

RCP4-GRSML

スライド 2ツ爪 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSML - I - 28P - 30 - 14

| | | | | | | | | |
|------|-----|----------------|--------------------------|-----------|-----------------------|--|--|------------------|
| 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 | 適応コントローラ | ケーブル長 | オプション |
| I | | 11 インクリメンタル | 28P パルスモーター 28コサイズ | 30 1/30 | 14 14mm (片側7mm) | P3 PCON MCON 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 |
|-----------|------|
| 14 | - |

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 | 5-281 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 5-286 | - |

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) | - | - |

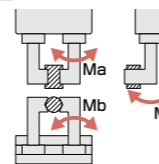
- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-311ページをご参照ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-199ページをご参照ください。
 - コ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 |
|-----------|------------------------|
| 減速比 | 1/30 |
| リード | ボールねじリード(mm) 1.88相当 |
| 把持動作 | 最大把持力(N)(両側) 87 |
| | 把持動作時の最高速度(mm/s)(片側) 5 |
| アプローチ動作 | 最高速度(mm/s)(片側) 94 |
| | 最低速度(mm/s)(片側) 5 |
| | 定格加減速度(G)(片側) 0.3 |
| ブレーキ | 最高加減速度(G)(片側) 0.3 |
| | ブレーキ仕様 |
| ストローク(片側) | ブレーキ保持力(kgf) - |
| | 最小ストローク(mm)(片側) 7 |
| | 最大ストローク(mm)(片側) 7 |

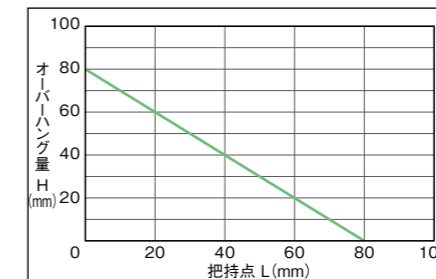
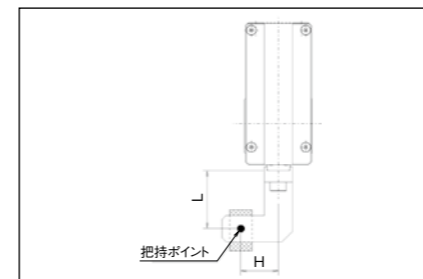
| 項目 | 内容 |
|--------------------|------------------------------|
| 駆動方式 | ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| 原点復帰精度 | 0.3mm以下 |
| バックラッシュ | 片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時閉側に加圧) |
| ロストモーション | 片側0.15mm以下 |
| リニアガイド | 有限ガイド |
| 静的許容モーメント | Ma : 1.9N·m |
| | Mb : 2.7N·m |
| | Mc : 4.6N·m |
| 動的許容モーメント | - |
| 許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重) | 356N |
| 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 | 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

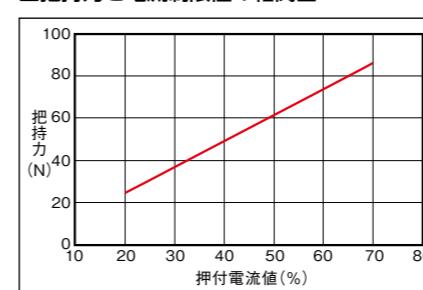
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー揺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。

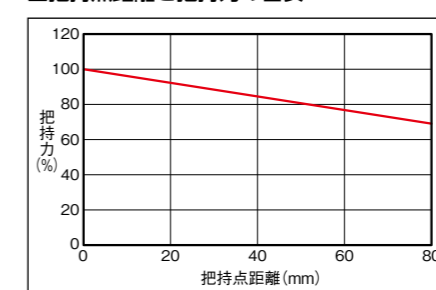
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



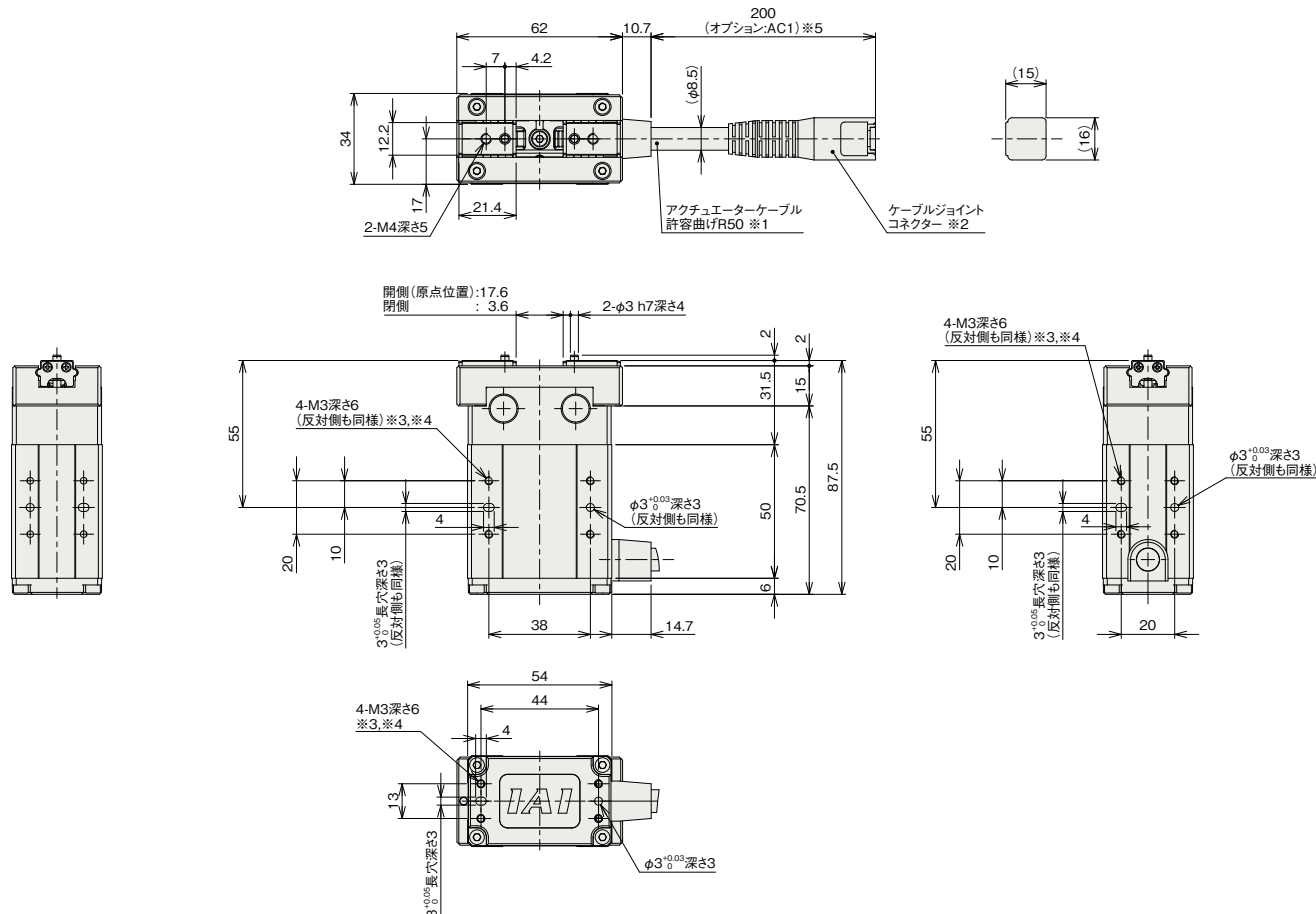
(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■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す。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 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(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



■質量

| 項目 | 内容 |
|----|-------|
| 質量 | 0.5kg |

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 | PR | CN | ML | ML3 | EC | EP | PRT | SSN | ECM | | | | | | | |
| MCON-C/CG | | 8 | DC24V | - | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 256 | - | 7-117 | | | |
| MSEL-PC/PG | | 4 | 単相AC 100~230V | - | - | ● | ● | - | - | - | - | ● | ● | ● | - | - | 30000 | - | 7-257 | | | |
| PCON-CB/CGB | | 1 | DC24V | ● | ● | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | - | 512 (ネットワーク仕様は768) | - | 7-137 | | | |
| PCON-CYB/PLB/POB | | 1 | | ● | ● | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | 64 | - | 7-153 | | | |
| RCON | | 16 | | - | - | - | ● | ● | ● | - | - | - | ● | ● | ● | - | - | 128 | - | 7-25 | | |
| RSEL | | 8 | - | - | ● | ● | ● | ● | - | - | - | ● | ● | ● | - | - | 36000 | - | 7-27 | | | |

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-17ページをご確認ください。