

# RCP2-GRHB

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24Vパルスモーター

■型式項目

**RCP2 - GRHB - I - 42P - 2 - 40**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 2 送りねじ リード2	ストローク 40 40mm (片側20mm)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 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	オプション 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	-

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
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-322	-
フランジブラケット	FB	6-323	-
シャフトブラケット	SB	6-328	-

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) P3はロボットケーブルです。

**選定上の注意**

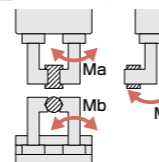
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード(mm) 2相当	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	200
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
	最高速度(mm/s) (片側)	100
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)	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)	20
	最大ストローク(mm) (片側)	20

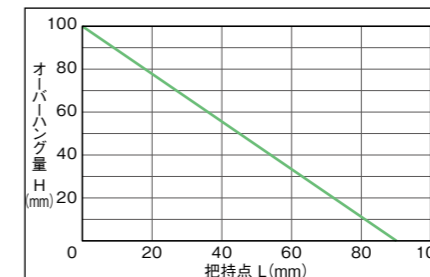
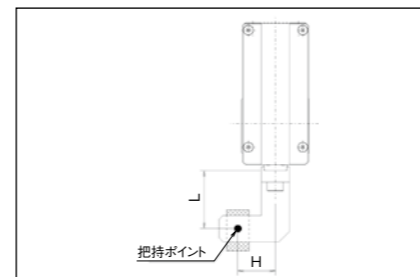
項目	内容	
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
原点復帰精度	-	
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)	
ロストモーション	0.15mm以下	
リニアガイド	有限ガイド	
静的許容モーメント	Ma	15.7N·m
	Mb	26.4N·m
	Mc	59.8N·m
動的許容モーメント	-	-
	-	-
	-	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-	
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800pulse/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

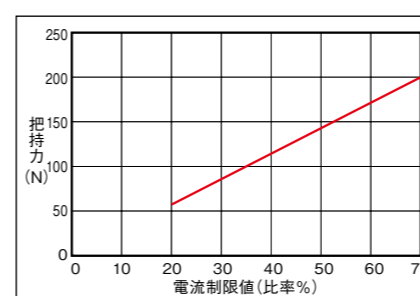
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

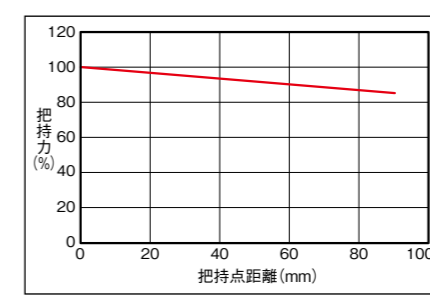
■把持力

■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。

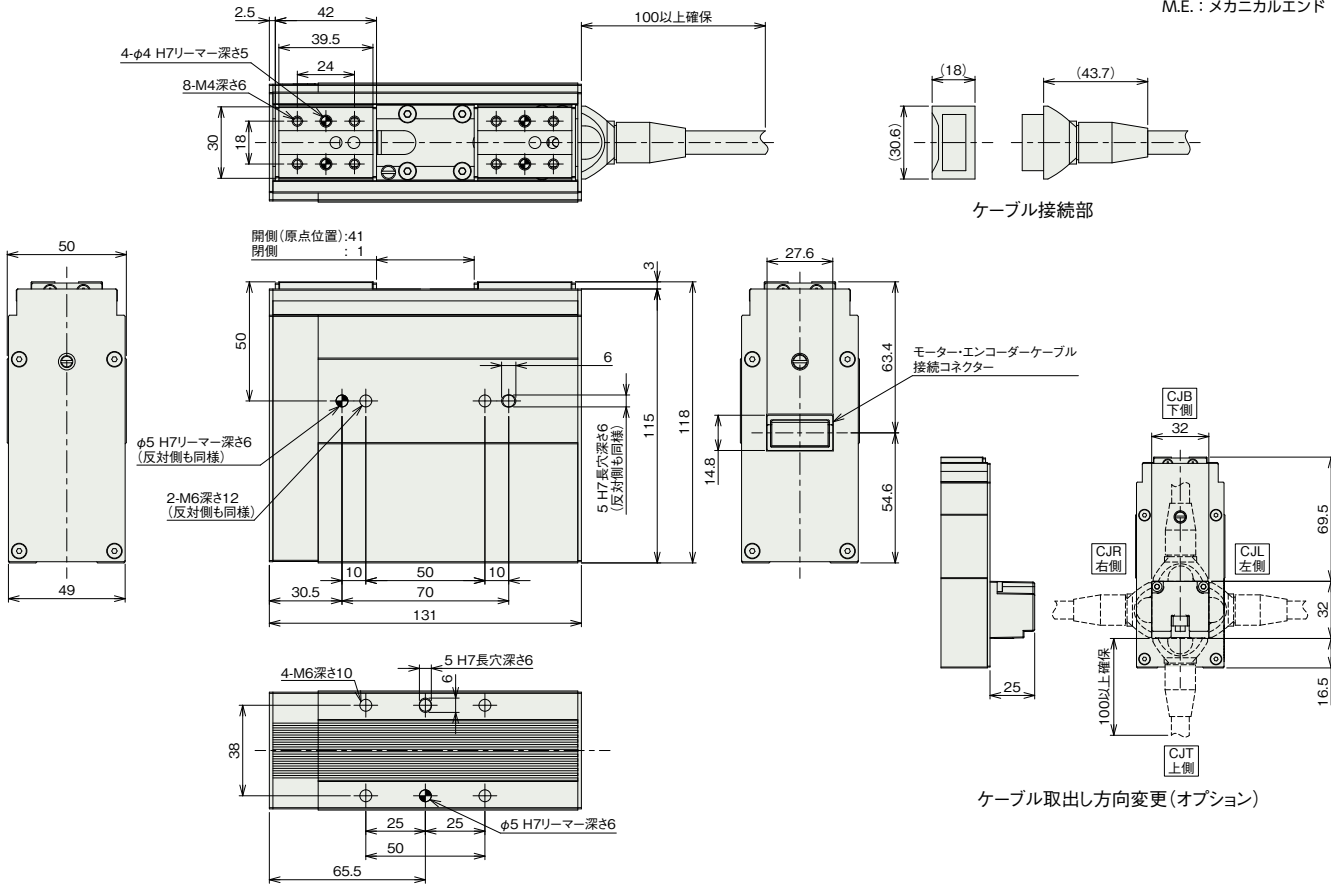
■把持点距離と把持力の目安



(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。

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド



■質量

項目	内容
質量	1.5kg

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
				ポジションナー	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  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		※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。