

# YRG Series

コントローラにグリッパ制御ボードを組み込み、電動グリッパをロボットの付加軸として設定するだけ。

ヤマハロボット言語による一括制御で簡単操作を実現できます！

主な特長 ▶ P.124



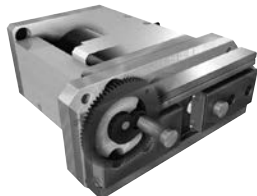
## 構造

### ● シングルカム構造



独特なカム構造によりシンプルかつコンパクトを実現。セルフロックは動かないため、外力でフィンガを動かせません。

### ● ダブルカム構造



独特なギア付のダブルカム構造。高い把持力をシンプルな構造でコンパクトに実現しました。

### ● ボールネジ構造



研磨ボールねじをベルト駆動させることで、高効率・高精度でロングストロークで実現しました。

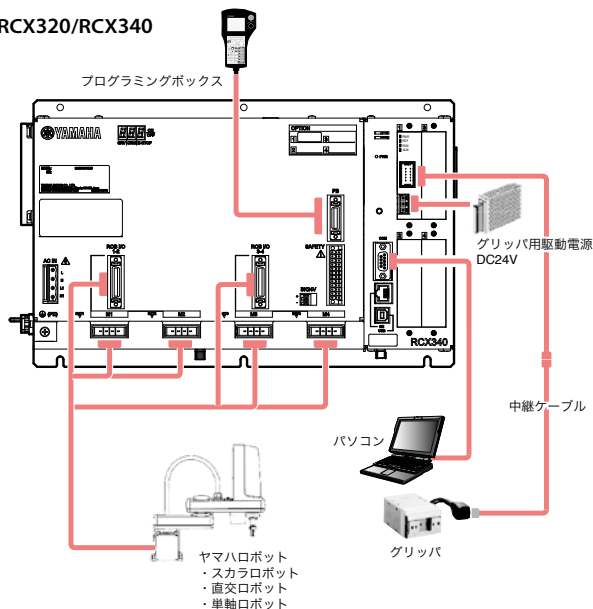
### ● 小型ボールガイド構造



特殊カムの採用により軽量・コンパクト。ガラス関係の丸径ワークの搬送に最適です。

## システム構成図

### ● RCX320/RCX340



小型シングルカムタイプ

# YRG-2005SS

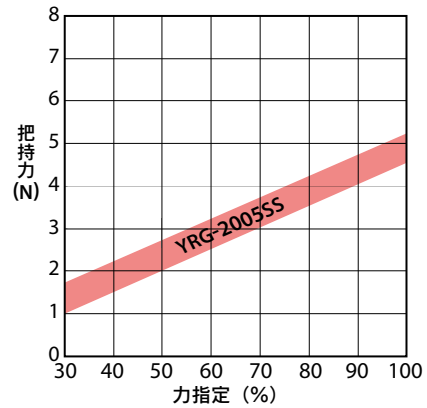


## ■ 基本仕様

型名	YRG-2005SS
型式	KCF-M2010-A0
把持力	最大連続定格 N 5 最小設定 % (N) 30 (1.5) 分解能 % (N) 1 (0.05)
開閉ストローク mm	3.2
速度	最大 mm/sec 100 最小設定 % (mm/sec) 20 (20) 分解能 % (mm/sec) 1 (1) 最大把持速度 % 50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.02
ガイド機構	リニアガイド
最大把持質量 kg ※1	0.05
本体質量 g	90

- 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ホ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。

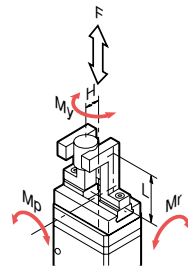
## ■ 把持力と力指定(%)の関係



・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。

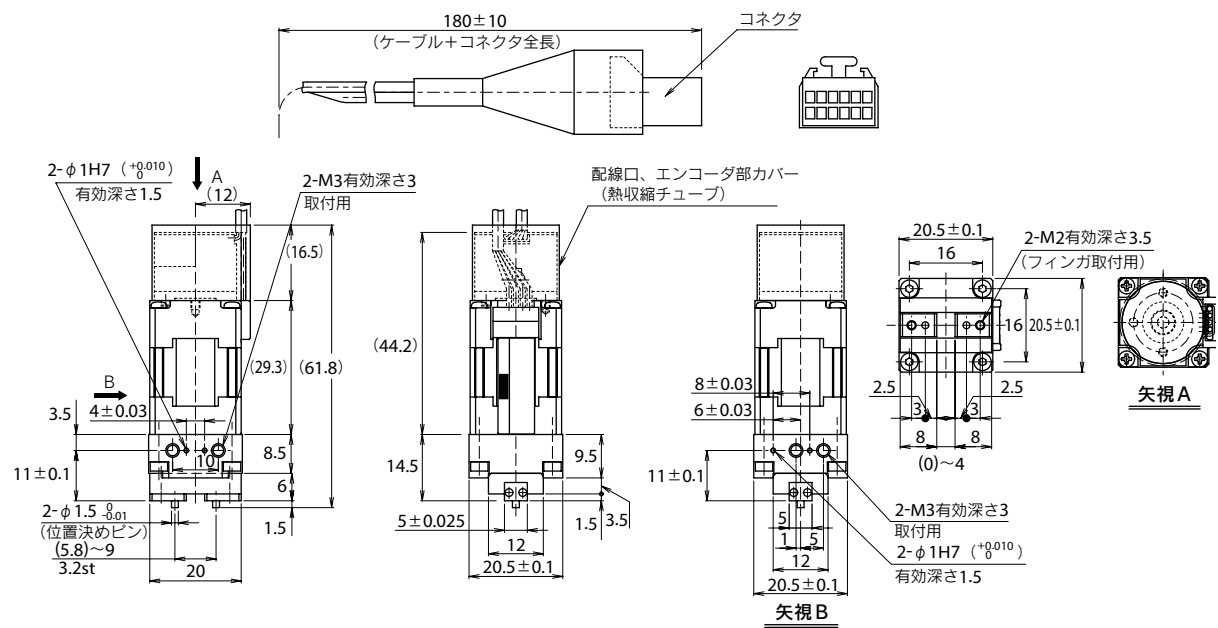
## ■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2005SS		
ガイド部	許容荷重	F	N	12
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.04
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.04
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	0.08
フィンガ	最大質量(1対)		g	10
	最大把持位置	L	mm	20
	最大オーバーハング	H	mm	20



- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。

## YRG-2005SS



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

- 垂直多関節ロボット YA
- 2次元ロボット LCM
- 単軸ロボット CX
- モービル系ロボット Robonty
- 小型単軸ロボット TRANSEVO
- 単軸ロボット FLIP-X
- 2次元単軸ロボット PHASER
- 面交ロボット XY-X
- スクラロボット YK-X
- ピック&プレイス YP-X
- クリーン グリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- ロボット ロボット
- パルズ列 ドライバ
- ロボット コントローラ
- 電動リッパ
- オプション

# YRG Series

シングルカムタイプ

# YRG-2010S/2815S/4225S

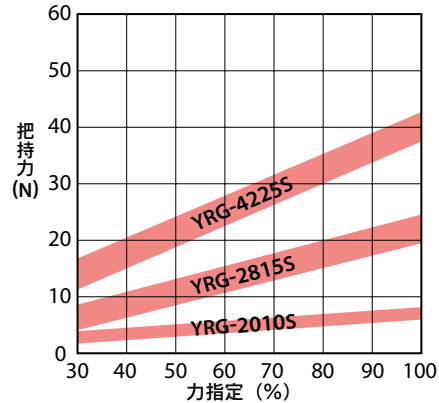


## 基本仕様

型名	YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型式	KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
最大連続定格 N	6	22	40
最小設定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
分解能 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
開閉ストローク mm	7.6	14.3	23.5
最大 mm/sec	100		
最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
分解能 % (mm/sec)	1 (1)		
最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm	±0.02		
ガイド機構	リニアガイド		
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.06	0.22	0.4
本体質量 g	160	300	580

- 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加からないように、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。

## 把持力と力指定(%)の関係

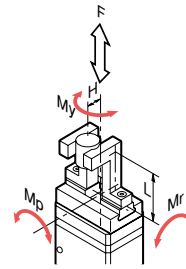


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

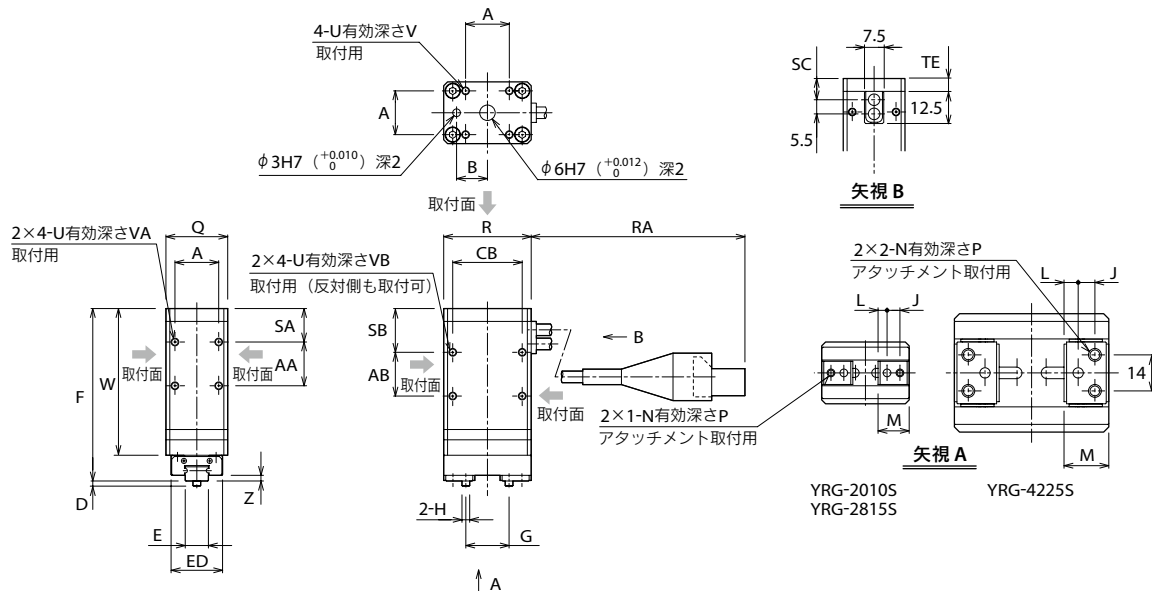
## 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S	
ガイド部	許容荷重	F N	450	350	600
	許容ピッチングモーメント	Mp N・m	0.7	0.5	1.1
	許容ヨーイングモーメント	My N・m	0.8	0.6	1.3
	許容ローリングモーメント	Mr N・m	2.3	2.8	8.6
フィンガ	最大質量(1対)	g	15	30	50
	最大把持位置	L mm	20	20	25
	最大オーバーハング	H mm	20	25	30

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## 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 <sub>0.05</sub>	20	71	8.4~16	φ3 <sub>0.01</sub>	5	3.5
YRG-2815S	24	24	14	15	38	2	14 <sub>0.05</sub>	25	78	9.6~23.9	φ3 <sub>0.01</sub>	6	4.3
YRG-4225S	36	25	13	20	50	3	24 <sub>0.05</sub>	40	86	12~35.5	φ4 <sub>0.012</sub>	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

ダブルカムタイプ

# YRG-2005W/2810W/4220W

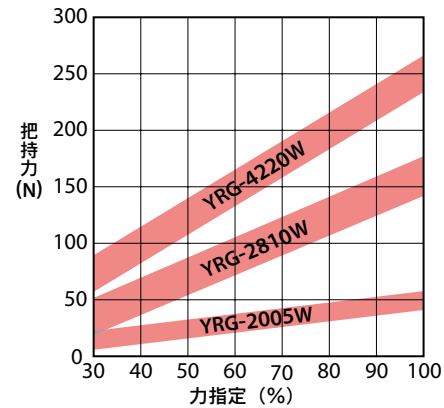


■ 基本仕様

型名	YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W	
型式	KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0	
把持力	最大連続定格 N	50	150	250
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)	30 (75)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)	1 (2.5)
開閉ストローク mm	5	10	19.3	
	最大 mm/sec	60	60	45
	最小設定 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)	20 (9)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.6)	1 (0.7)	1 (0.45)
速度		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>	0.5	1.5	2.5	
本体質量 g	200	350	800	

- 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加からないように、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。

■ 把持力と力指定(%)の関係

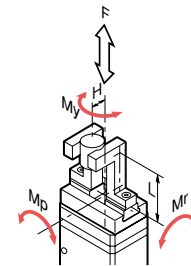


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

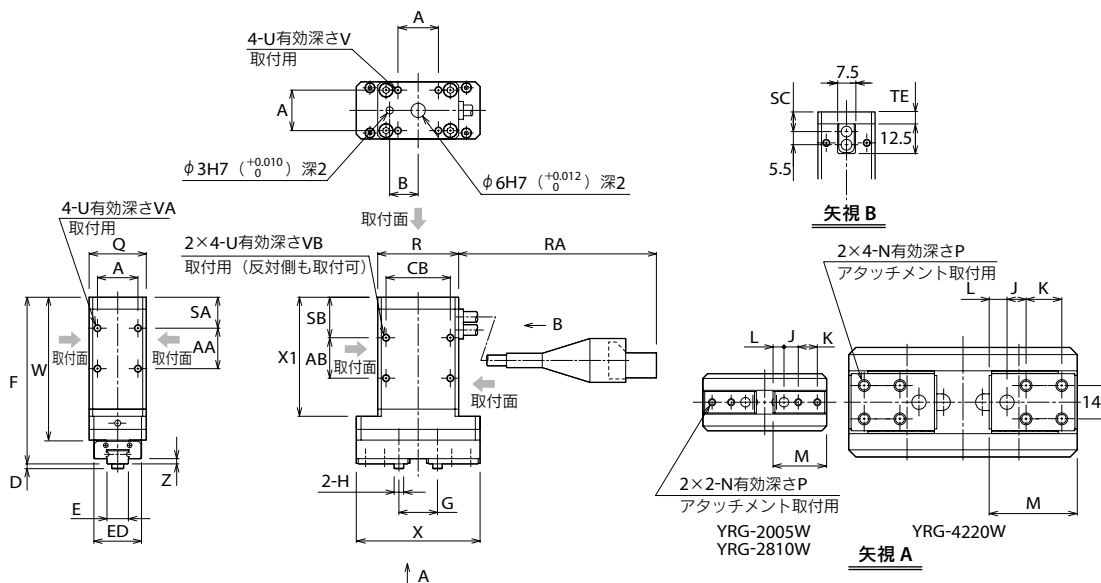
■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W		
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1000	2000
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	6.7	8.1	20.1
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4	4.8	12
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	5.1	7.8	25.9
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80	200
	最大把持位置	L	mm	30	30	50
	最大オーバーハング	H	mm	20	20	30

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



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 <sub>0.05</sub>	20	74	10.6~15.6	φ4 <sub>0.012</sub>	6	8	4.6
YRG-2810W	24	24	14	15	38	2	14 <sub>0.05</sub>	25	80	12.6~22.6	φ5 <sub>0.012</sub>	7	10	5.65
YRG-4220W	36	25	13	20	50	3	24 <sub>0.05</sub>	40	90	17.0~36.3	φ6 <sub>0.012</sub>	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

ねじタイプストレート形

# YRG-2020FS/2840FS



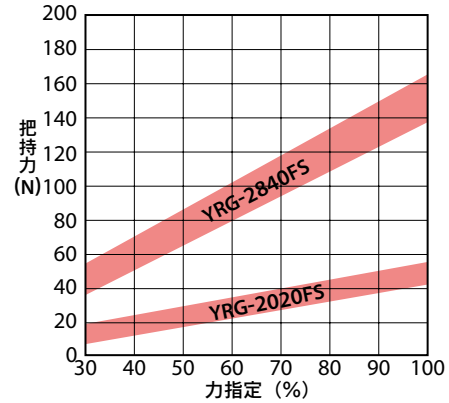
## ■ 基本仕様

型名	YRG-2020FS	YRG-2840FS	
型式	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0	
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	19	38
	最小設定 %	50	50
	分解能 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
速度	分解能 % (mm/sec)	1 (0.5)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50	50
	繰り返し位置決め精度 mm	±0.01	±0.01
ガイド機構	リニアガイド		
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.5	1.5	
本体質量 g	420	880	

● 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加からないように、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、フィンガを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。

## ■ 把持力と力指定(%)の関係

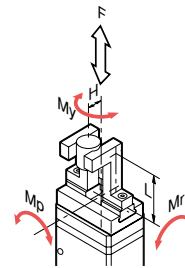


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

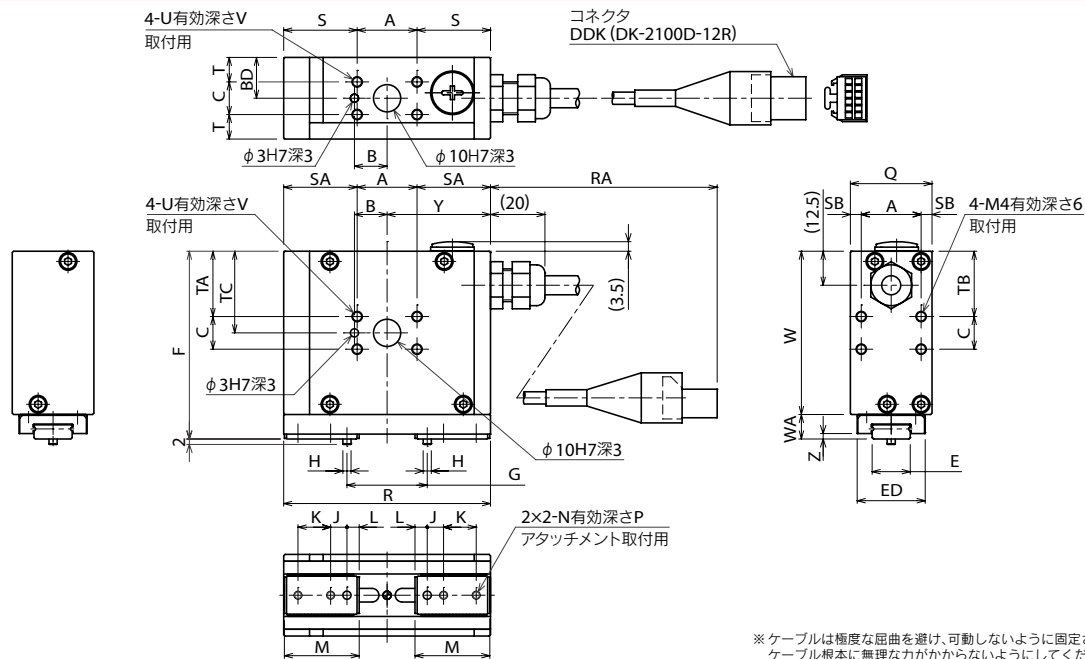
## ■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2020FS		YRG-2840FS	
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1300
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	7.3	12.7
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80
	最大把持位置	L	mm	30	30
	最大オーバーハング	H	mm	20	20

・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。  
 ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。  
 ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2020FS/2840FS



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

	A	B	BD	C	D	E	ED	F	G	H	J	K	L	M	N
YRG-2020FS	22	12	15	12	2	14 <sub>0.05</sub>	25	69	10.5-29.5	φ3 <sub>0.01</sub>	6	12	4.5	27.5	M3
YRG-2840FS	30	15	20	16	2	18 <sub>0.05</sub>	30	84	13-51	φ4 <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



ねじタイプティー形

# YRG-2020FT/2840FT

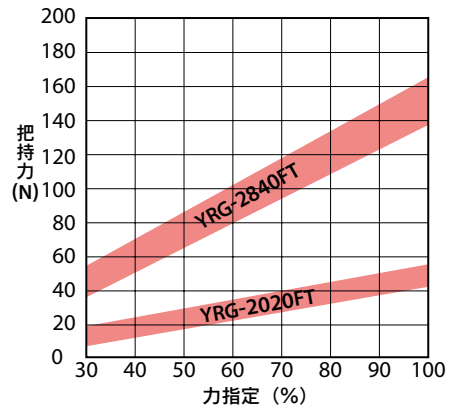


## 基本仕様

型名	YRG-2020FT	YRG-2840FT	
型式	KCF-M2014-A0	KCF-M2014-B0	
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	19	38
	最小設定 % (mm/sec)	50	50
	分解能 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
速度	最大把持速度 %	1 (0.5)	1 (0.5)
	最大 mm/sec	50	50
	最小設定 % (mm/sec)	50	50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.01	±0.01	
ガイド機構	リアガイド		
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.5	1.5	
本体質量 g	420	890	

- 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加からないように、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加からないように、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。

## 把持力と力指定(%)の関係

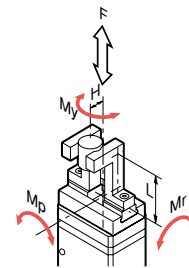


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

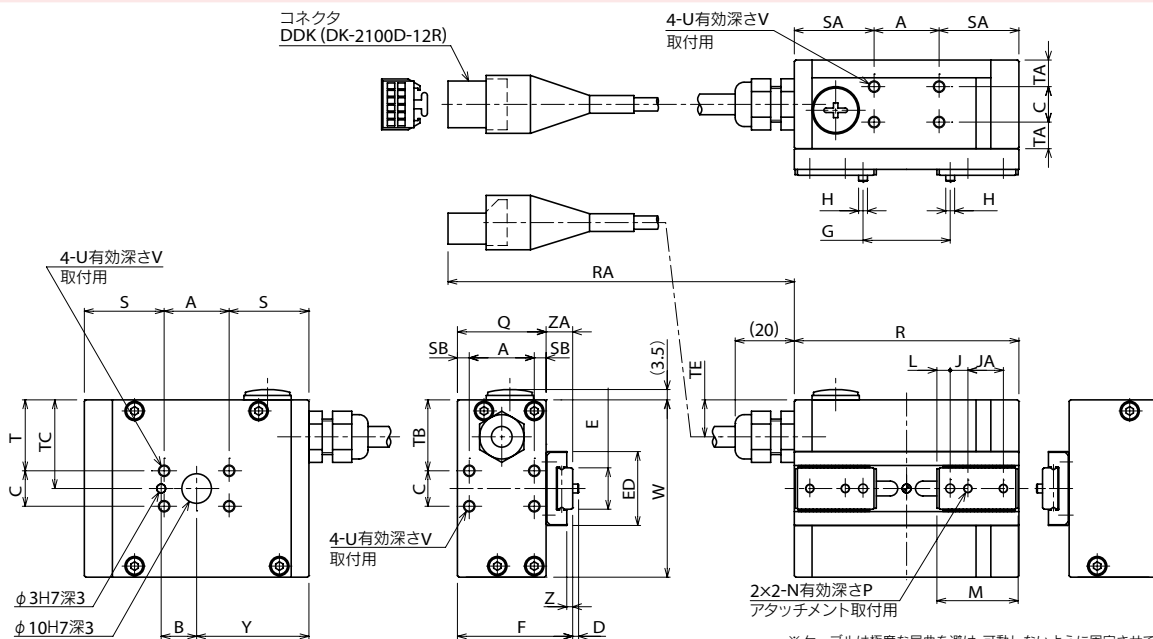
## 許容負荷・負荷モーメント

ガイド部	許容荷重			YRG-2020FT	YRG-2840FT
		F	N		
フィンガ	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	7.3	12.7
	最大質量(1対)		g	40	80
フィンガ	最大把持位置	L	mm	30	30
	最大オーバーハング	H	mm	20	20

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2020FT/2840FT



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

	A	B	C	D	E	ED	F	G	H	J	JA	K	L	M	N	P
YRG-2020FT	22	12	12	2	14 <sub>0 -0.05</sub>	25	39	10.5~29.5	φ3 <sub>0 0.01</sub>	6	12	12	4.5	27.5	M3	5
YRG-2840FT	30	15	16	2	18 <sub>0 -0.05</sub>	30	52	13~51	φ4 <sub>0 0.012</sub>	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

# YRG Series

三爪タイプ

# YRG-2004T



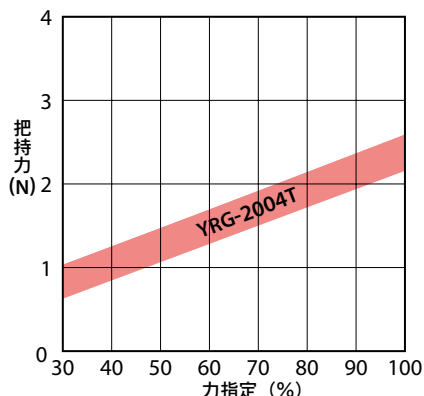
## ■ 基本仕様

型名	YRG-2004T	
型式	KCF-M2015-A0	
把持力	最大連続定格 N	2.5
	最小設定 (N)	30 (0.75)
	分解能 (N)	1 (0.025)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	100
	最小設定 (mm/sec)	20 (20)
	分解能 (mm/sec)	1 (1)
速度	最大把持速度 %	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	
本体質量 g	90	

- 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加からないように、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。

## ■ 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

		YRG-2004T	
フィンガ	許容荷重	N	6
	許容ピッチングモーメント	N・m	0.02
	最大質量(1対)	g	10
	最大把持位置	L mm	15

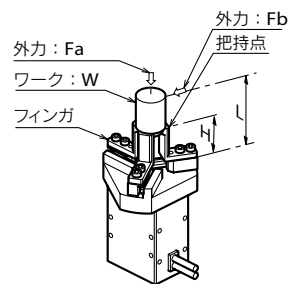
・ フィンガ取付面から距離Lのところを外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

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

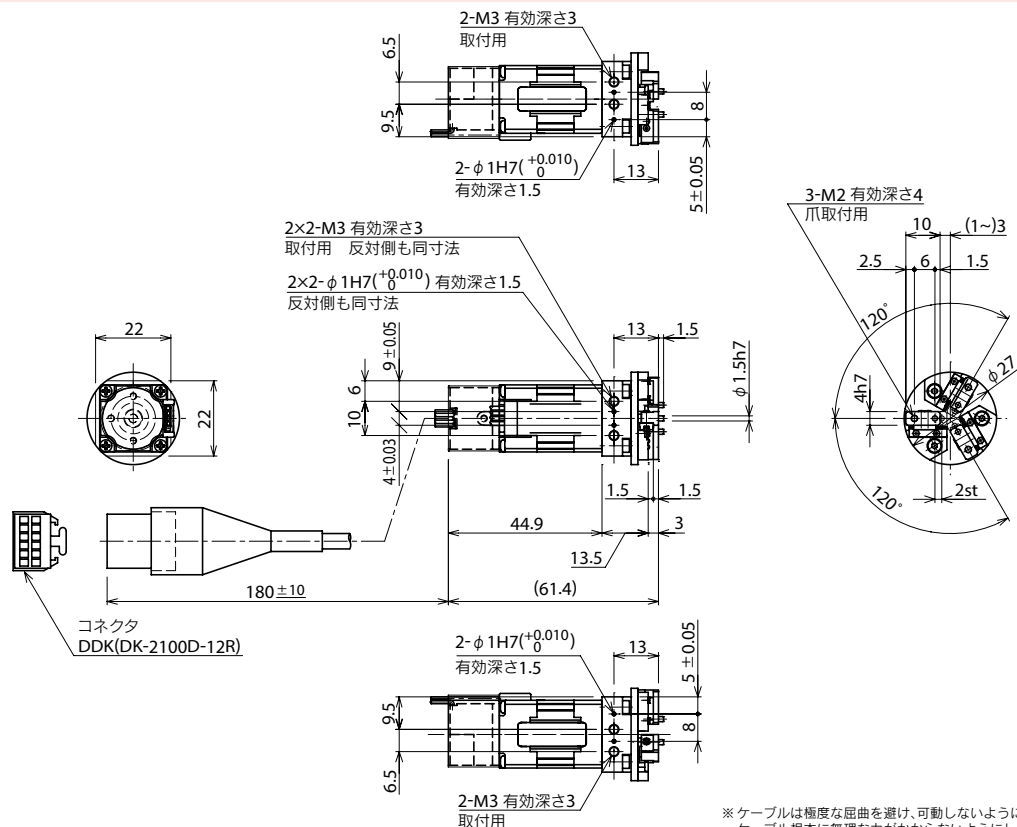
$$M = Fb \times L$$

W : ワークの質量 (Kg)  
 g : 重力加速度 (m/s<sup>2</sup>)  
 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-2004T



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

三爪タイプ

# YRG-2013T/2820T/4230T

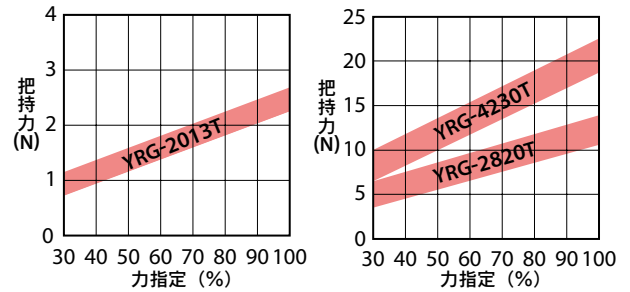


## ■ 基本仕様

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。

## ■ 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

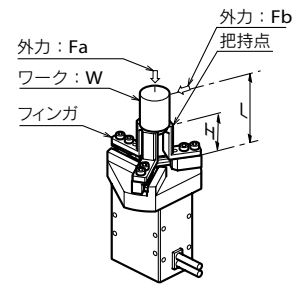
		YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T	
フィンガ	許容荷重	N	20	30	50
	許容ピッチングモーメント	N・m	0.1	0.2	0.4
	最大質量(1対)	g	20	30	50
	最大把持位置	L mm	20	30	40

・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/s<sup>2</sup>)  
 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

4-U有効深さV 取付用

φ3H7深2

φ6H7深2

2x4-Q有効深さR 取付用(反対側も取付可)

4-K有効深さL 取付用

コネクタ DDK (DK-2100D-12R)

4-K有効深さL 取付用

BF有効深さBG アタッチメント取付用

※ケーブルは極度な屈曲を避け、動かないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	A	B	C	D	E	F	G	H	HA	HB	J	K	L	N
YRG-2013T	50	19	34	24	50	19	42	17	13	13	17	M3	6	17
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-2013T	17	72	27	M3	6	17	17	M3	5	11.4~4.6	6.8st	12	10 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>
YRG-2820T	21	80	38	M4	8	24	24	M4	6	15.9~5.6	10.3st	15	10 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>
YRG-4230T	24	88	50	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9~6.6	15.3st	20	14 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>

	BB	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BJ	BK	BL
YRG-2013T	16	2.5	10	***	3x1-M3	8	2	φ3 <sup>0</sup> / <sub>-0.01</sub>	165±10	8.3
YRG-2820T	19.5	2.5	6	8	3x2-M3	6	2	φ3 <sup>0</sup> / <sub>-0.01</sub>	140±10	9.3
YRG-4230T	22.5	2.5	6	10	3x2-M4	8	3	φ4 <sup>0</sup> / <sub>-0.012</sub>	235±10	10.8



## ■ 電動グリッパ基本仕様

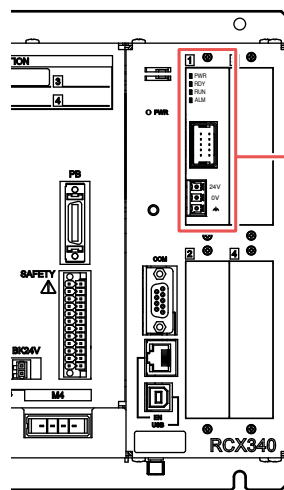
項目	仕様	
基本仕様	対応コントローラ	RCX320/RCX340
	グリッパ接続台数	最大4台
軸制御	制御方式	PTP動作
	最小設定単位	0.01mm
	位置表示単位	パルス、ミリ
	速度設定	20～100% (1%単位、プログラムで変更可能)
プログラミング	加速度設定	1～100% (1%単位、加速度パラメータによる設定)
	教示方式	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ ティーチングプレーバック オフラインティーチ (外部からのデータ入力)

## ■ グリッパ制御ボード仕様

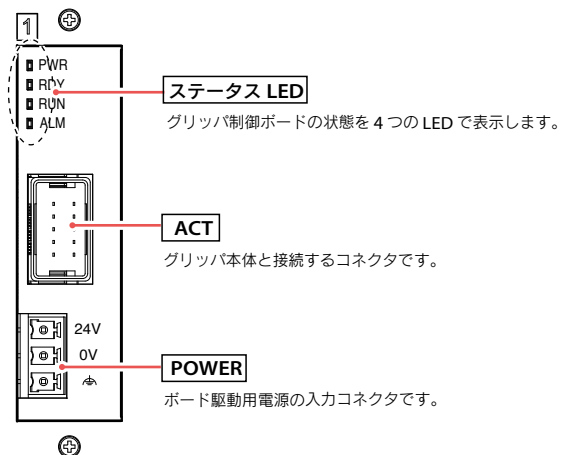
項目	仕様	
軸制御	制御軸数	1軸
	位置検出方式	光学式ロータリエンコーダ
	最小設定距離	0.01mm
	速度設定	パラメータ最高速度に対し20～100%にて設定
保護アラーム	過電流、過負荷、電圧異常、システム異常、位置偏差オーバー、フィードバックエラー etc.	
LEDステータス表示	POWER (緑)、RUN (緑)、READY (黄)、ALARM (赤)	
電源	駆動電源	DC 24V±10% 1.0A Max.

## ■ 各部名称と機能

### ■ RCX320/RCX340



コントローラ正面より見た図



# 付属品及びオプションパーツ

## YRG Series



### 標準付属品

● グリッパ制御ボード

型式	KCX-M4400-G0	RCX320
		RCX340

※ 24V電源コネクタ付きの型式です。

● グリッパ用ロボットケーブル



型式	3.5m	KCF-M4751-31	RCX320
	5m	KCF-M4751-51	
	10m	KCF-M4751-A1	

※ グリッパ用ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

● 中継ケーブル



型式	0.5m	KCF-M4811-11	RCX320	
	1m	KCF-M4811-21		
	1.5m	KCF-M4811-31		
	2m	KCF-M4811-41		
	2.5m	KCF-M4811-51		RCX340
	3m	KCF-M4811-61		
	3.5m	KCF-M4811-71		
	4m	KCF-M4811-81		

● 24V電源コネクタ



型式	KCF-M5382-00	RCX320
		RCX340

- 垂直多関節ロボット
- YA
- ユニコンパネモジュール
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーグルス機構
- Robotity
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- ユニコン単軸ロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スクラロボット
- YK-X
- ヒック&スレーブ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- ロボット
- ボタショナ
- パルズ列
- ドライバ
- ロボット
- コントローラ
- 電動グリッパ
- オプション