

# RCP2CR-GR3SS

クリーン スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

■型式項目

**RCP2CR - GR3SS - I - 28P - 30 - 10**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I1 インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	30 減速比 1/30	10 10mm (片側5mm)	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



## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-

## 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
フランジブラケット	FB	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

## 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)	-	-

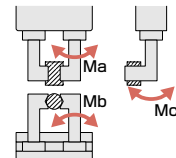
- POINT**  
選定上の注意
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。  
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
  - 選定方法は1-307ページをご参照ください。
  - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
  - 簡易アプンで使用さ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。

## 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) 2.5相当	
把持動作	最大把持力(N)(両側)	22
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
	最高速度(mm/s)(片側)	40
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
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	10
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)	5
	最大ストローク(mm)(片側)	5

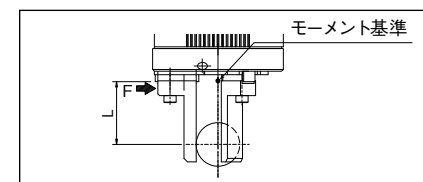
項目	内容	
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
原点復帰精度	-	
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)	
ロストモーション	片側0.1mm以下	
リニアガイド	有限ガイド	
静的許容モーメント	Ma	3.8N·m
	Mb	3.8N·m
	Mc	3.0N·m
動的許容モーメント	-	
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-	
クリーン度	クラス10(0.1µm, Fed.Std.209D), クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
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

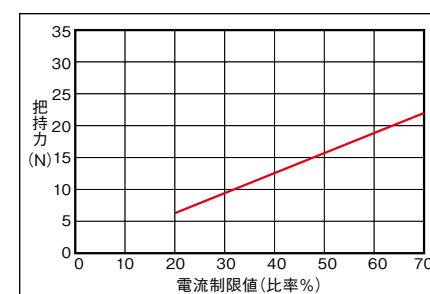
把持点距離(L)は50mm以下でご使用ください。



(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。

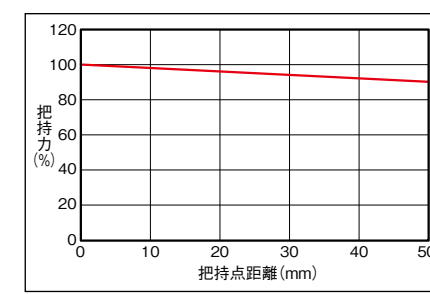
## 把持力

### ■把持力と電流制限値の相関図



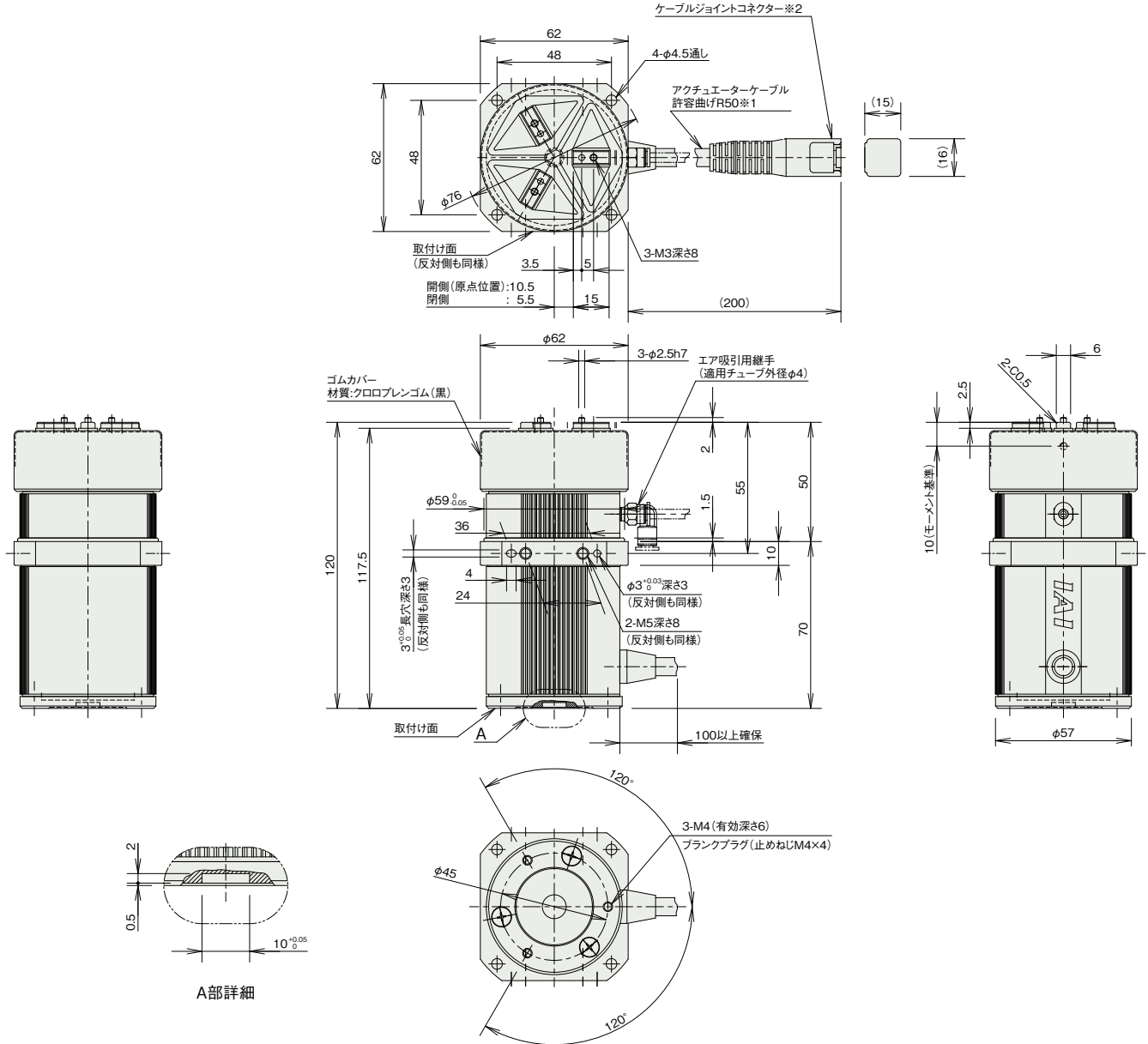
(注) 把持力は把持点距離(L)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。  
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。  
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

### ■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はありません。  
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。  
 (注) スライダーは開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.7kg

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													
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V  DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。