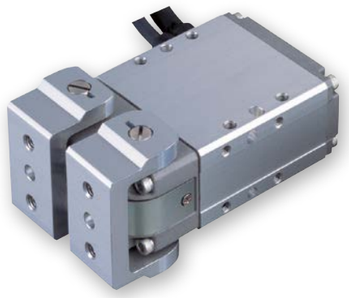
RCP2CR-GRLS

クリーン | レバー | 2ツ爪 | 本体幅 40 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GRLS - I - 20P - 30 - 180 - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	ストローク	適応コントローラー	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	30 減速比 1/30	180 180度 (片側90度)	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

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「把持力と電流制限値の相関図」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 7-51 ページをご参照ください。
(4) 簡易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「I」になります。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	–

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	7-412	–
フランジブラケット	FB	7-410	–
シャフトブラケット	SB	7-413	–

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。

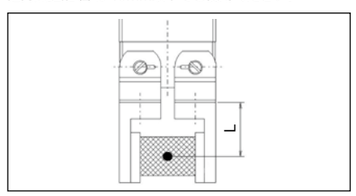
メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
把持動作	最大把持力(N)(両側)	6.4
	把持動作時の最高速度(度/s)(片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s)(片側)	600
	最低速度(度/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
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	10
ストローク(片側)	最小ストローク(度)(片側)	90
	最大ストローク(度)(片側)	90

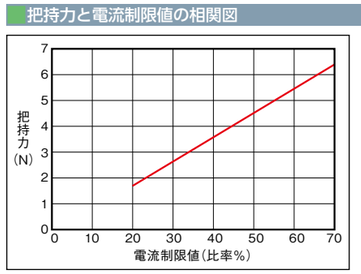
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はすばギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	–
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

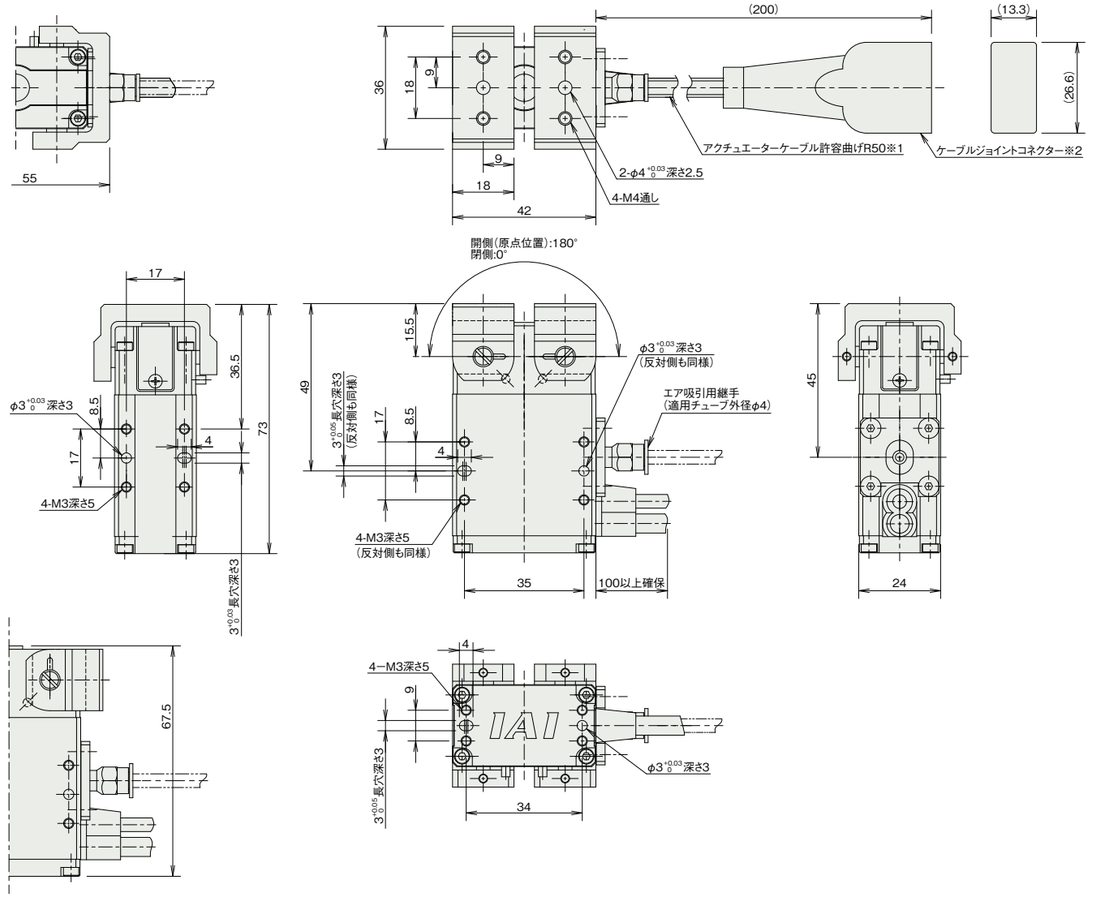


(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLS) = F × 15.5 / (L+15.5)
(注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

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

※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 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダー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。



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

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												
							DV	CC	CIE	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)	–	8-191
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。

IAI