特點、規格表、訂購稱呼代號

特點

- 蝸桿與齒輪傳動
- ●訊號回饋功能
- 高精度



規格表

項目	型號	EDM 20	EDM 25	EDM 35	EDM 42		
夾持力	N	6.4 25 60 90					
旋轉角度	۰	180 °					
最高速度	° /s		600				
驅動方式			螺桿、齒輪				
使用溫度範圍	°C		5~40				
使用濕度範圍	%			35~85			
馬達尺寸		□ 20	20 🗆 25 🗆 35 🗆 42				
重複定位精度	0		±0.05				
齒隙(單側)	0	1	2.5				
空轉行程(單側)	0	0.1	0.3				
重量	kg	0.3	0.5 1.0 1.3				

註:1. 空轉行程:為修正往復運動所產生誤差時的參考值。

■ 訂購稱呼代號 EDM 20 - P - 03



1	代號	馬達尺寸
	20	□ 20
	25	□ 25
	35	□ 35
	42	□ 42

2	代號	驅動器			
	Р	P-servo (日規)			
● P-servo 詳見 P.6-1.105					

3	代號	線長 (m)
	01	1
	03	3
	05	5
	10	10

[●] 標配 3m

^{2.} 根據電線的長度、負載重量、安裝條件等,會造成速度與推力的變化,電線長度超過 5m 的場合,速度與推力每 5m 最多下降 10%。

型號選定順序

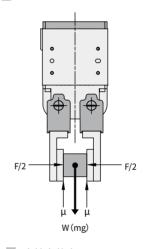
順序1 夾持力的確認 → 順序2 夾持點,外伸量的確認 → 順序3 確認作用在爪片上的外力 順序1 夾持力的確認

條件確認 → 所需夾持力的計算 → 由夾持力圖選定型號 → 夾持速度的選定

- 在工件重量的10~20倍以上來選擇型號。
 - ※詳細參考所需夾持力的計算。
 - ◎另外考慮到搬運工件的加速度及衝擊力等,必須設定 一個安全係數。

例:夾持力設定在工件重量的20倍以上的場合所 需夾持力 =0.2kg x 20 x 9.8m/s² ≒ 39.2N以上

所需夾持力的計算



如左圖所示夾持工件時 F:夾持力(N) μ:附件與工件間的摩擦係數 m:工件質量(kg) g:重力加速度(=9.8m/s) mg:工件重量(N)

工件不掉下的條件 Fµ>mg 因此 F> mg 安全係數為a'F則為 $F = \frac{mg}{m} \times a$

關於「工件重量的10~20倍以上」

本公司所推薦的「工件質量的10~20倍以上」是對於通過正常搬 運等時所產生的衝擊力,安全係數=4得出。

μ=0.2時	μ=0.1時
$F = \frac{mg}{2X0.2} \times 4 = 10 \times mg$	$F = \frac{mg}{2X0.1} \times 4 = 20 \times mg$
	<u> </u>

工件重量的10倍 工件重量的20倍 <參考>摩擦係數µ(隨使用環境,面壓等而不同)

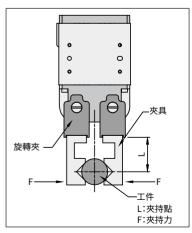
摩擦係數μ	附件與工件材質(基準)
0.1	金屬(表面粗糙度Rz3.2以下)
0.2	金屬
0.2以上	橡膠、樹枝etc

- 當摩擦係數比µ=0.2高的場合,為了安全起見,請選定本公司 推薦的工件重量的10~20倍以上的型號。
- ●考慮到搬運工件時大的加速度及衝擊力,有必要增大安全係數。

夾持力的表示

下圖的夾持力為2個爪片以及附件與工件完全接觸的狀態下, 夾持力用F表示。

外徑夾持狀態



工作的夾持點:L請在下圖的範圍內使用。

內徑夾持狀態

0 0 夾具 旋轉夾 __.. L:夾持點 F:夾持力

型號選定順序

順序2 夾爪配件(爪)慣性力矩的確認

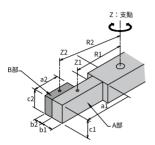
請確認夾爪配件相對z軸(支點)轉動時的總慣性力矩是否容許範圍內。根據夾爪的構成、形成分成幾部分計算。以下為分成2部分計算的 示例,請參考。

1.繞Z1軸(A重心)旋轉的慣性力矩(A部)

m1:A質量 (kg) a1、b1、c1:A部尺寸 (mm)

m1 (kg) = a1 × b1 × c1 × 比重 ×
$$10^6$$

IZ1 (kg·m²)= $\frac{\text{m1 } (a1^2 + b1^2) \times 10^6}{12}$



2.繞Z2軸(B重心)旋轉的慣性力矩

m2:B質量(kg) a2、b2、c2:B部尺寸 (mm)

m1 (kg) = a1 × b1 × c1 × 比重 ×
$$10^6$$

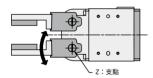
IZ1 (kg·m²) = $\frac{m2 (a2^2+b2^2) \times 10^6}{12}$

3.繞Z軸(支點)旋轉的總慣性力矩(B部)

R1:A點重心置夾爪開合支點的距離(mm) R2:B點重心置夾爪開合支點的距離 (mm)

$$I (kg \cdot m^2) = (IZ1 + m1R1^2 \times 10^6) + (IZ2 + m2R2^2 \times 10^6)$$

型號	容許慣性力矩(kg·m²)	質量(kg)
EDM 20	1.5×10 ⁻⁴	0.07
EDM 25	6.0×10 ⁻⁴	0.15
EDM 35	1.3×10 ⁻³	0.25
FDM 42	3.0×10 ⁻³	0.4



順序3 確認施加在夾爪上的外力

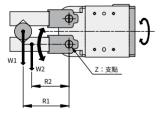
1.容許負載扭矩

請確認施加在各夾爪上的負載扭矩在最大容許負載扭矩之內。夾爪及工件質量產生的負載扭矩的計算方式如下。

m1:工件質量(kg) R1:工件重心至夾爪開合支點的距離(mm) m2:夾爪質量(kg) R2:工件重心至夾爪開合支點的距離(mm)

g:重力加速度(9.8m/s²)

$$T = (W1 \times R1 \times 10^{3}) + (W2 \times R2 \times 10^{3}) + (其他負載扭矩) = (m1g \times R1 \times 10^{3}) + (m2g \times R2 \times 10^{3}) + (其他負載扭矩)$$



● 在夾住工件的狀態下旋轉夾頭時所產生的離心力,以及水平移動時的加減速所產生的慣性力,都將 成為施加在夾爪上的負載扭 矩。 在這樣的情況下,請確認包括上述扭矩在內的總扭矩在最大容許負載扭矩之內。

型號	最大容許負載扭矩T	(N·mm)
EDM 20	0.05	
EDM 25	0.35	
EDM 35	0.70	
EDM 42	1.50	



2.容許推力負載

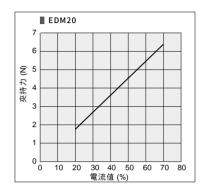
請確認夾爪開合軸推力方向負載在容許載荷之內。

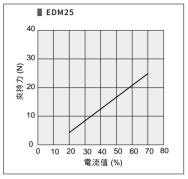
F = W1+	W2 +	(其他負載扭矩)
= m1g	+ m2g	+ (其他負載扭矩)

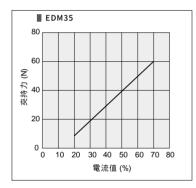
型號	容許推力負載F(N)
EDM 20	15
EDM 25	20
EDM 35	25
EDM 42	30

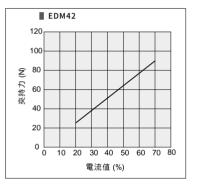
夾持力 - 電流值曲線圖、本體側面 / 底部螺紋孔安裝、重量表

▼ 夾持力 - 電流值曲線圖

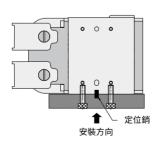


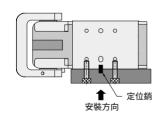




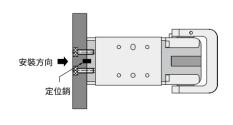


本體側面螺紋孔安裝





■本體底部螺紋孔安裝

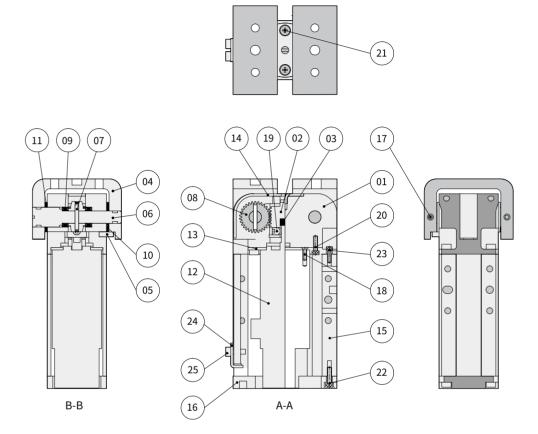


重量表

項目	型號	20	25	35	42
重量	kg	0.3	0.5	1.0	1.3

內部結構圖、零件材料表

EDM 20

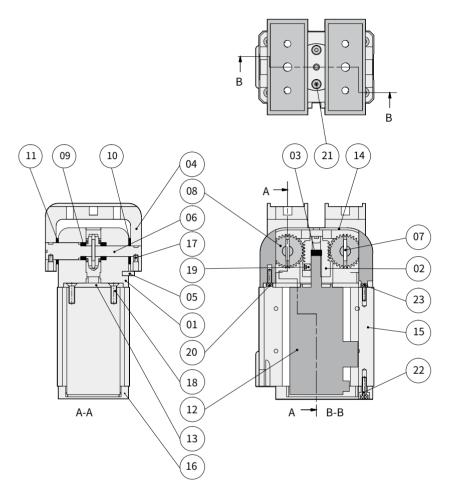


■ 零件材料表

編號	名稱	材質	編號	名稱	材質
01	本體	鋁合金	14	防塵蓋	鋁合金
02	螺桿	不銹鋼	15	外殼	鋁合金
03	螺桿墊片	塑鋼	16	底板	鋁合金
04	旋轉夾	不銹鋼	17	旋轉夾止付螺絲	合金鋼
05	旋轉夾固定銷	合金鋼	18	馬達固定螺絲	合金鋼
06	中心軸	不銹鋼	19	馬達止付螺絲	合金鋼
07	中心軸彈簧銷	訂製品	20	轉接板固定螺絲	合金鋼
08	齒輪	塑鋼	21	防塵蓋固定螺絲	合金鋼
09	徑向軸承	軸承鋼	22	底板固定螺絲	合金鋼
10	墊片(小)	鋁合金	23	本體固定螺絲	合金鋼
11	墊片(大)	鋁合金	24	線蓋板	不銹鋼
12	閉迴路馬達	訂製品	25	線蓋板固定螺絲	合金鋼
13	馬達轉接板	鋁合金	26		

內部結構圖、零件材料表

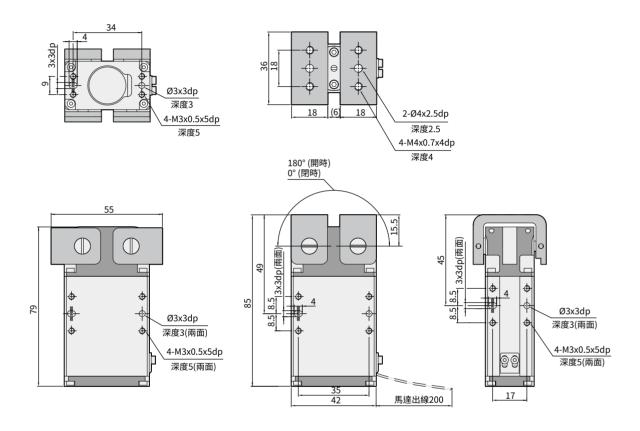
■ EDM 25 ~ 42



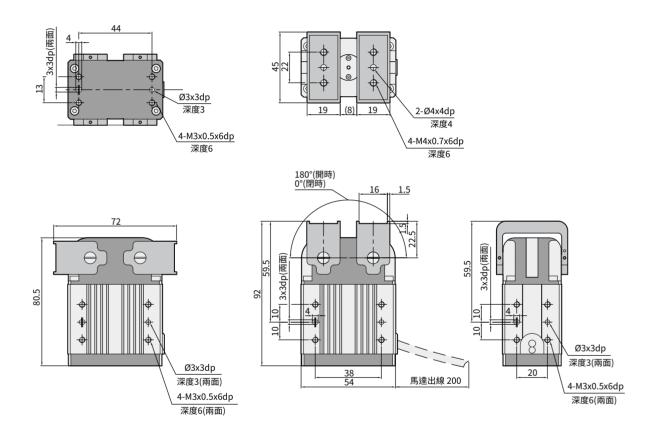
■ 零件材料表

編號	名稱	材質	編號	名稱	材質
01	本體	鋁合金	13	馬達轉接板	鋁合金
02	螺桿	不銹鋼	14	防塵蓋	鋁合金
03	螺桿墊片	塑鋼	15	外殼	鋁合金
04	旋轉夾	鋁合金	16	底板	鋁合金
05	旋轉夾固定銷	合金鋼	17	旋轉夾止付螺絲	合金鋼
06	中心軸	不銹鋼	18	馬達固定螺絲	合金鋼
07	中心軸彈簧銷	訂製品	19	馬達止付螺絲	合金鋼
08	齒輪	塑鋼	20	轉接板固定螺絲	合金鋼
09	徑向軸承	軸承鋼	21	防塵蓋固定螺絲	合金鋼
10	墊片(小)	鋁合金	22	底板固定螺絲	合金鋼
11	墊片(大)	鋁合金	23	本體固定螺絲	合金鋼
12	閉迴路馬達	訂製品	24		

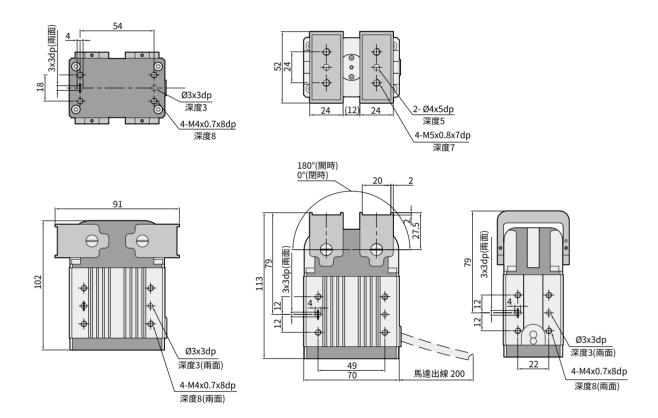
外觀圖形尺寸



外觀圖形尺寸



外觀圖形尺寸



外觀圖形尺寸

