# GRS-MEG
# GRS-MIG

スライド　2ツ爪　ソレノイドグリッパー　本体幅 30 mm

## ■型式項目

GRS – □ – 4 – □ – □ – □

| シリーズ | タイプ | | ストローク | | ドライバーボックス | | ケーブル長 | | オプション |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| GRS | MEG | 外径把持 | 4 | 4mm（片側2mm） | DBN | ドライバーボックス有り（NPN仕様） | N | 無し | 下記オプション価格表参照 |
| | MIG | 内径把持 | | | DBP | ドライバーボックス有り（PNP仕様） | P | 1m | |
| | | | | | N | ドライバーボックス無し | S | 3m | |
| | | | | | | | M | 5m | |
| | | | | | | | X□□ | 長さ指定 | |

CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

## ストローク別価格表（標準価格）

| ストローク（mm） | ドライバーボックス | 標準価格 |
|---|---|---|
| 4 | 無し | – |
| | 有り（付属） | – |

（注）ドライバーボックスの詳細は6-125ページをご参照ください。

## オプション価格表（標準価格）

| 名称 | オプション記号 | 参照頁 | 標準価格 |
|---|---|---|---|
| アクチュエーターケーブル長2m | **AC2** | 6-329 | – |
| アクチュエーターケーブル長5m | **AC5** | 6-329 | – |
| ケーブル取出し方向（上側） | **CJT** | 6-330 | – |
| ゴムカバー取付（クロロプレンゴム） | **RCH** | 6-334 | – |
| ゴムカバー取付（シリコーンゴム） | **RSL** | 6-334 | – |
| センサー1個取付（NPN仕様）（注1） | **S1N** | 6-334 | – |
| センサー2個取付（NPN仕様）（注1） | **S2N** | 6-334 | – |
| センサー1個取付（PNP仕様）（注1） | **S1P** | 6-334 | – |
| センサー2個取付（PNP仕様）（注1） | **S2P** | 6-334 | – |

（注1）ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
　　ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

## ケーブル長価格表（標準価格）

| 種類 | ケーブル記号 | |
|---|---|---|
| 標準タイプ | **P**(1m) | – |
| | **S**(3m) | – |
| | **M**(5m) | – |
| 長さ指定 | **X06**(6m) ～ **X10**(10m) | – |
| | **X11**(11m) ～ **X15**(15m) | – |

**選定上の注意**

(1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます（常時閉形）。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます（常時開形）。
(2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
(3) ソレノイドグリッパーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は 6-125 をご参照ください。
(4) グリッパーの選定方法は 6-27 をご参照ください。

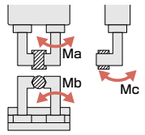
## メインスペック

| 項目 | | 内容 |
|---|---|---|
| 把持動作 | 最大把持力(N)（両側） | 20 |
| | 把持動作時間(s)（両側） | 0.03以下 |
| | 動作頻度(CPM) | 120 |
| ストローク（片側） | 最小ストローク(mm)（片側） | 2 |
| | 最大ストローク(mm)（片側） | 2 |

CPM：Cycle per minute

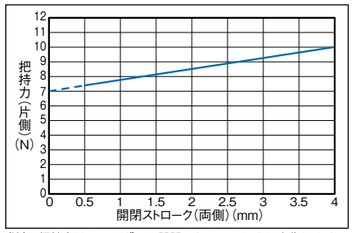
| 項目 | 内容 |
|---|---|
| 駆動方式 | 把持機構（チャック）：圧縮スプリング＋カム機構<br>解放機構（アンチャック）：ソレノイド電磁力＋カム機構 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.1mm |
| 原点復帰精度 | – |
| バックラッシ | 片側0.5mm以下 |
| ロストモーション | – |
| フィンガーガイド | すべり案内 |
| 静的許容モーメント | Ma：1.08N·m |
| | Mb：1.08N·m |
| | Mc：2.64N·m |
| 動的許容モーメント | – |
| | – |
| | – |
| 垂直方向許容荷重 | 240N |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85%RH以下（結露なきこと） |
| 保護等級 | IP20 |
| 耐振動・耐衝撃 | 4.9m/s² |
| 海外対応規格 | CEマーク、RoHS指令 |
| モーター種類 | – |
| エンコーダー種類 | – |
| エンコーダーパルス数 | – |
| 納期 | ホームページ［納期照会］に記載 |

## ■スライドタイプモーメント方向



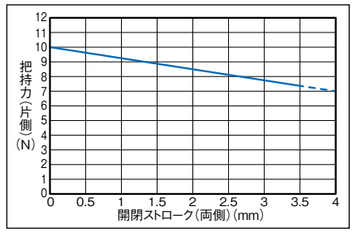

## 把持力と開閉ストロークの相関図

### 外径把持力（片側）



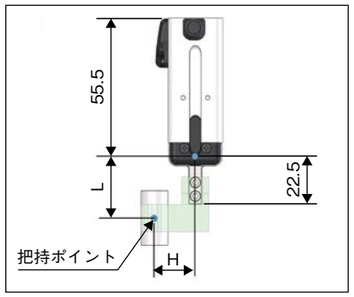

（注）把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

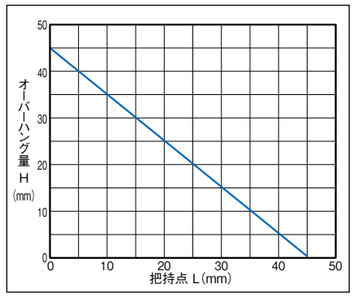
### 内径把持力（片側）




## 把持点距離の確認

フィンガー（爪）取付け面から把持ポイントまでの距離（L、H）をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



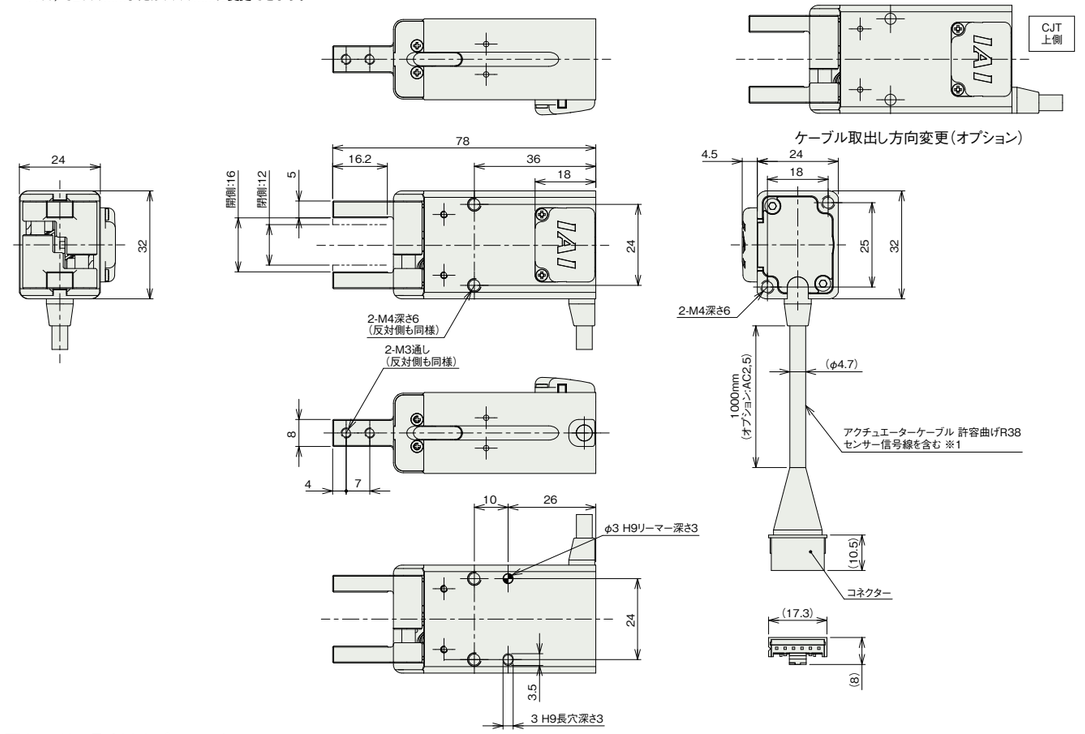

（注）制限範囲を超えた場合はフィンガー揺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となりますのでご注意ください。

IAI

## 寸法図

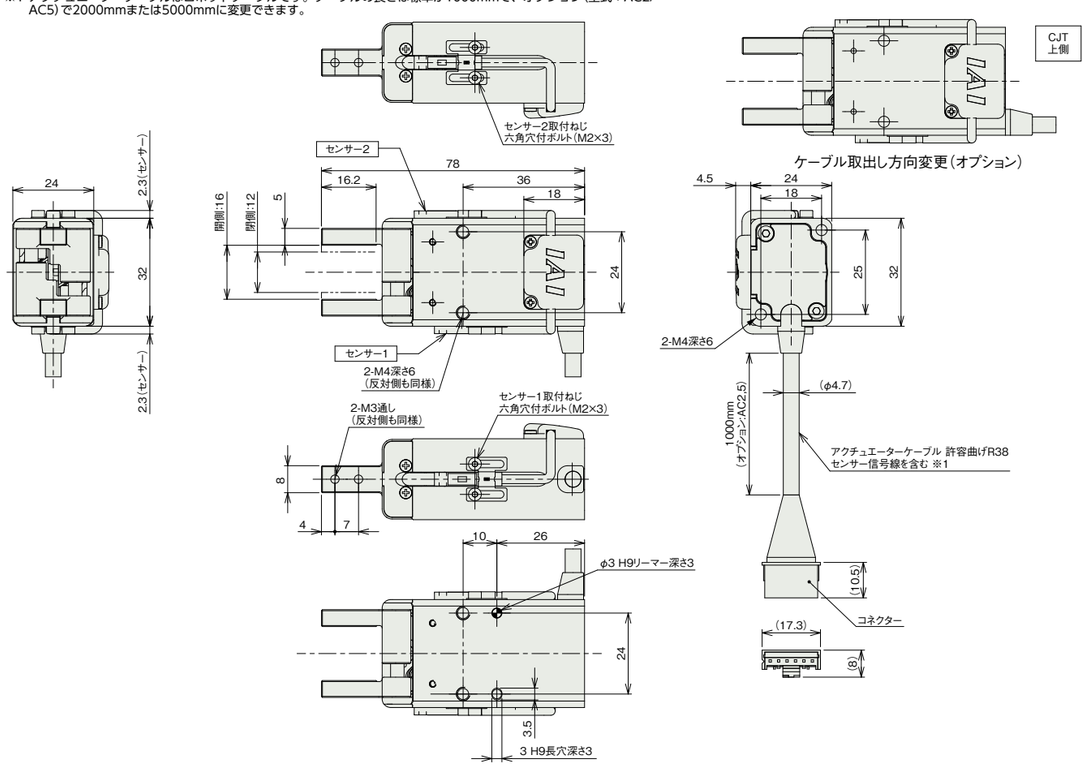
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式：AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



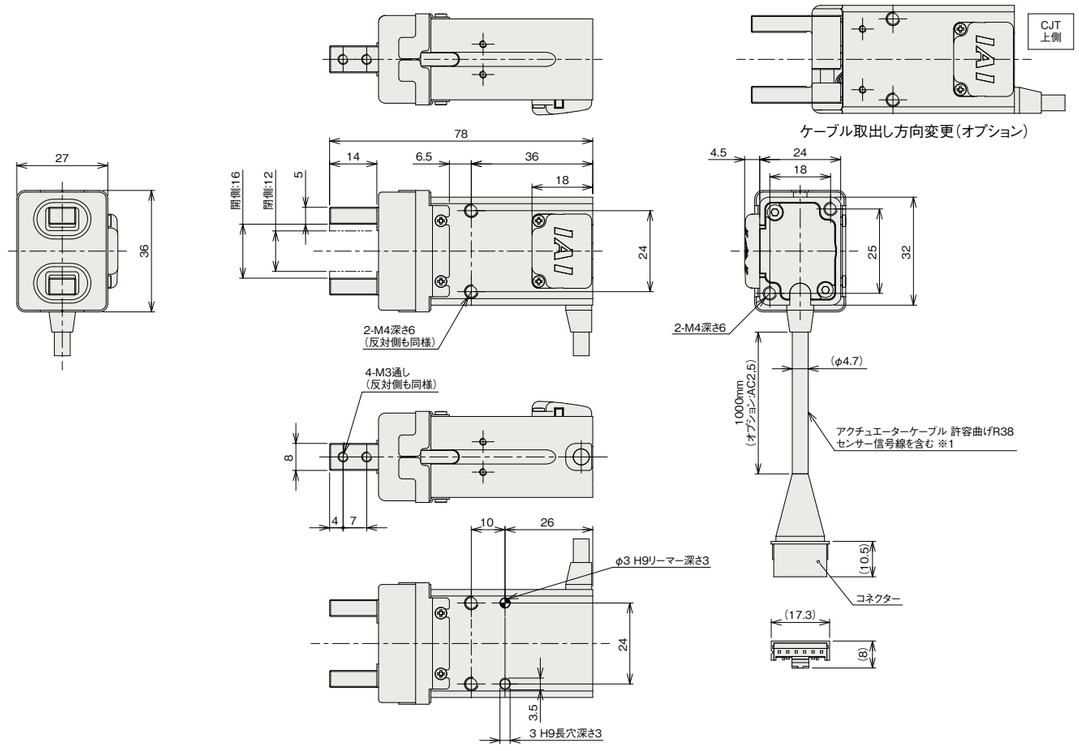

## ■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式：AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。




## ■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式：AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。




## ■質量

| 項目 | 内容 |
|---|---|
| 質量 | 0.27kg |

## 適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-125ページをご確認ください。