RCP4-GRSLL

スライド　2ツ爪　本体幅 70 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSLL - I - 35P - 30 - 22 - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	30 1/30	22 22mm (片側11mm)	P3 PCON MSEL P5 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	下記オプション価格表参照

CE　RoHS 10

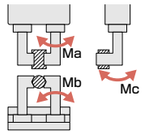
水平　垂直　横立て　天吊り

メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	2.52相当
把持動作	最大把持力(N)(両側)	140
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	125
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	11
	最大ストローク(mm)(片側)	11

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシ	片側0.4mm以下(但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：3.8N·m
	Mb：5.5N·m
	Mc：9.5N·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)	558N
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/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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	800 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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
22	–

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1m仕様	AC1	6-321	–
防錆黒色被膜処理	AR	6-321	–
原点逆仕様	NM	6-326	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	–	–
	X11(11m) ~ X15(15m)	–	–
	X16(16m) ~ X20(20m)	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	–	–
	R04(4m) ~ R05(5m)	–	–
	R06(6m) ~ R10(10m)	–	–
	R11(11m) ~ R15(15m)	–	–
	R16(16m) ~ R20(20m)	–	–

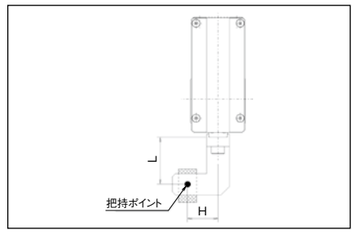
(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

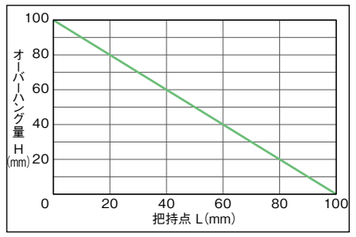
選定上の注意

(1) 「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。
(2) 「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。
(3) 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。
(4) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
(5) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

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。

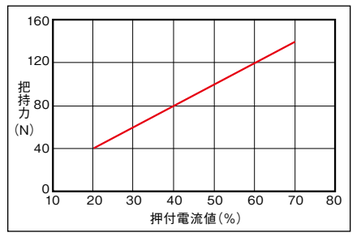




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

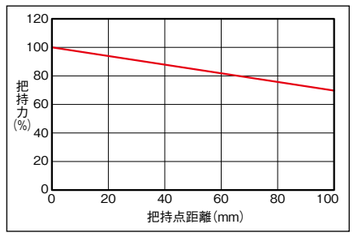
把持力

■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) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(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

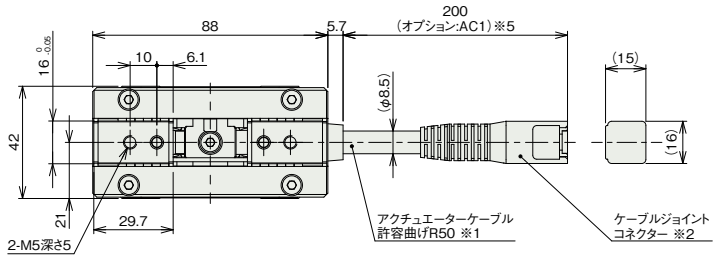


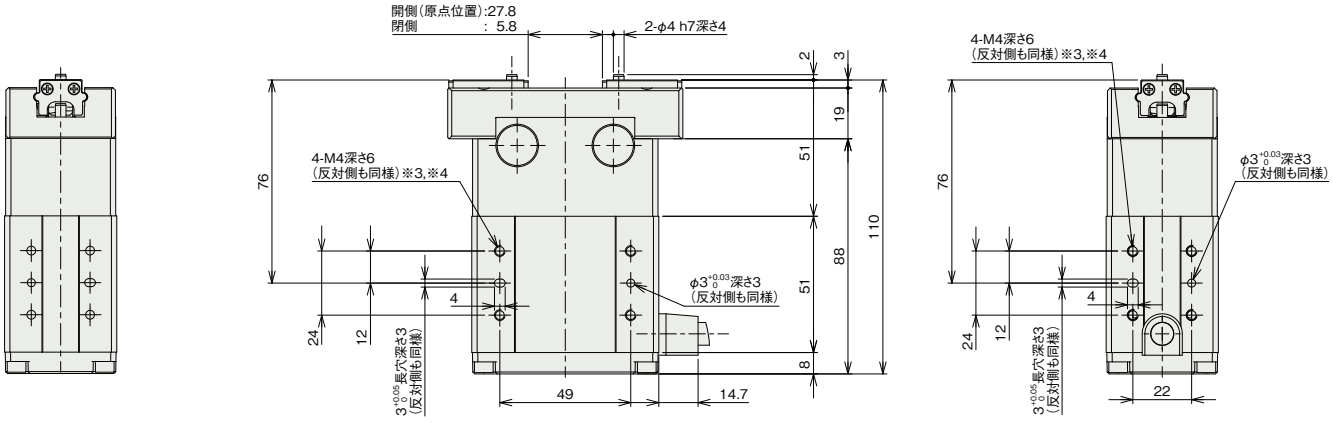
(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

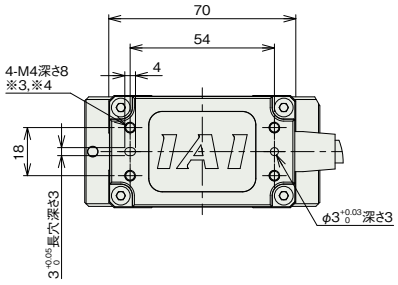
寸法図

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。
※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式：AC1)で1000mmに変更できます。
(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。







■質量

項目	内容
質量	1.0kg

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													
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-217
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。