RCP2W-GRS

防塵 | スライド | 2ツ爪 | 本体幅 70 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GRS - I - 20P - 1 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2W	GRS	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	10 10mm (片側5mm)	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
10	—

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
フランジブラケット	FB	7-711	—
シャフトブラケット	SB	7-721	—

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) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

選定上の注意

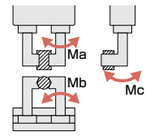
(1)「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2)「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-49 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-49 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/1
リード	ボールねじリード(mm)	1.0相当
把持動作	最大把持力(N)(両側)	21
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	33
	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)	5
	最大ストローク(mm)(片側)	5

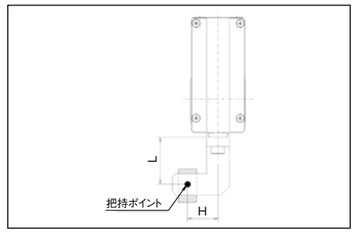
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：6.3N·m
	Mb：6.3N·m
	Mc：7.0N·m
動的許容モーメント	—
	—
	—
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	—
クリーン度	—
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

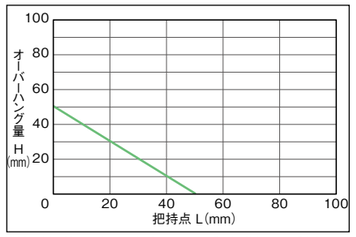
■スライドタイプモーメント方向



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。

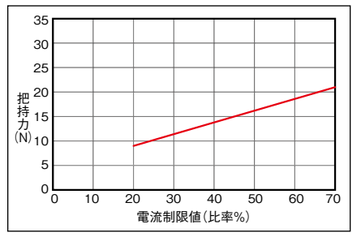




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

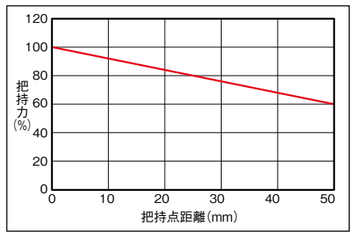
把持力

■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

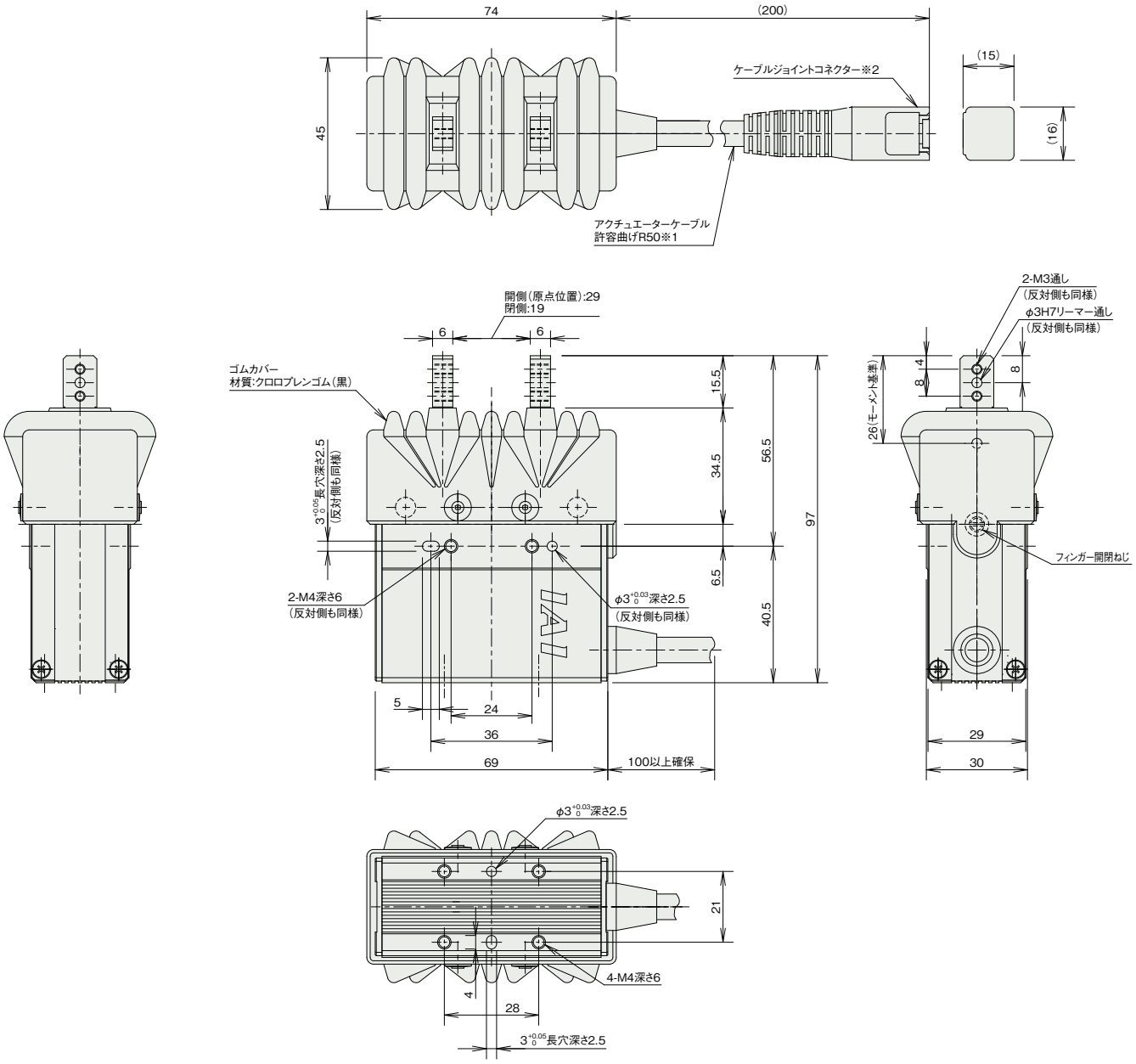


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

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

※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	0.42kg

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)	–	8-195
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。