

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



- (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。

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)	-	-

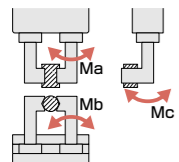
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 D3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 D6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側) 67
	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	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) 2
	最大ストローク(mm)(片側) 2

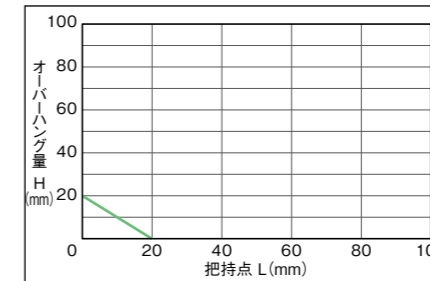
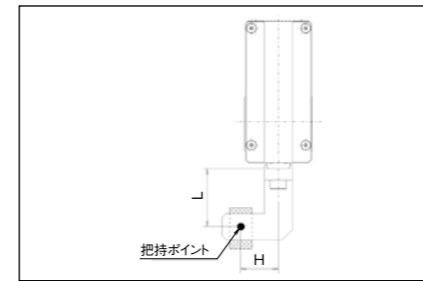
項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロストモーション	片側0.25mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 0.04N·m
	Mb: 0.04N·m
	Mc: 0.07N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパ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

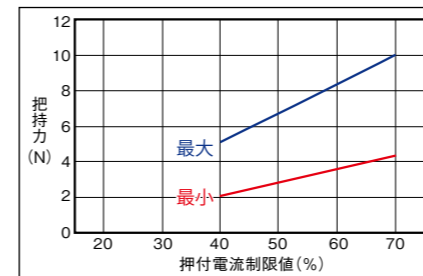
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

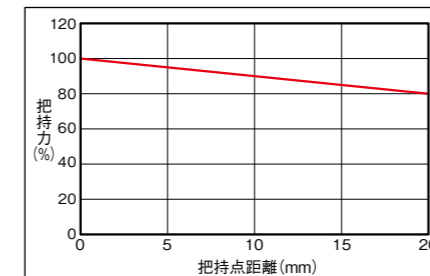
把持力

■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) 目安の数字です。
 (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

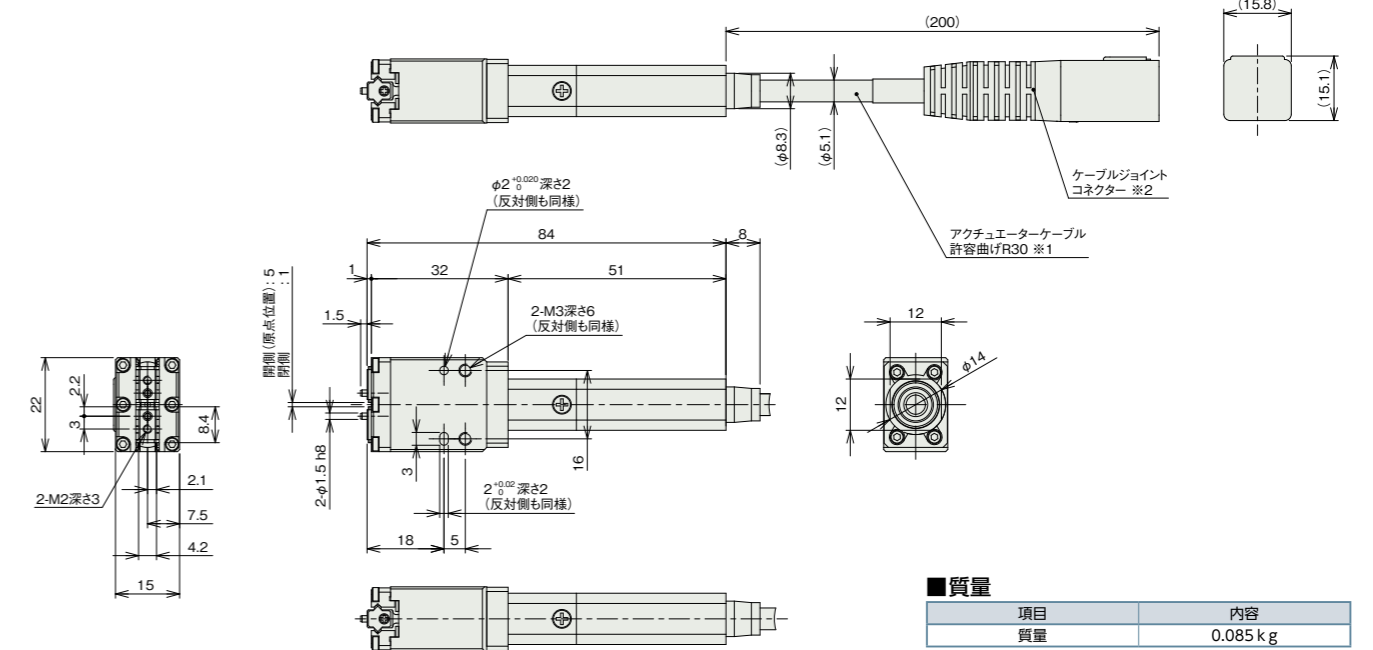


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

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 2次元 CAD 3次元 CAD



■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						その他																
DCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512	-	8-233	
DCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-247	
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	-	8-105

(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) 簡易アプソユニットの対応はありません。