

# YRG Series

螺杆型 直接型

# YRG-2020FS/2840FS



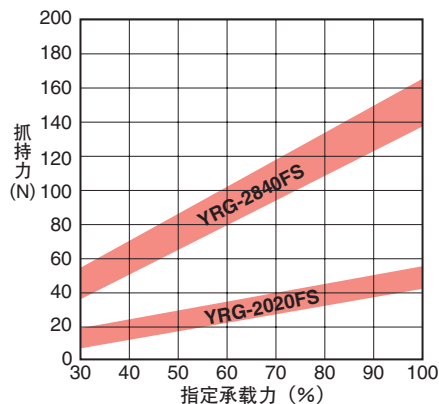
## 基本规格

型号名称	YRG-2020FS	YRG-2840FS
型号	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
抓持力		
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
速度		
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 <sup>※1</sup>	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

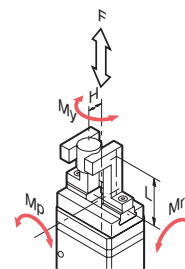


· 抓持力与指定承载力(%)的关系图仅供参考。实际抓持力会有所不同。

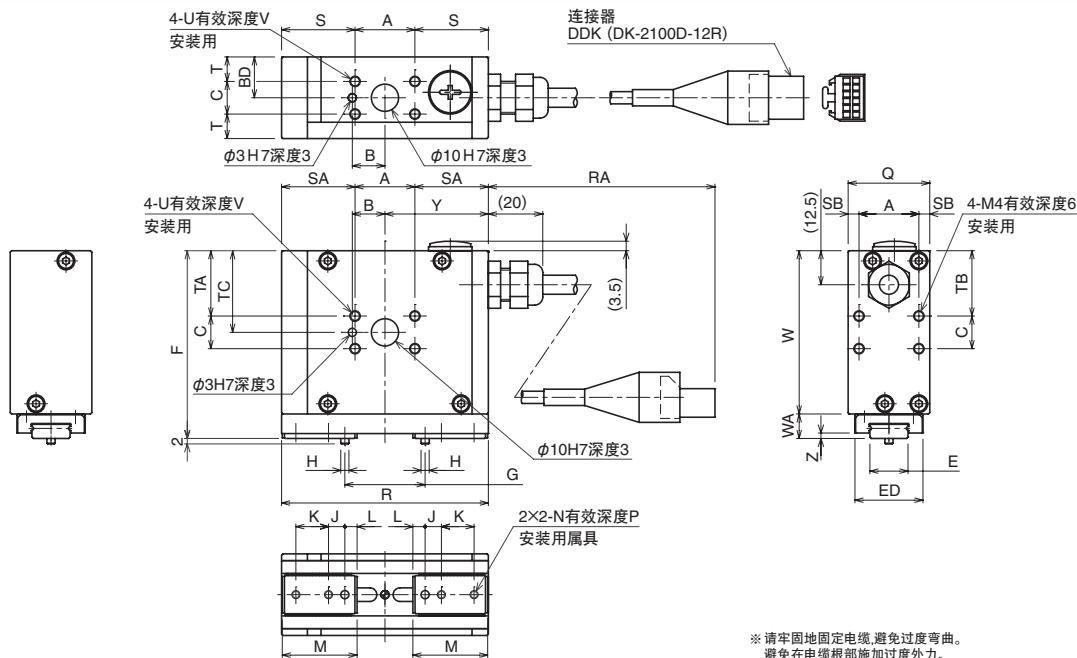
## 容许负载·负载力矩

		YRG-2020FS	YRG-2840FS
导轨部	容许负载	F N	1000
	容许俯仰力矩	Mp N·m	3.5
	容许偏航力矩	My N·m	4.2
	容许轧制力矩	Mr N·m	7.3
夹具	最大重量(1对)	g	40
	最大抓持位置	L mm	30
	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-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 <sup>0</sup> <sub>-0.05</sub>	25	69	10.5~29.5	φ3 <sup>0</sup> <sub>-0.01</sub>	6	12	4.5	27.5	M3
YRG-2840FS	30	15	20	16	2	18 <sup>0</sup> <sub>-0.05</sub>	30	84	13~51	φ4 <sup>0</sup> <sub>-0.012</sub>	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