

# RCP4-GRL

レバー 2ツ爪 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

型式項目

**RCP4 - GRL - I - 35P - 30 - 180**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	減速比 30 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ □ 長さ指定 R□ □ ロボットケーブル	オプション 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(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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-321	-
原点逆仕様	NM	6-326	-

## 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) 4方向コネクタ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。

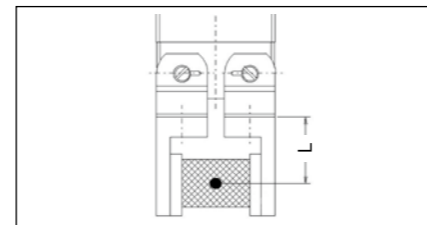
## メインスペック

項目	内容	項目	内容
減速比	1/30	駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ
把持動作	最大把持力(N) (両側)	繰返し位置決め精度	±0.05度
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	原点復帰精度	1度以下
	最高速度(度/s) (片側)	バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
アプローチ動作	最低速度(度/s) (片側)	ロストモーション	片側0.3度以下
	定格加減速度(G) (片側)	許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	73.5N
	最高加減速度(G) (片側)	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
	ストローク(片側)	保護等級	-
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
	最大ストローク(度) (片側)	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

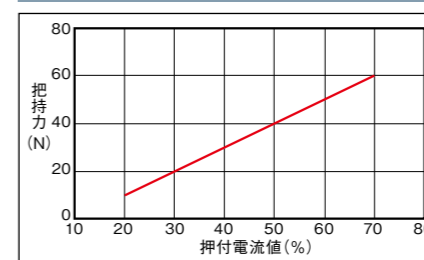
- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
  - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
  - コントローラーの高出力設定は無効のみです。

## 把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



## 把持力と電流制限値の相関図

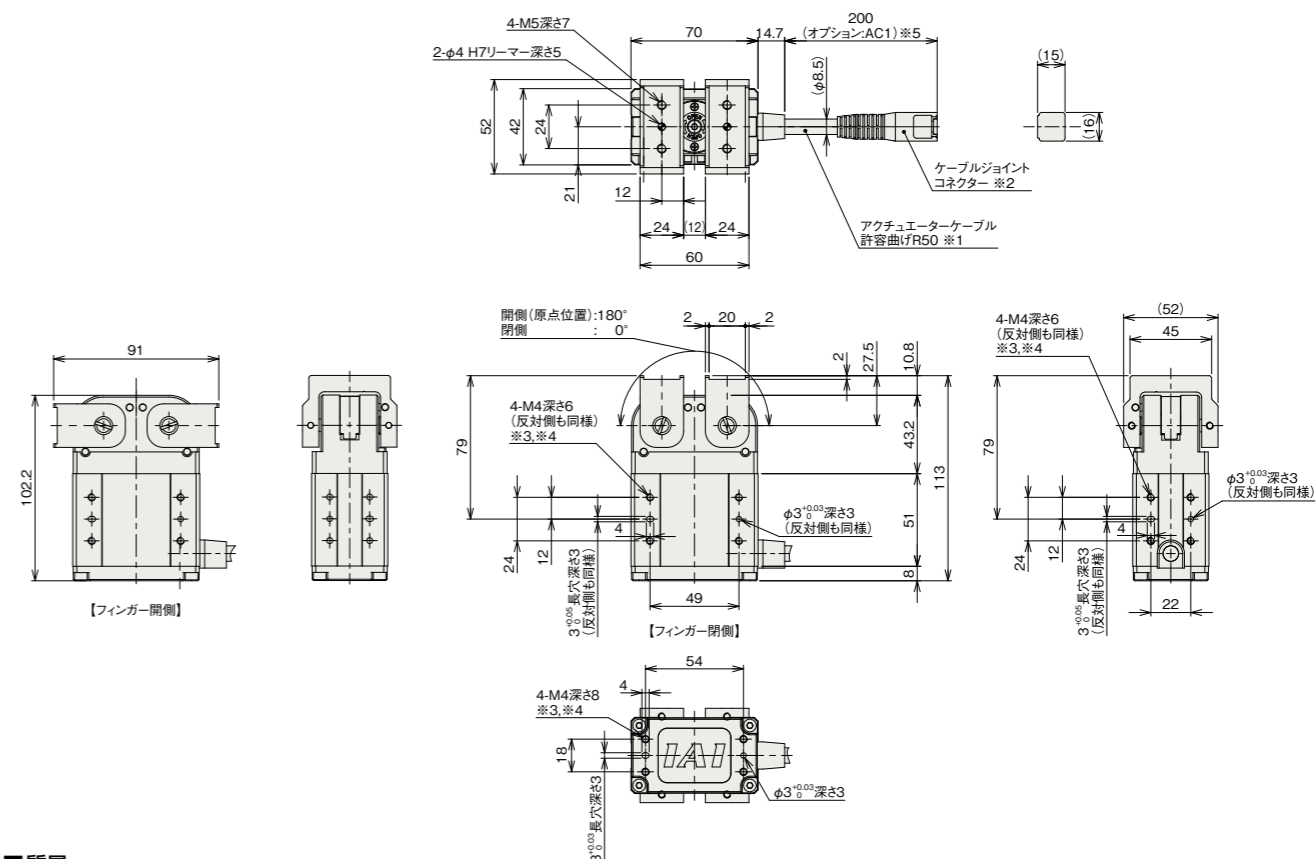


(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。  
実効把持力(GRL) = F × 26 / (L + 26)  
(注) 把持力は両フィンガーの合計値です。  
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。  
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

## 寸法図

※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 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。  
※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。  
※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。  
※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。  
(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp) 2次元CAD 3次元CAD



## 質量

項目	内容
質量	1.0kg

## 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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				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	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

