6	15.3st	20	14 ⁰ _{-0.02}

	BB	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BJ	BK	BL
YRG-2820T	19.5	2.5	6	8	3x2-M3	6	2	φ3 ⁰ _{-0.01}	140±10	9.3
YRG-4230T	22.5	2.5	6	10	3x2-M4	8	3	φ4 ⁰ _{-0.012}	235±10	10.8

电动夹爪基本规格

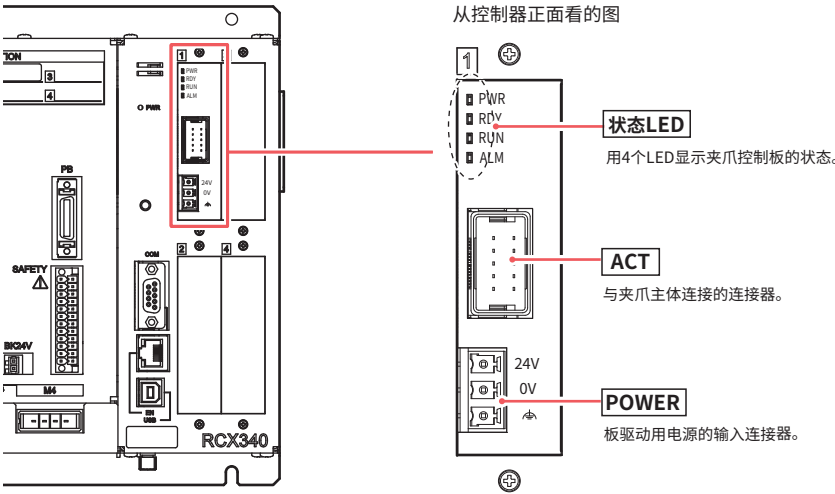
项目	规格	
基本规格	兼容的控制器	RCX320/RCX340
	夹爪连接数	最多4台
轴控制	控制方式	PTP动作
	最小设定单位	0.01mm
	位置显示单位	脉冲、毫米
	速度设定	20 ~ 100% (1%单位、可通过程序进行变更)
	加速度设定	1 ~ 100% (1%单位、通过加速度参数设定)
编程	示教方式	MDI (输入坐标值)、直接示教 示教再现 脱机示教 (从外部进行数据输入)

夹爪控制板规格

项目	规格	
轴控制	控制轴数	1轴
	位置检测方式	光学旋转编码器
	最小设定距离	0.01mm
	速度设定	以参数最高速度的20 ~ 100%进行设定
保护警报	过电流、超载、电压异常、系统异常、位置偏差超限、反馈故障等	
LED状态显示	POWER (绿)、RUN (绿)、READY (黄)、ALARM (红)	
电源	驱动电源	DC 24V±10% 1.0A Max.

各部位名称与功能

RCX320/RCX340



附件与选配件

YRG Series



■ 标准附件

右侧的图标表示各部件可以使用的控制器

● 夹爪控制板

型号 KCX-M4400-G0

RCX320

※ 带24V电源连接器的型号。

RCX340/341

● 夹爪用机器人电缆



型号	3.5m	KCF-M4751-31
	5m	KCF-M4751-51
	10m	KCF-M4751-A1

RCX320

RCX340/341

※ 夹爪用机器人电缆与中继电缆的合计连接长度应控制在14m以内。

● 中继电缆



型号	0.5m	KCF-M4811-11
	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

RCX320

RCX340/341

● 24V电源连接器



型号 KCF-M5382-00

RCX320

RCX340/341

线性传送模块
CMR200

单轴机器人
GX

线性传送模块
LCM100

水平多关节机器人
YK-X

单轴机器人
Robonity

线性单轴机器人
PHASER

单轴机器人
FLIP-X

小型单轴机器人
TRANSRVO

直交机器人
XY-X

拾放型机器人
YP-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

机器人
定位器

脉冲列
驱动器

机器人
控制器

电动夹爪

选配件