

# RCP6-GRT7B

バッテリーレスアプソ  
スライド  
2ツ爪  
本体幅  
120mm  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP6 - GRT7B - WA - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比パターン	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	WA	28P パルスモーター	1 送りねじ リード2mm ブリー減速比1.25 2 送りねじ リード2mm ブリー減速比2.5	40 40mm 80 80mm	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
40	-
80	-

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	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-321	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-321	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-322	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-322	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-322	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-322	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-322	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-322	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-322	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-322	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) アクチュエーター・コントローラ間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラ間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

(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。  
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「R-B」=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**

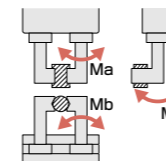
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	2 2
	ブリー減速比	1.25 2.5
把持動作	最大把持力(N)(両側)	150 300
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5 5
	最高速度(mm/s)(片側)	120 60
アプローチ動作	最低速度(mm/s)(片側)	5 5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3 0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3 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)	20 20
	最大ストローク(mm)(片側)	40 40

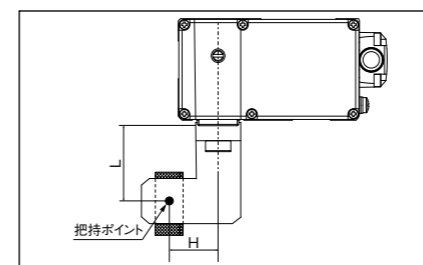
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 7.5N·m
	Mb: 7.5N·m
	Mc: 15.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	8192 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

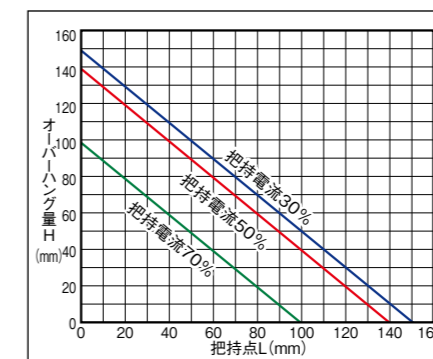


把持点距離の確認

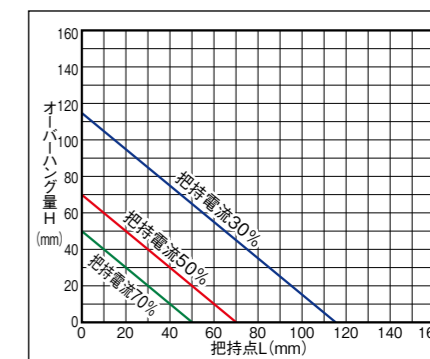
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



減速比: 1

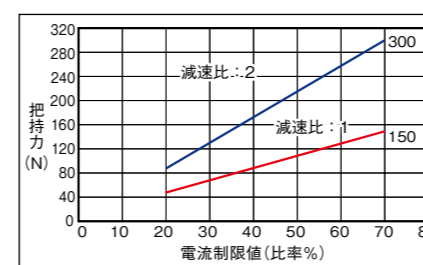


減速比: 2



(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。

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。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。

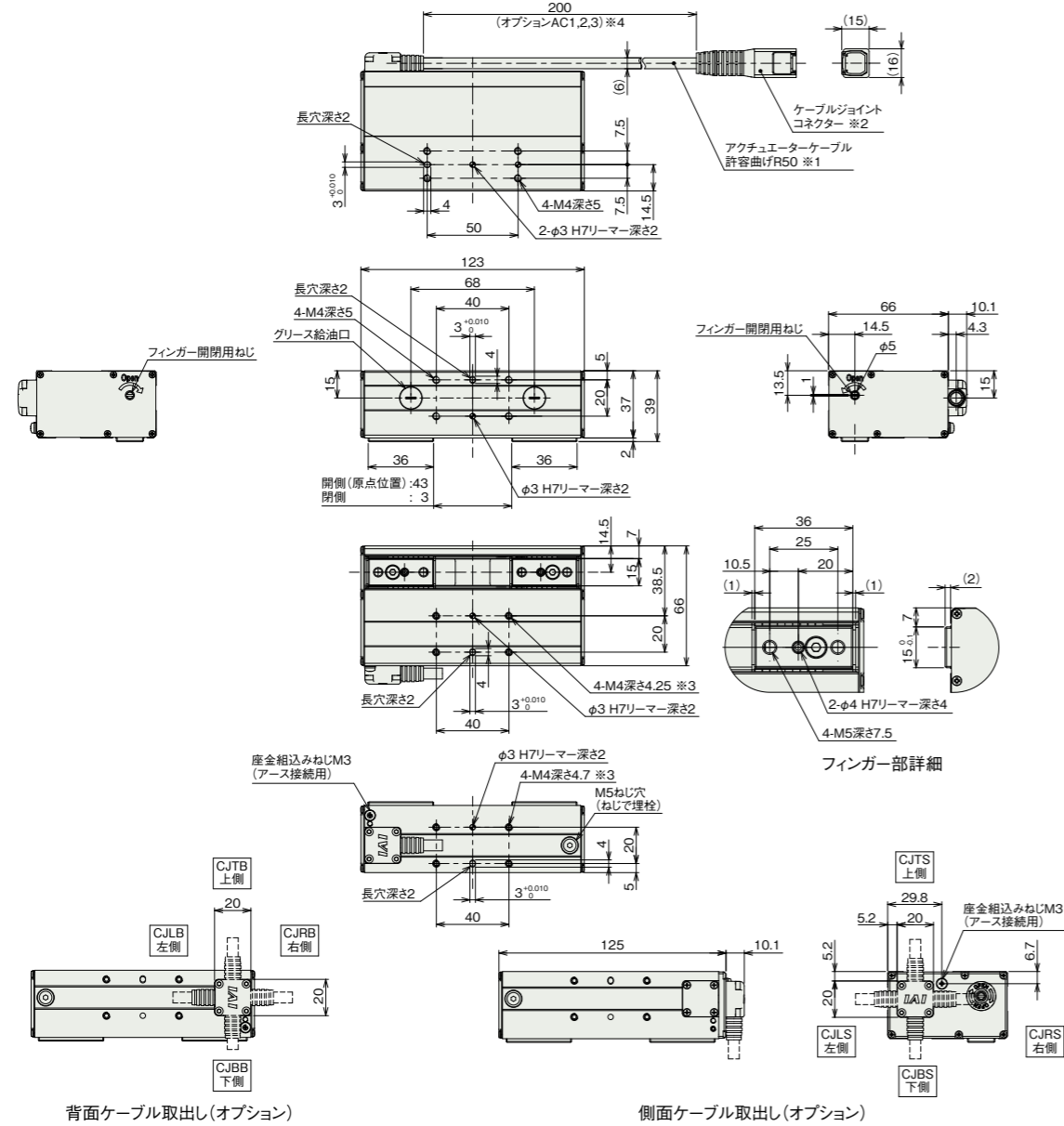
寸法図

■40ストローク

- ※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 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付け面として使用する場合は取外してください。
- ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。

(注) フィンガーは開閉が原点となります。

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



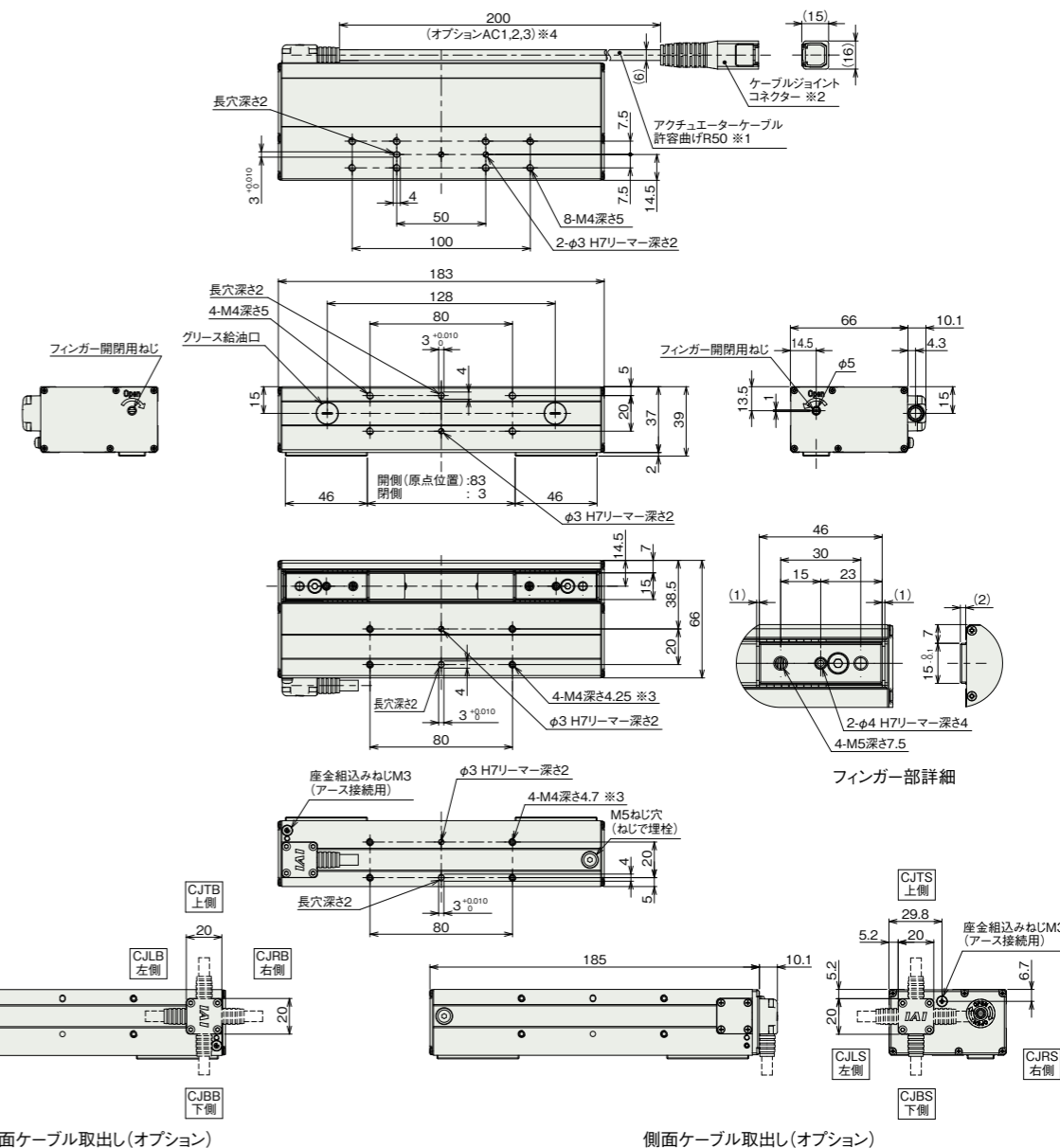
■質量

ストローク	40
質量(kg)	0.68

■80ストローク

- ※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 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付け面として使用する場合は取外してください。
- ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。

(注) フィンガーは開閉が原点となります。



■質量

ストローク	80
質量(kg)	0.84

■適用コントローラー

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確認ください。

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

