

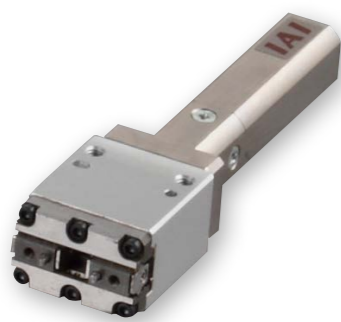
RCD-GRSNA

スライド 2ツ爪 本体幅 20mm 24V DCブラシレスモーター

■型式項目

RCD - GRSNA - I - 3 - 2 - 4 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	すべりねじリード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長
		I インクリメンタル	3W	2 2mm	4 4mm (片側2mm)	D3 DCON D6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 6-27 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	D3	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	N	-	-

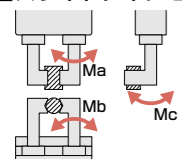
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
D3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
D6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 5
	最高速度 (mm/s) (片側) 67
アプローチ動作	最低速度 (mm/s) (片側) 5
	定格加減速度 (G) (片側) 1
	最高加減速度 (G) (片側) 1
	ブレーキ仕様
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf) -
	最小ストローク (mm) (片側) 2
ストローク (片側)	最大ストローク (mm) (片側) 2

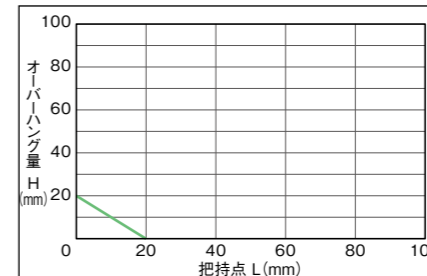
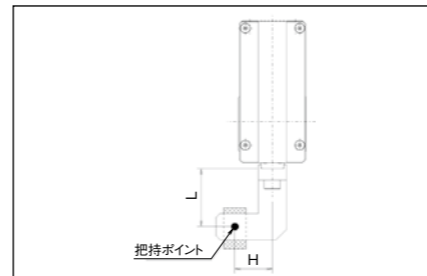
項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロストモーション	片側0.25mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.04N·m Mb : 0.04N·m Mc : 0.07N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	480 pulse/rev
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

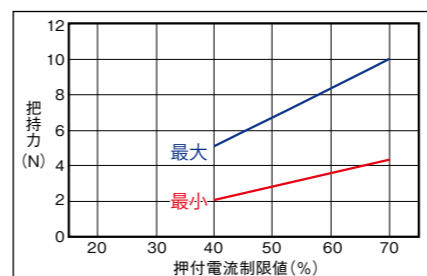
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に影響を及ぼす原因となります。

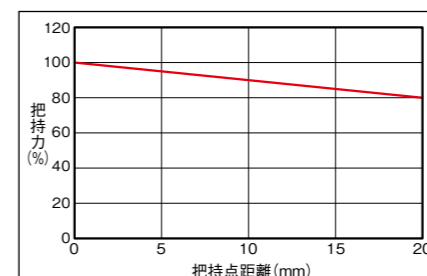
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が 0 の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数値です。
(注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が 5mm/s 固定となります。

■把持点距離と把持力の目安

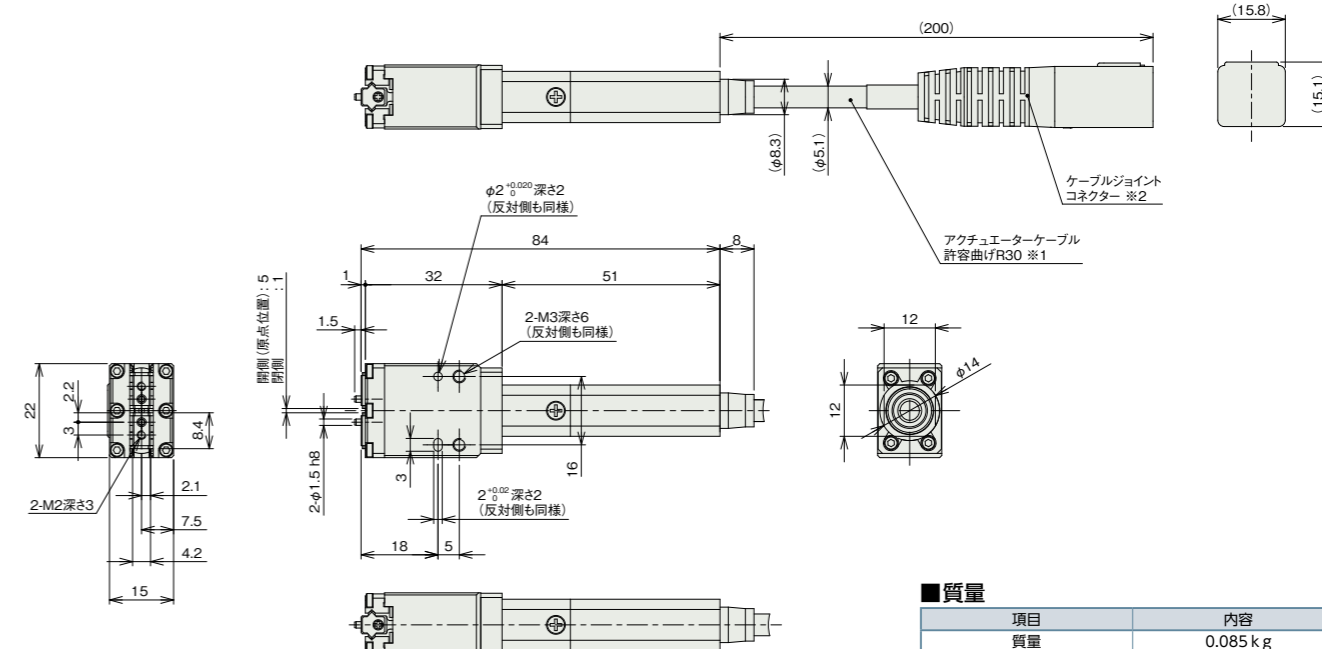


(注) 最大把持力を 100% とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 モーター・エンコーダーケーブルに接続します。

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



■質量

項目	内容
質量	0.085 kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM								
D3CON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512	-	8-229
D3CON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-103

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) 簡易アプユニットの対応はありません。

