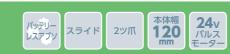
RCP6-GRT7B



■型式項目

RCP6 - GRT7B -

28P

減速比パターン 送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5





ストローク別価格表(標準価格)	
ストローク(mm)	標準価格
40	_
80	_

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	_
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-321	_
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-321	_
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-322	_
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-322	_
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-322	_
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-322	_
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-322	_
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-322	_
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-322	_
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-322	_
原点逆仕様	NM	6-326	_
(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。		

(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
	P (1m)	_	_
標準タイプ	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) \sim R05 (5m)	_	_
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_



- (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2倍の値となります。
- (2)「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 離り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。
- (3) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

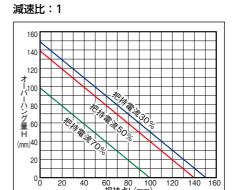
	項目	内	容					
リード	送りねじリード(mm)	2	2					
יו – פ	プーリー減速比	1.25	_					
把持動作	最大把持力(N)(両側)	150	300					
指付到IF	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)							
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	120	60					
	最低速度 (mm/s) (片側)	5	5					
	定格加減速度(G)(片側)	0.3	0.3					
	最高加減速度(G)(片側)	0.3	0.3					
ブレーキ	ブレーキ仕様	_	_					
70-4	ブレーキ保持力(kgf)	_	_					
ストローク(片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20	20					
人下ローノ(万例)	最大ストローク (mm) (片側)	40	2 2.5 300 5 60 5 0.3 - - 20					

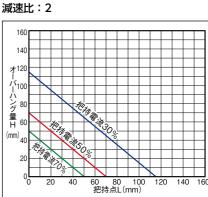
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
	Ma : 7.5N⋅m
静的許容モーメント	Mb : 7.5N⋅m
	Mc : 15.3N·m
	_
動的許容モーメント	_
	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	_
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	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



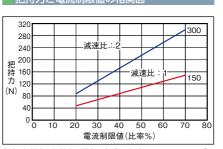
フィンガー (Π) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L, H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。





(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

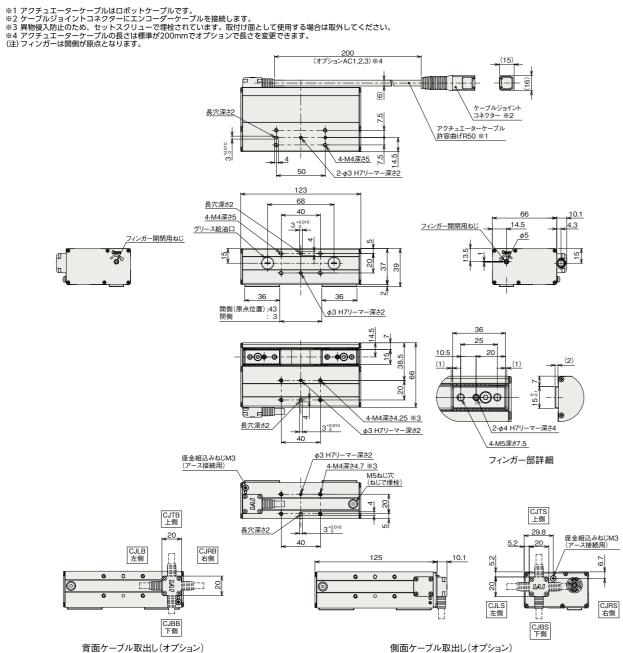


- (注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のパラツキがあります。
- す。 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となりま

IAI

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 2次元 CAD www.iai-robot.co.jp

■40ストローク



■質量

ストローク	40
質量(kg)	0.68

■80ストローク

 **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ー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住されています。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。 長穴深さ2 マクチュエーターケーブル 計容曲げR50 ※1 \ 8-M4深さ5 √2-φ3 H7リーマー深さ2 183 長穴深さ2 128 4-M4深さ5 80 グリース給油口 フィンガー開閉用ねじ フィンガー開閉用ねじ 開側(原点位置):83 <u>4-M4深さ4.25 ※3</u> 長穴深さ2 / 2-φ4 H7リーマー深さ4 √4-M5深さ7.5 φ3 H7リーマー深さ2 座金組込みねじM3 (アース接続用) フィンガー部詳細 4-M4深さ4.7 ※3

お問合わせは 00.0800-888-0088

■質量 質量(kg) 0.84

背面ケーブル取出し(オプション)

CJTB 上側

CJBB 下側

CJLB 左側

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。

長穴深さ2

		最大接続		制御方法																	
名称 外観 取入技術 電源	電源電圧	#2727-1+_	1811.7 EII	+n/1=1				7	ネット	マー	-ク	※選	択		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
		山田出地文		ポジショナー	ノハルヘブリ) LI) JA	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG	.1	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	19:39	16 (ML3,SSN,ECM\\$8)	DC24V	-	-	_	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	_	8-57
RSEL		8		-	-	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	36000	_	8-105

CJTS 上側

< 29.8 _>

CJBS 下側

側面ケーブル取出し(オプション)

座金組込みねじM3 (アース接続用)

(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。



059_RCP6-GRT7B_JPN_2.16. indd 4-5 2024/03/01 14:58:10