

# RCP2-GRST

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24vパルスモーター

■型式項目

**RCP2 - GRST - I - 20P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	インクリメンタル	20P	パルスモーター 20□サイズ	1 減速比1/1 高速タイプ 2 減速比1/2 標準タイプ	40 40mm 60 60mm 80 80mm 100 100mm 120 120mm 150 150mm	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	-
60	-
80	-
100	-
120	-
150	-

## 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
原点逆仕様	NM	6-326	-
ケーブル底面取出し(注1)	A0	6-321	-
ケーブル側面取出し(注1)	A1	6-321	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちら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) P3はロボットケーブルです。

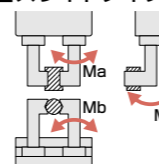
- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
  - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

## メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	1/2
リード	ボールねじリード(mm)	2.27相当 1.05相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	20 40
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5 5
	最高速度(mm/s) (片側)	75 34
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)	75 75

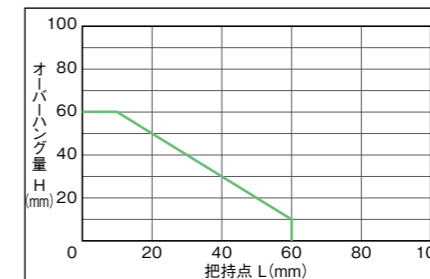
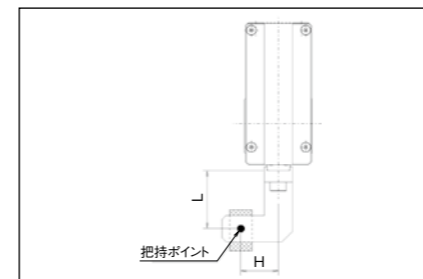
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	-
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 2.93N・m
	Mb: 2.93N・m
	Mc: 5.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 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

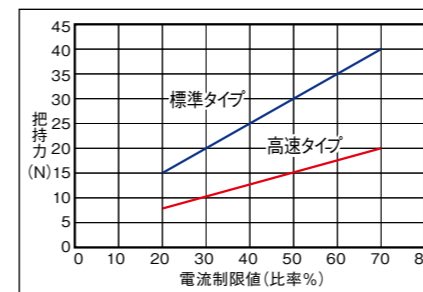
フィンガー(爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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

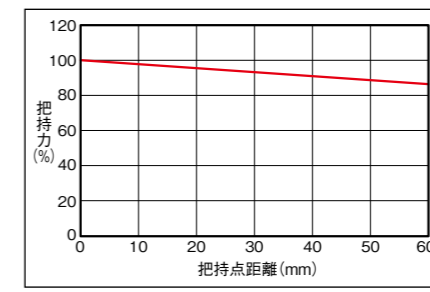
### ■把持力と電流制限値の相関図



- (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。

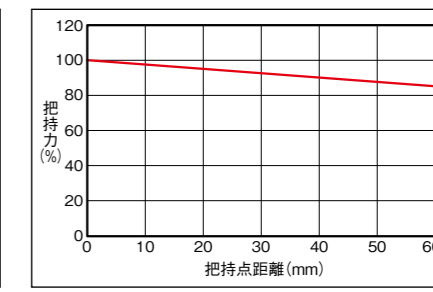
### ■把持点距離と把持力の目安

標準タイプ



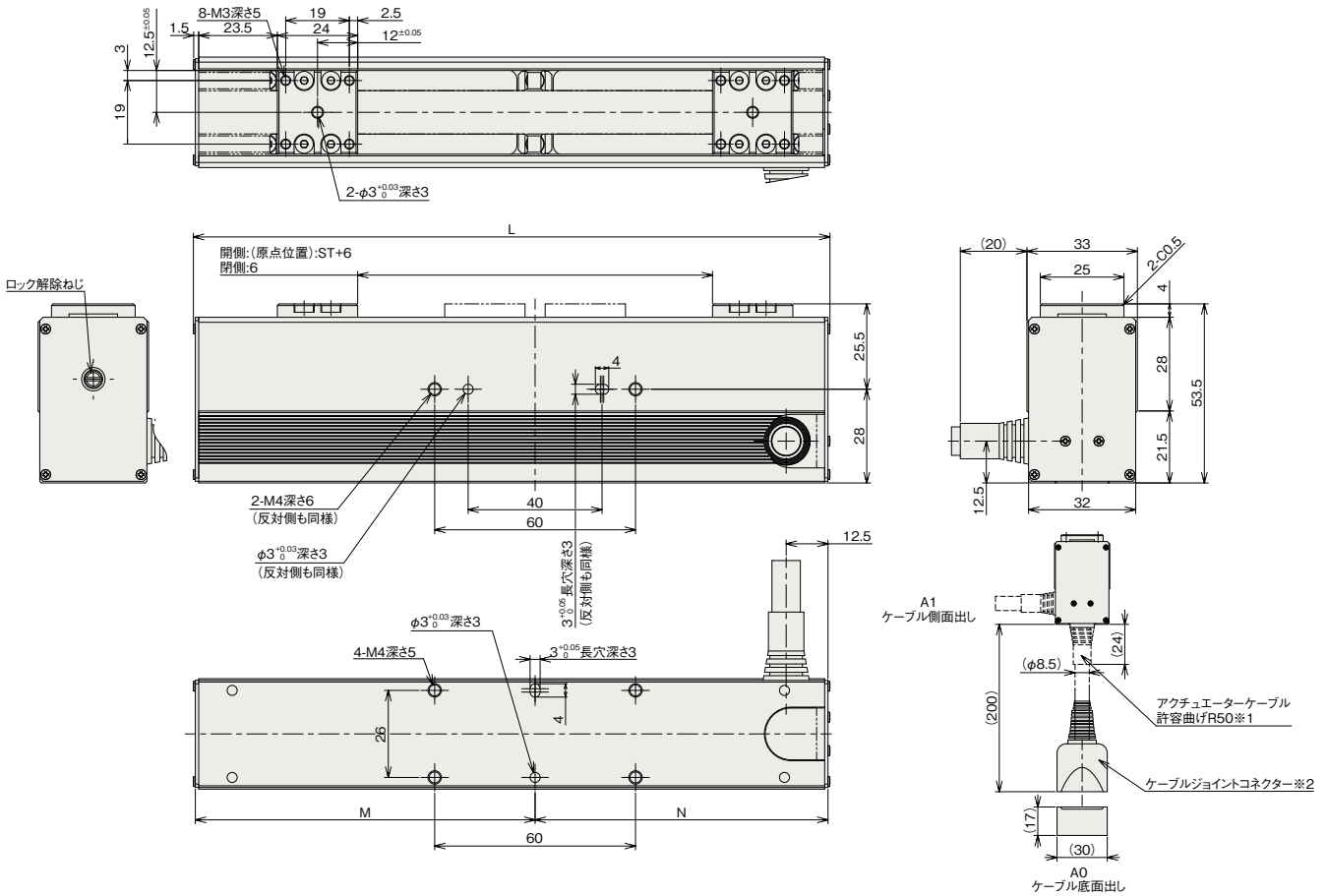
(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

高速タイプ



※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モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
 (注) スライダーは開側が原点となります。  
 (注) スライダーは現状位置が原点となります。

ST：開閉ストローク



■ストローク別寸法

ストローク	40	60	80	100	120	150
L	130	150	170	190	210	240
M	71.5	81.5	91.5	101.5	111.5	126.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5	97.5	112.5

■ストローク別質量

ストローク	40	60	80	100	120	150
質量(kg)	0.51	0.56	0.61	0.66	0.71	0.78

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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							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	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195		
PCON-CYB/PLB/POB		1		※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。