

RCP4-GRLW

レバー 2ツ爪 本体幅 80mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRLW - I - 42P - 28 - 180

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	GRLW	II インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	28 1/28	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



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	長さ指定	標準タイプ	長さ指定
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	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。

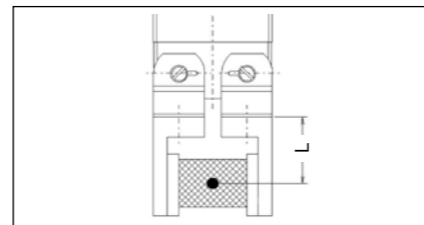
メインスペック

項目		内容	項目		内容
減速比		1/28	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)	90	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)	20	原点復帰精度		1度以下
	最高速度(度/s)(片側)	643	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)	20	ロスモーション		片側0.3度以下
	定格加減速度(G)(片側)	0.3	許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)		127N
	最高加減速度(G)(片側)	0.3	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)	最小ストローク(度)(片側)	90	保護等級	
	最大ストローク(度)(片側)	90	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

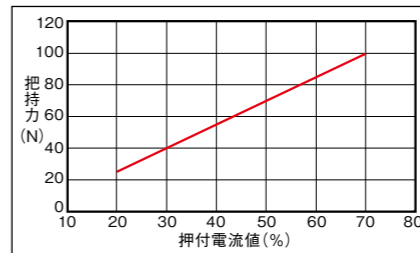
- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-29ページをご参照ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - コントローラの高出力設定は無効のみです。

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

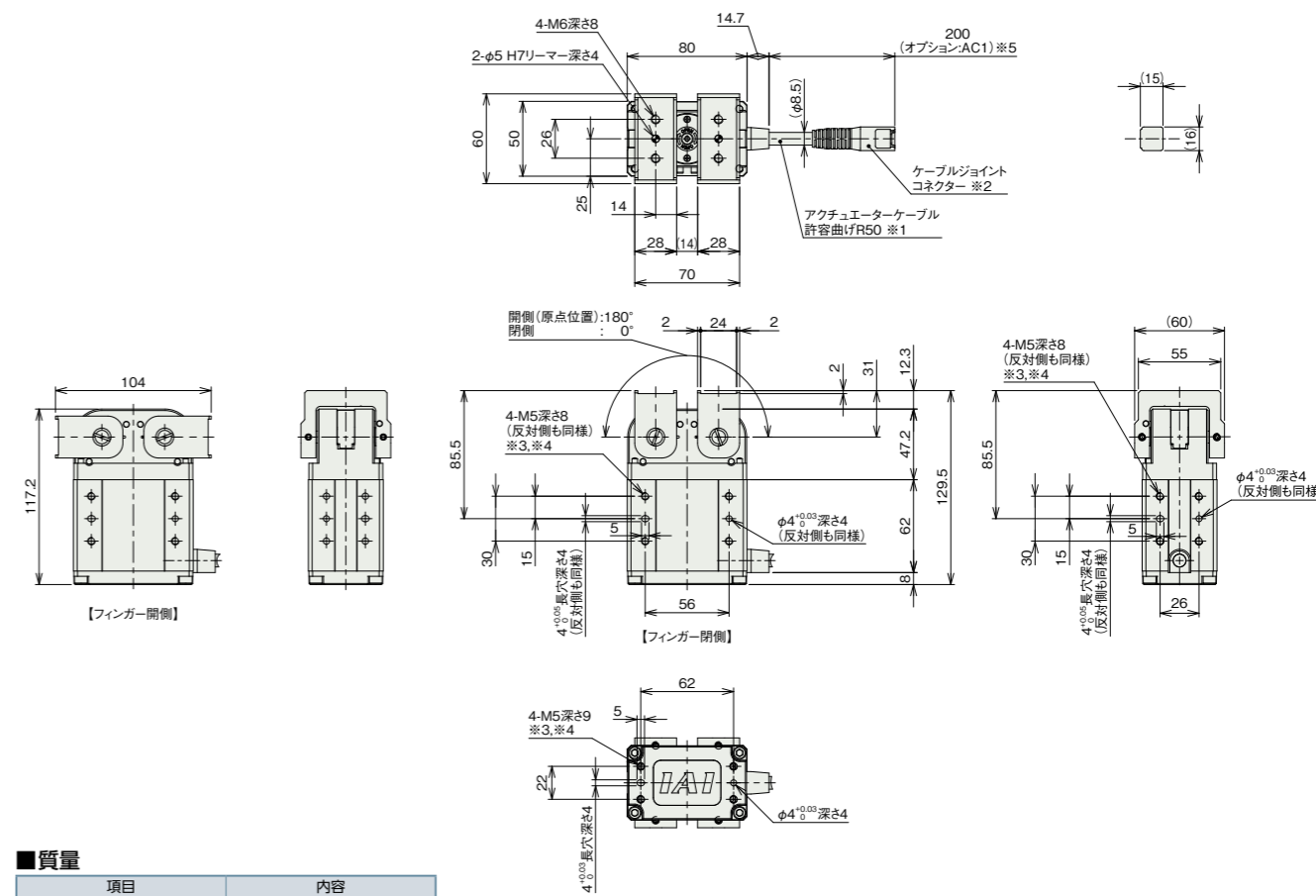


(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLW) = F × 30 / (L + 30)
(注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

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、原点を開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 2次元CAD 3次元CAD



質量

項目	内容
質量	1.4kg

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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										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。