

RCP4-GRSML

スライド 2ツ爪 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP4 - GRSML - I - 28P - 30 - 14

| | | | | | | | | |
|------|-----|------------------------|----------------------------------|----------------|-----------------------------|--|---|---------------------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 I1 インクリメンタル | モーター種類 28P パルスモーター 28ピンサイズ | 減速比 30 1/30 | ストローク 14 14mm (片側7mm) | 適応コントローラ 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(mm) | 標準価格 |
|-----------|------|
| 14 | - |

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 | - |
| 防錆黒色被膜処理 | AR | 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) | - | - |
| | X06(6m) ~ X10(10m) | - | - |
| 長さ指定 | 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。



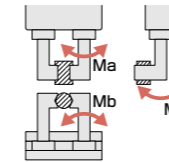
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

| 項目 | 内容 | |
|-----------|----------------------|-----|
| 減速比 | 1/30 | |
| リード | ボールねじリード(mm) 1.88相当 | |
| 把持動作 | 最大把持力(N)(両側) | 87 |
| | 把持動作時の最高速度(mm/s)(片側) | 5 |
| | 最高速度(mm/s)(片側) | 94 |
| アプローチ動作 | 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) | 7 |
| | 最大ストローク(mm)(片側) | 7 |

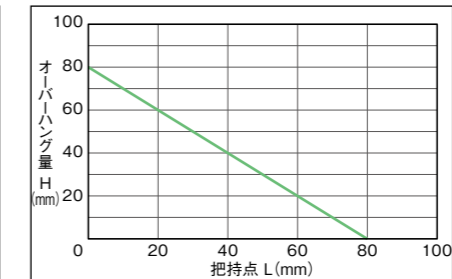
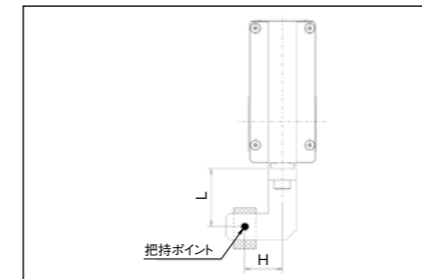
| 項目 | 内容 |
|--------------------|------------------------------|
| 駆動方式 | ウォームギヤ+ヘリカルギヤ+ヘリカルラック |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| 原点復帰精度 | 0.3mm以下 |
| バックラッシュ | 片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時閉側に加圧) |
| ロストモーション | 片側0.15mm以下 |
| リニアガイド | 有限ガイド |
| 静的許容モーメント | Ma: 1.9N·m |
| | Mb: 2.7N·m |
| | Mc: 4.6N·m |
| 動的許容モーメント | - |
| 許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重) | 356N |
| 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 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 |

スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

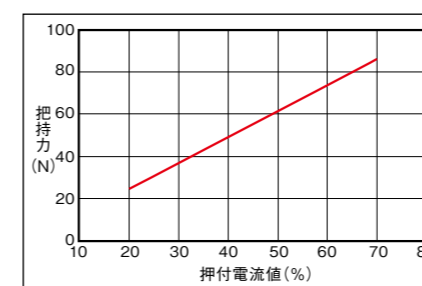
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー揺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。

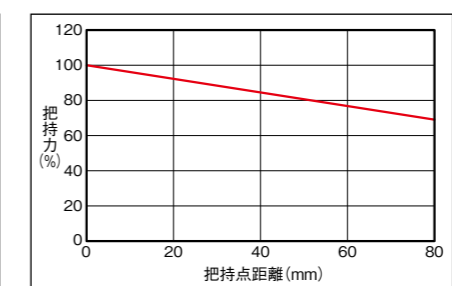
把持力

把持力と電流制限値の相関図



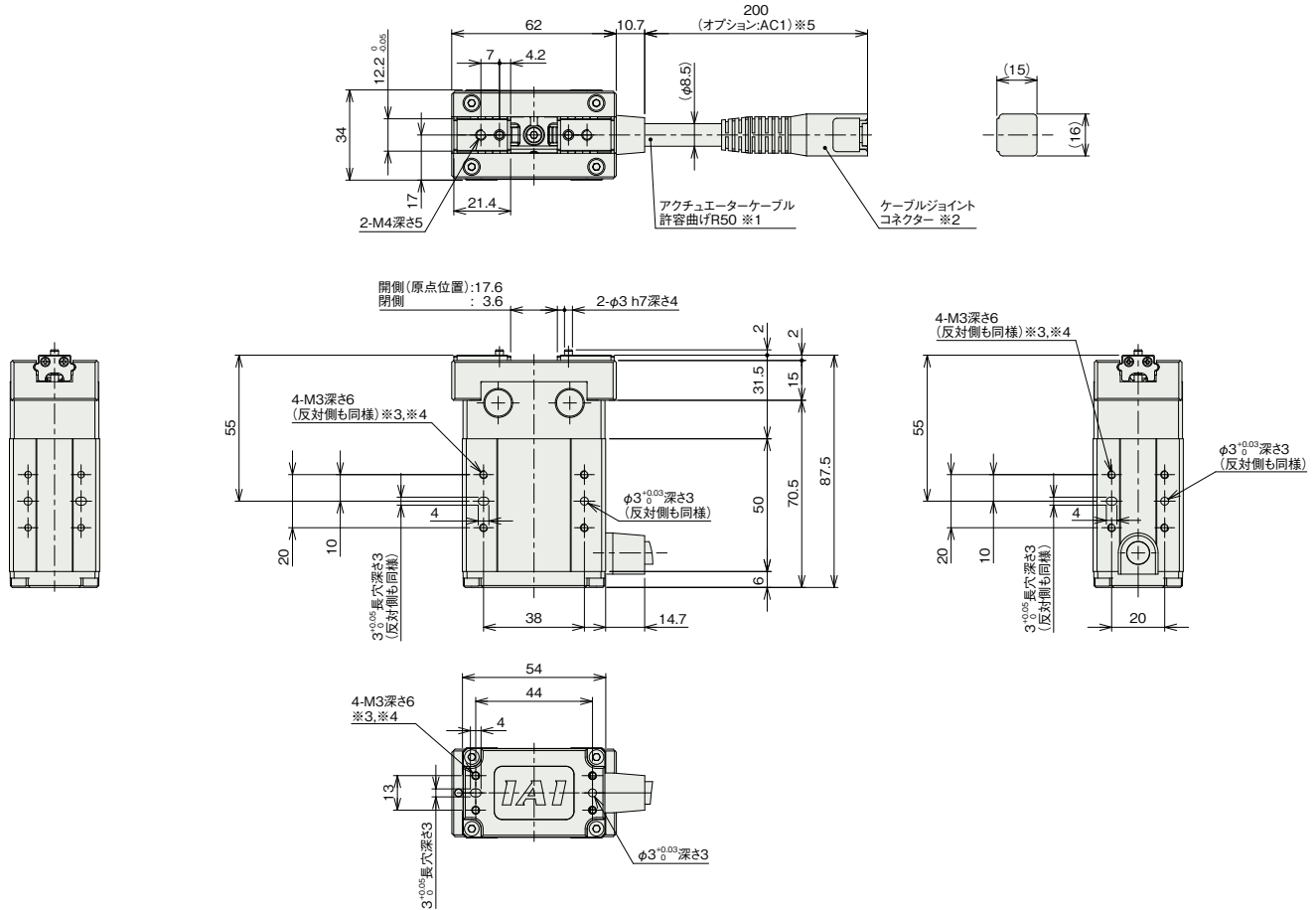
- (注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数値です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

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。

- ※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。



■質量

| 項目 | 内容 |
|----|-------|
| 質量 | 0.5kg |

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 | | | | | | | | ECM | | | | | | |
| MSEL-PC/PG | | 4 | 単相AC 100~230V DC24V | - | - | ● | ● | ● | - | ● | - | - | - | ● | ● | ● | - | 30000 | - | 8-317 | |
| PCON-CB/CGB | | 1 | | ※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。