

RCP2-GRHM

スライド 2ツ爪 本体幅
120 mm 24V
パルス
モーター

■型式項目										
RCP2	-	GRHM	-	I	-	35P	-	2	-	32
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類	-	モーター種類	-	リード	-	ストローク
	I	インクリメンタル		35P	パルスマーター	35	送りねじ	2		32 (片側16mm)
							適応コントローラー			
							P3 PCON MSEL			
							P5 RCON RSEL			
								N 1m 3m 5m		
								S 3m		
								M 5m		
							X 長さ指定			
							R ロボットケーブル			



ストローク別価格表(標準価格)	
ストローク(mm)	標準価格
32	—

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。実際に搬出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。
(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ページをご参考ください。
(4) 電気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「！」になります。

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	6-330	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-330	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-330	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-330	—
フランジブレケット	FB	6-331	—
シャフトブレケット	SB	6-336	—

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)	—	—

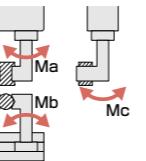
(注) P3はロボットケーブルです。

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) 把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)
	5 100
アプローチ動作	最低速度(mm/s)(片側) 定格加減速度(G)(片側)
	5 0.3
ブレーキ	最高加減速度(G)(片側) ブレーキ仕様 ブレーキ保持力(kgf)
	0.3 —
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側) 最大ストローク(mm)(片側)
	16 16

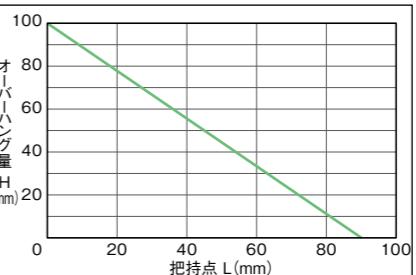
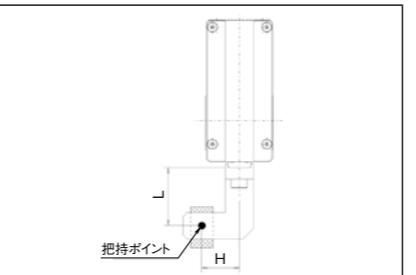
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時間側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 11.7N·m
	Mb : 16.7N·m
	Mc : 46.5N·m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	390N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスマーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	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

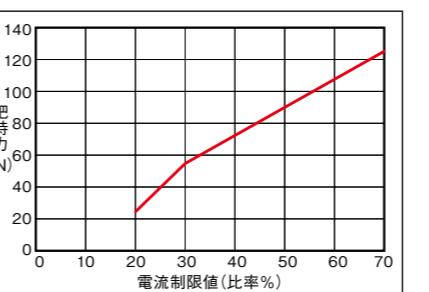
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



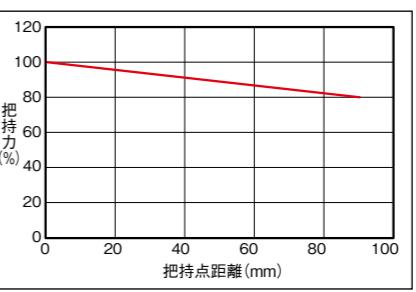
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

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。



(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。

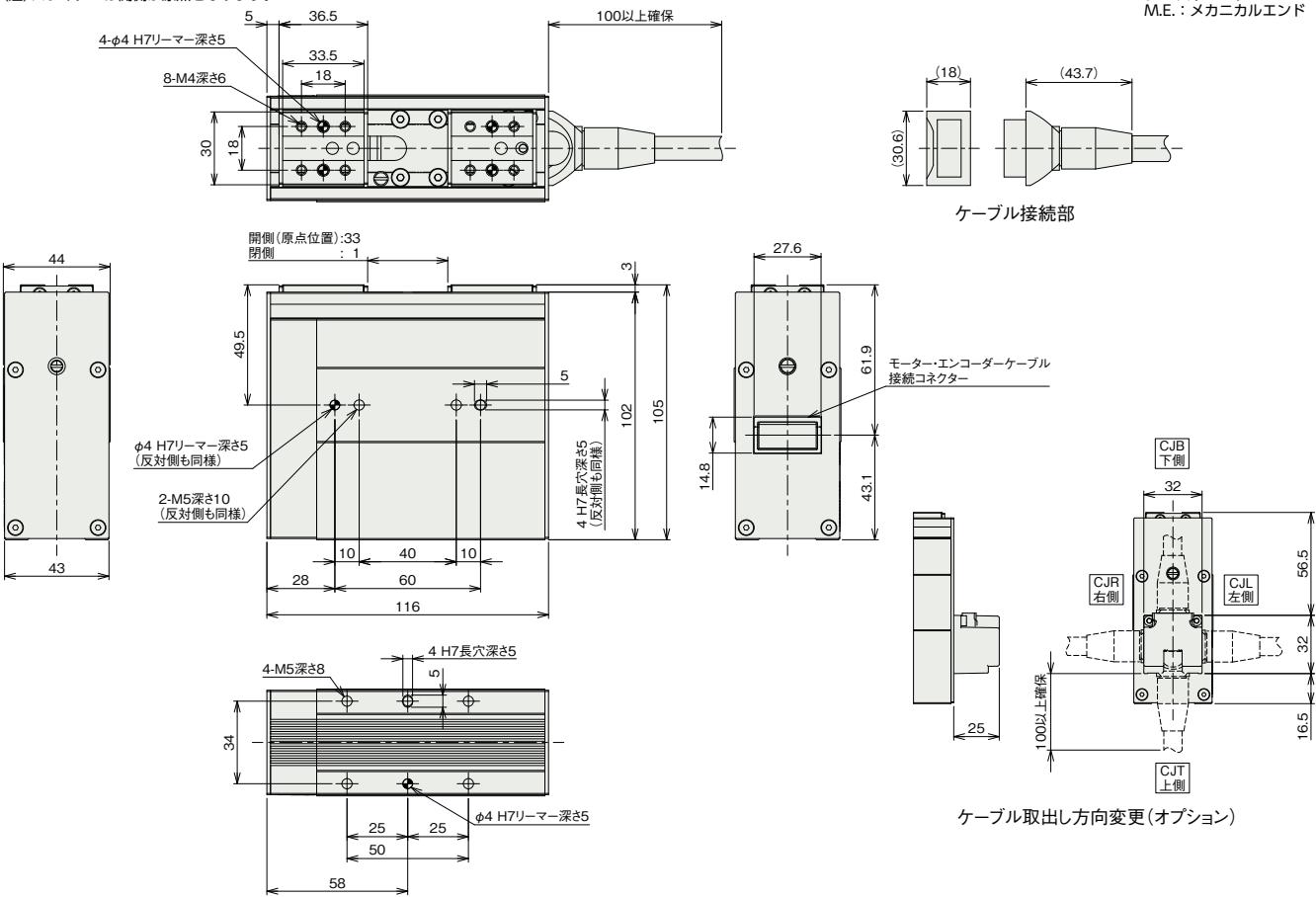
寸法図

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

(注)スライダーは開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	1.14kg

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	DV	CC	CIE	CIT	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)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
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。