

RCP2-GRHM

スライド2ツ爪本体幅120mm24v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	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I1 インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	2 送りねじ リード2	32 32mm (片側16mm)	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

ストローク別価格表(標準価格)	
ストローク(mm)	標準価格
32	—

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	—
フランジブラケット	FB	6-331	—
シャフトブラケット	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。

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。

(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。

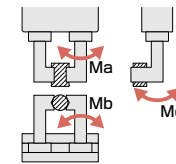
(4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

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)	125
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
	最高速度(mm/s)(片側)	100
	最低速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
	ブレーキ仕様	—
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	—
	最小ストローク(mm)(片側)	16
ストローク(片側)	最大ストローク(mm)(片側)	16

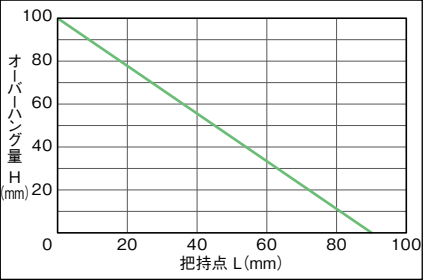
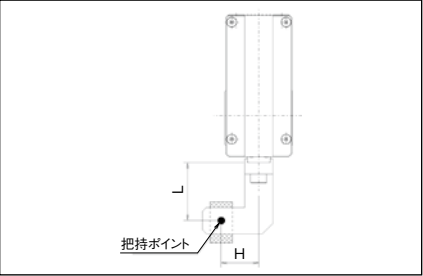
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 11.7N・m
	Mb : 16.7N・m
	Mc : 46.5N・m
動的許容モーメント	—
	—
	—
垂直方向許容荷重	390N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー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

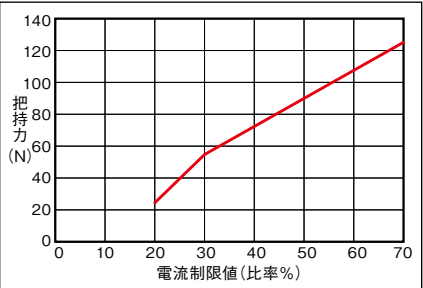


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

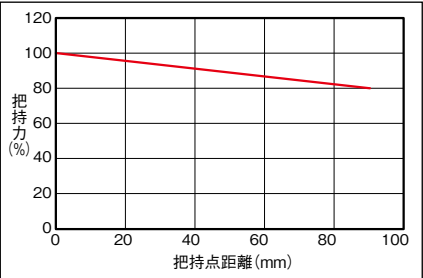
把持力

■把持力と電流制限値の相関図

■把持点距離と把持力の目安



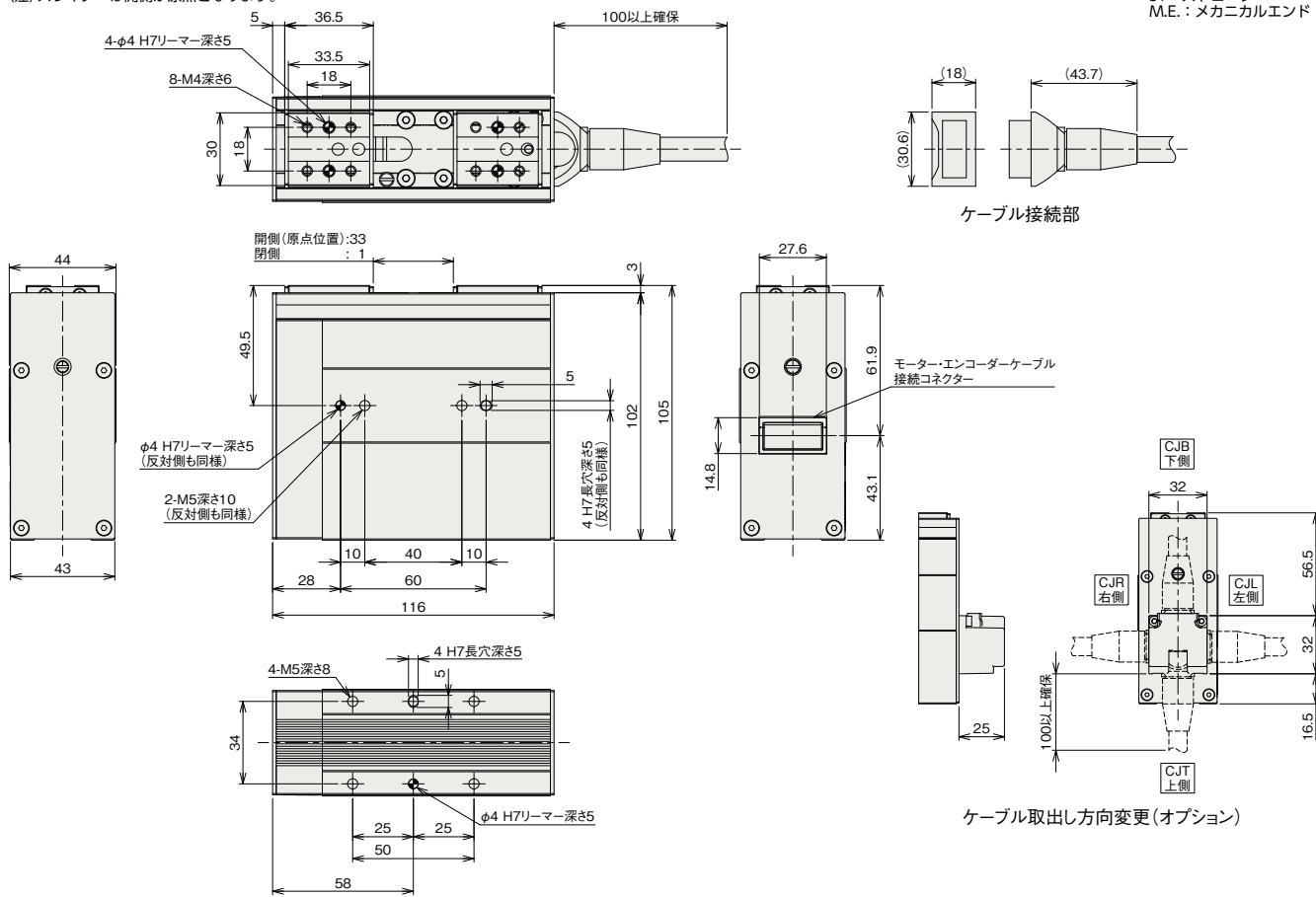
(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。



(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	1.14kg

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	ネットワーク ※選択																
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。