RCP6-GRTR6

スライド　3ツ爪　本体幅 50/70 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP6 – GRTR6 – WA – 28P – 5.1 – [ストローク] – [適応コントローラー] – [ケーブル長] – [オプション]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		WA：バッテリーレスアブソ	28P：パルスモーター 28□サイズ	5.1：リード 5.1mm相当	10：10mm（1フィンガーあたり5mm） 20：20mm（1フィンガーあたり10mm）	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



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格
10	–
20	–

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長1m	**AC1**	6-335	–
アクチュエーターケーブル長2m	**AC2**	6-335	–
アクチュエーターケーブル長3m	**AC3**	6-335	–
ケーブル取出し方向（左側）（注1）	**CJL**	6-336	–
ケーブル取出し方向（右側）（注1）	**CJR**	6-336	–
ケーブル取出し方向（上側）（注1）	**CJT**	6-336	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G5**	6-338	–
原点逆仕様	**NM**	6-340	–
スリットカバー付き	**SLC**	6-342	–

（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・コントローラー間のケーブルです。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・コントローラー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方向コネクター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。
□□□はケーブル長さを記入。（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。

選定上の注意

（1）「メインスペック」の開閉最高速度は1フィンガーあたり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の場合の3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」および「把持力」のグラフをご参照ください。

（3）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。

（4）本機種はセルフロック機構がありません。サーボOFF、電源OFF時にはワークを保持できませんので、ワークの落下等に対する対策を行ってください。

メインスペック

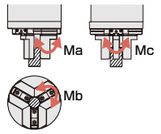
項目		内容	
ストローク（mm）		10	20
リード（mm）（注2）		5.1相当	
把持動作	最大把持力（N）（3フィンガー合計）	50	
	把持動作時の最高速度（mm/s）（1フィンガーあたり）	20	
アプローチ動作	最高速度（mm/s）（1フィンガーあたり）	45	65
	最低速度（mm/s）（1フィンガーあたり）	6.4	
	定格加減速度（G）（1フィンガーあたり）	0.05	
	最高加減速度（G）（1フィンガーあたり）	0.05	

（注2）1フィンガーあたりのモーター1回転に対する移動量を示します。

項目	内容
駆動方式	特殊カム
繰返し位置決め精度	±0.03mm
原点復帰精度	±0.05mm
バックラッシ（片側）	0.2mm以下
ロストモーション	0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント（1フィンガーあたり）	Ma：0.99 N·m（10ST） 1.44 N·m（20ST） Mb：1.41 N·m（10ST） 2.05 N·m（20ST） Mc：2.76 N·m（10ST） 3.38 N·m（20ST）
垂直方向許容荷重（注3）（1フィンガーあたり）	61.4N（10ST）75.1N（20ST）
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP20
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（□28）
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

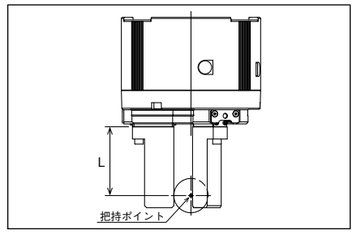
（注3）上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

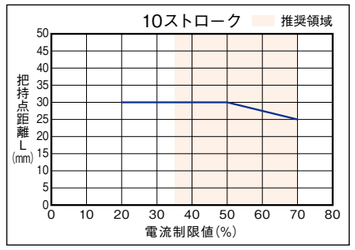
■スライドタイプモーメント方向

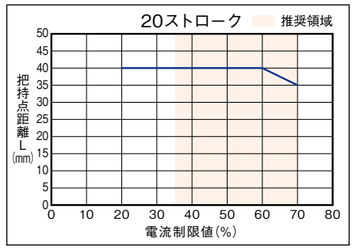


把持点距離の確認

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



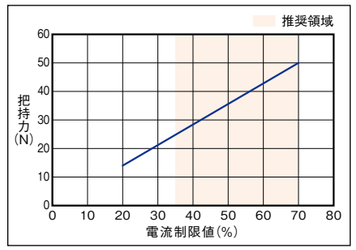




（注）把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にしてください。フィンガーの長さや質量が大きい場合は開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

把持力

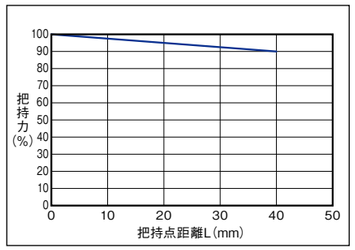
■把持力と電流制限値の相関図



（注）把持点距離（L）を0とした場合の、3フィンガーの合計値です。

（注）目安の数字です。0～40%程度のばらつきがあります。特に推奨領域（グラフ着色域）外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。

■把持点距離と把持力の目安



（注）最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

059_RCP6-GRTR6_JPN_1.0.indd　2-3　10/16/2026　11:08:04 AM

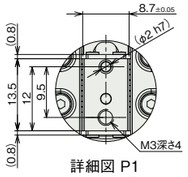
寸法図

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
2D/3D CAD

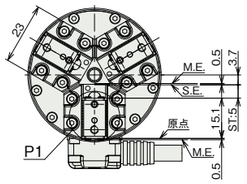
■10ストローク

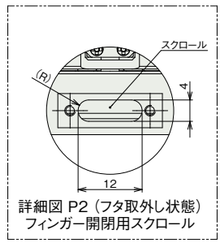
※1 図示したねじ込み深さを超えてボルトをねじ込んだ場合、内部部品と干渉する恐れがあるため、使用するボルト長さにご注意ください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を開側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

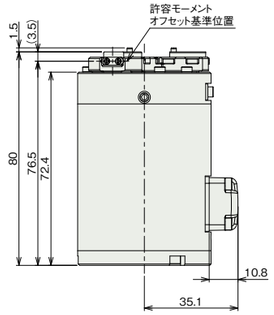


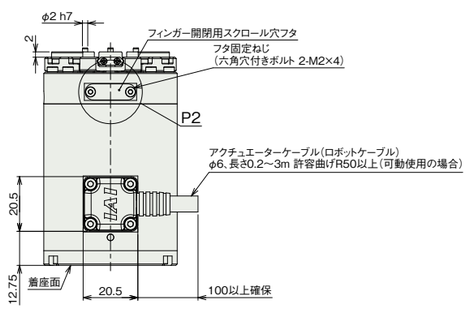
詳細図 P1
フィンガー部詳細

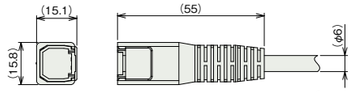




詳細図 P2（フタ取外し状態）
フィンガー開閉用スクロール



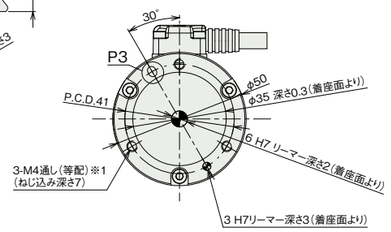


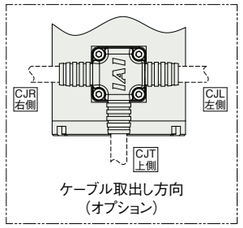


ケーブルジョイントコネクター



詳細図 P3
長穴詳細



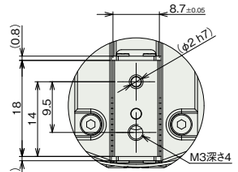


ケーブル取出し方向
(オプション)

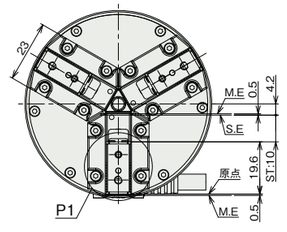
■20ストローク

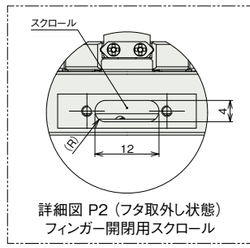
※1 図示したねじ込み深さを超えてボルトをねじ込んだ場合、内部部品と干渉する恐れがあるため、使用するボルト長さにご注意ください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を開側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

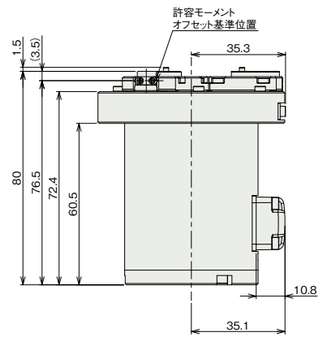


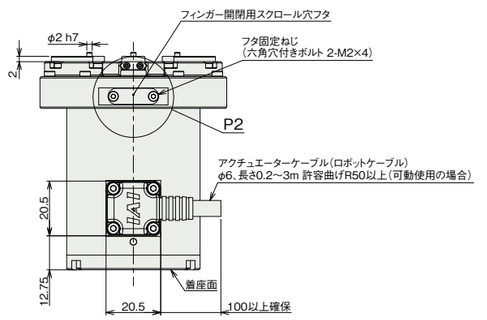
詳細図 P1
フィンガー部詳細

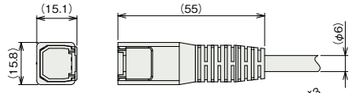




詳細図 P2（フタ取外し状態）
フィンガー開閉用スクロール



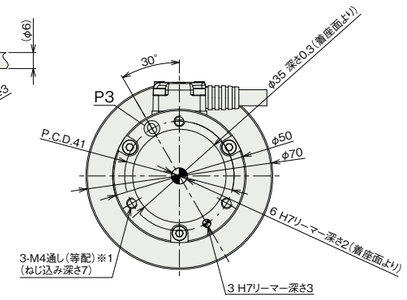


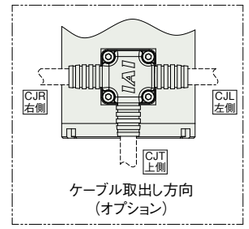


ケーブルジョイントコネクター



詳細図 P3





ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別質量

項目		内容
質量 (kg)	10ストローク	0.39
	20ストローク	0.50

(注) アクチュエーターケーブルオプション非選択(0.2m)の値です。

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														
							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	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		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-55
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、8-13ページをご確認ください。

IAI