

RCP6-GRT7A

バッテリーレスアプソ スライド 2ツ爪 本体幅 90mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP6 - GRT7A - WA - 28P - 1 - 30

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比パターン	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアプソ	28P パルスモーター 28□サイズ	1 送りねじ リード1.5mm プーリー減速比1.5	30 30mm	P3 PCON P5 RCON	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(mm)	標準価格
30	-

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	6-329	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-329	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-330	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-330	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-330	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-330	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-330	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-330	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-330	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-330	-
原点逆仕様	NM	6-334	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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) アクチュエーター・コントローラ間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラ間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

(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6-347ページをご参照ください。

選定上の注意

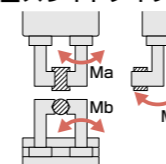
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。
- ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	1.5
	プーリー減速比	1.5
把持動作	最大把持力(N)(両側)	120
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
	最高速度(mm/s)(片側)	75
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)	15
	最大ストローク(mm)(片側)	15

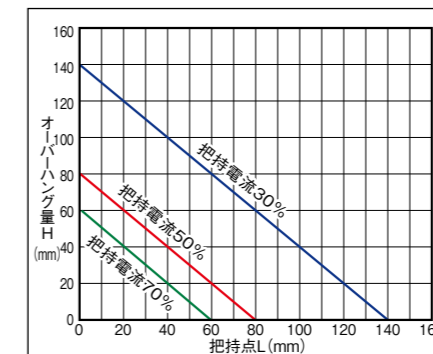
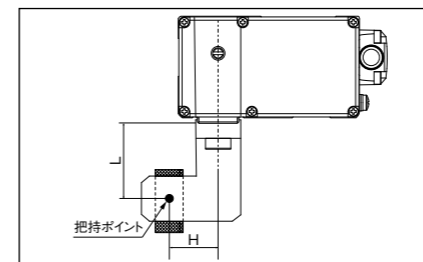
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.6N·m
	Mb: 3.6N·m
	Mc: 10.2N·m
動的許容モーメント	-
垂直方向許容荷重	598N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
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



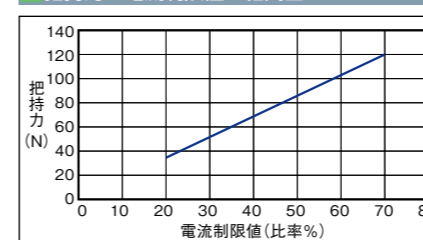
把持点距離の確認

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。



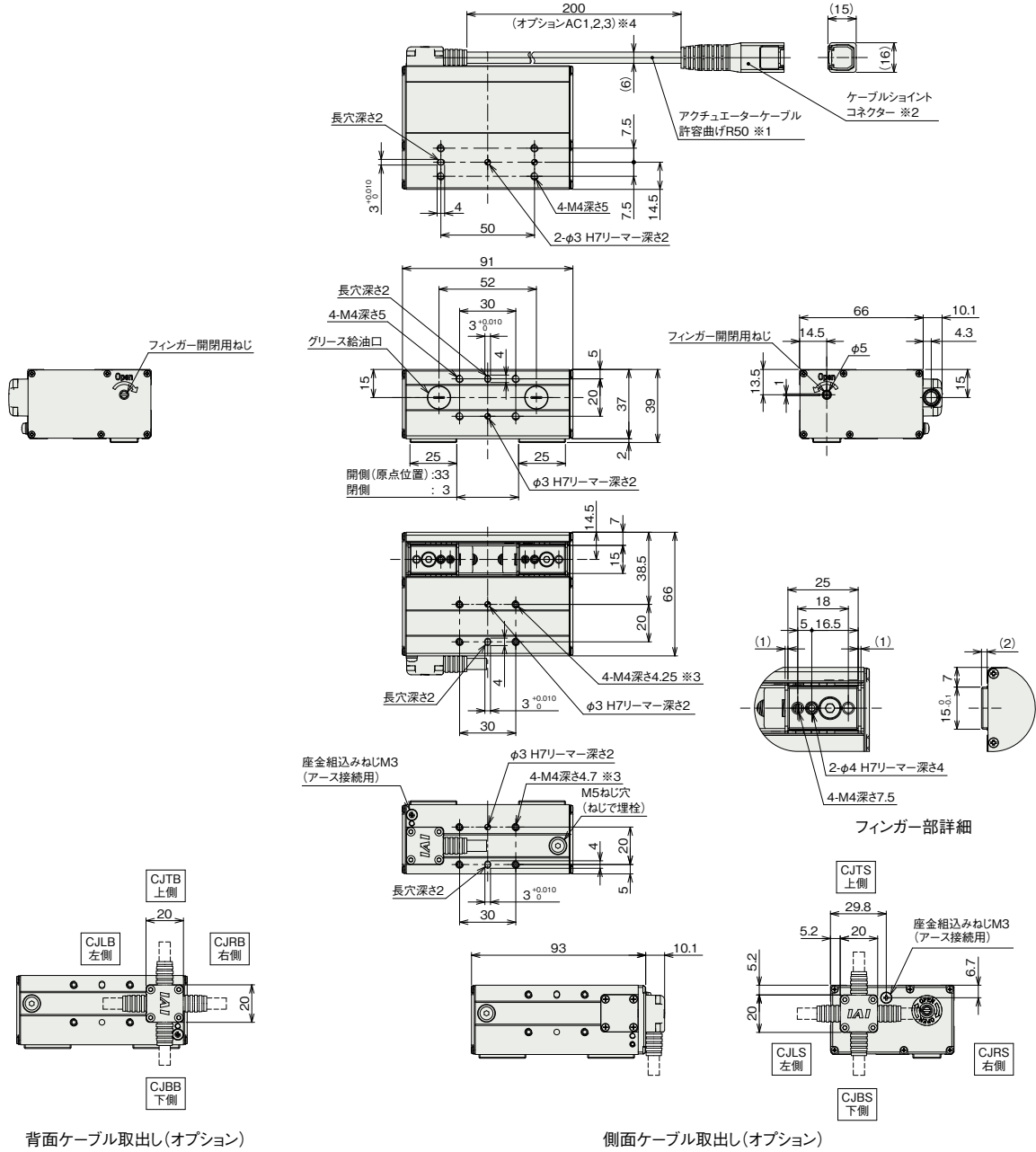
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

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。

- ※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 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.46kg

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	外形	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	CIT	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		●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMI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。