

RCP6-GRTR9

スライド 3ツ爪 本体幅 90mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP6 - GRTR9 - WA - 35P - 7.5 - 30

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	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアダプ	35P パルスモーター 35□サイズ	7.5 リード 7.5mm相当	30 30mm (1フィンガーあたり15mm)	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長1m	AC1	総合カタログ2025・6-329	-
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	総合カタログ2025・6-329	-
アクチュエーターケーブル長3m	AC3	総合カタログ2025・6-329	-
ブレーキ	B	総合カタログ2025・6-329	-
ケーブル取出し方向(左側)(注1)	CJL	総合カタログ2025・6-330	-
ケーブル取出し方向(右側)(注1)	CJR	総合カタログ2025・6-330	-
ケーブル取出し方向(上側)(注1)	CJT	総合カタログ2025・6-330	-
指定グリース塗布仕様	G1/G5	総合カタログ2025・6-338	-
原点逆仕様	NM	総合カタログ2025・6-334	-
スリットカバー付き	SLC	総合カタログ2025・6-338	-
取付け追加	Y	総合カタログ2025・6-338	-

(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)	-	-
	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) 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-AN2-MPA□□(-RB)
P5/SE: CB-ADPC2-MPA□□(-RB)

取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ2025・1-89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。
 - 「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。
 - 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。詳細は総合カタログ2025・6-27ページをご参照ください。
 - 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。ブレーキオプションの場合は、自動サーボOFF機能を使用した際も電源遮断後、ブレーキ保持分の把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)

メインスペック

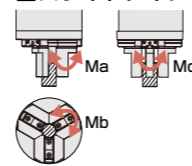
項目	内容	
リード(mm)(注2)	7.5相当	
把持動作	最大把持力(N)(3フィンガー合計)	70
	把持動作時の速度(mm/s)(1フィンガーあたり)	20
	最高速度(mm/s)(1フィンガーあたり)	85
アプローチ動作	最低速度(mm/s)(1フィンガーあたり)	9.4
	定格加減速度(G)(1フィンガーあたり)	0.05
	最高加減速度(G)(1フィンガーあたり)	0.05
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力(kgf)	8.0
ストローク(mm)	15	

(注2) 直径換算で、モーター1回転に対するフィンガーの移動量を示します。

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	
バックラッシュ(片側)	0.2mm以下	
ロストモーション	0.2mm以下	
リニアガイド	直動無限循環型	
静的許容モーメント(1フィンガーあたり)	Ma	1.97 N·m
	Mb	2.81 N·m
	Mc	5.32 N·m
垂直方向許容荷重(注3)(1フィンガーあたり)	88.7N	
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(□35)	
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート	
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	

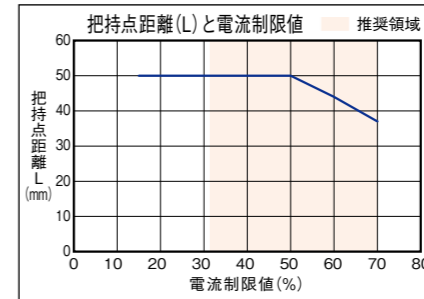
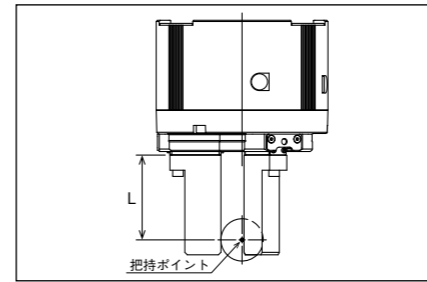
(注3) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

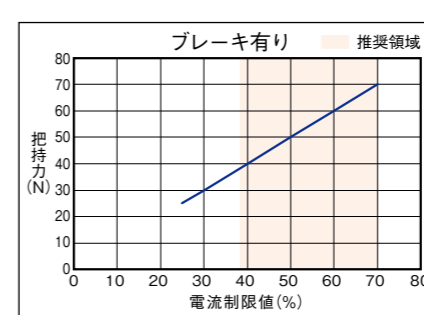
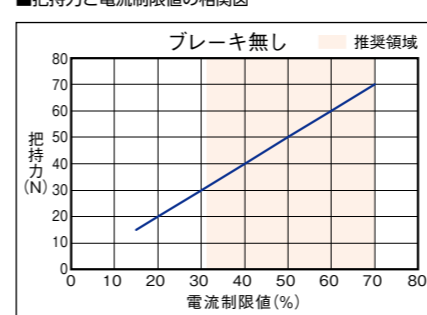
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

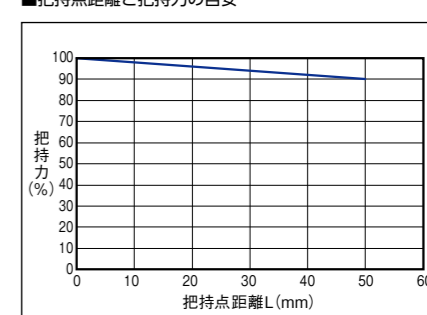
把持力

■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。

