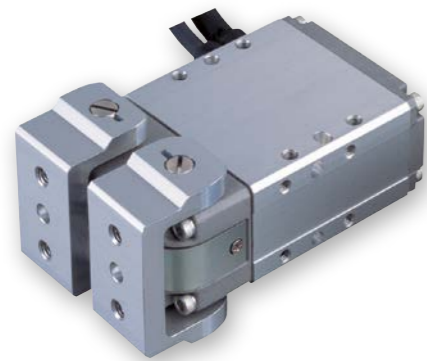


RCP2-GRLS

レバー 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目										
RCP2	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180
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
		II		インクリメンタル		20P パルスモーター 20□サイズ		30 減速比 1/30		180 180度 (片側90度)
			適応コントローラ		ケーブル長			オプション		
			P3	PCON	無し			下記オプション 価格表参照		
			P5	MCON	1m					
				MSEL	3m					
				RCON	5m					
				RSEL	長さ指定					
					ロボットケーブル					



- 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「把持力と電流制限値の相関図」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1-317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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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
原点逆仕様	NM	5-286	-
フランジブラケット	FB	5-283	-
シャフトブラケット	SB	5-288	-

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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

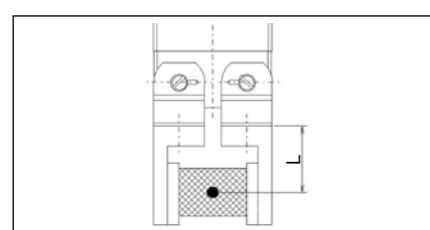
(注) P3はロボットケーブルです。

メインスペック

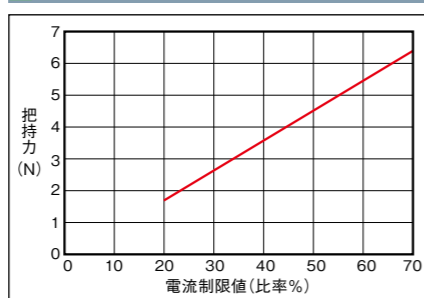
項目	内容	項目	内容
減速比	1/30	駆動方式	ウォームギア+すばギア
把持動作	最大把持力(N)(両側)	繰返し位置決め精度	±0.01度
	把持動作時の最高速度(度/s)(片側)	原点復帰精度	-
アプローチ動作	最高速度(度/s)(片側)	バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開側に加圧)
	最低速度(度/s)(片側)	ロストモーション	片側0.1度以下
	定格加減速度(G)(片側)	許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
	最高加減速度(G)(片側)	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
ストローク(片側)	最小ストローク(度)(片側)	保護等級	-
	最大ストローク(度)(片側)	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

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



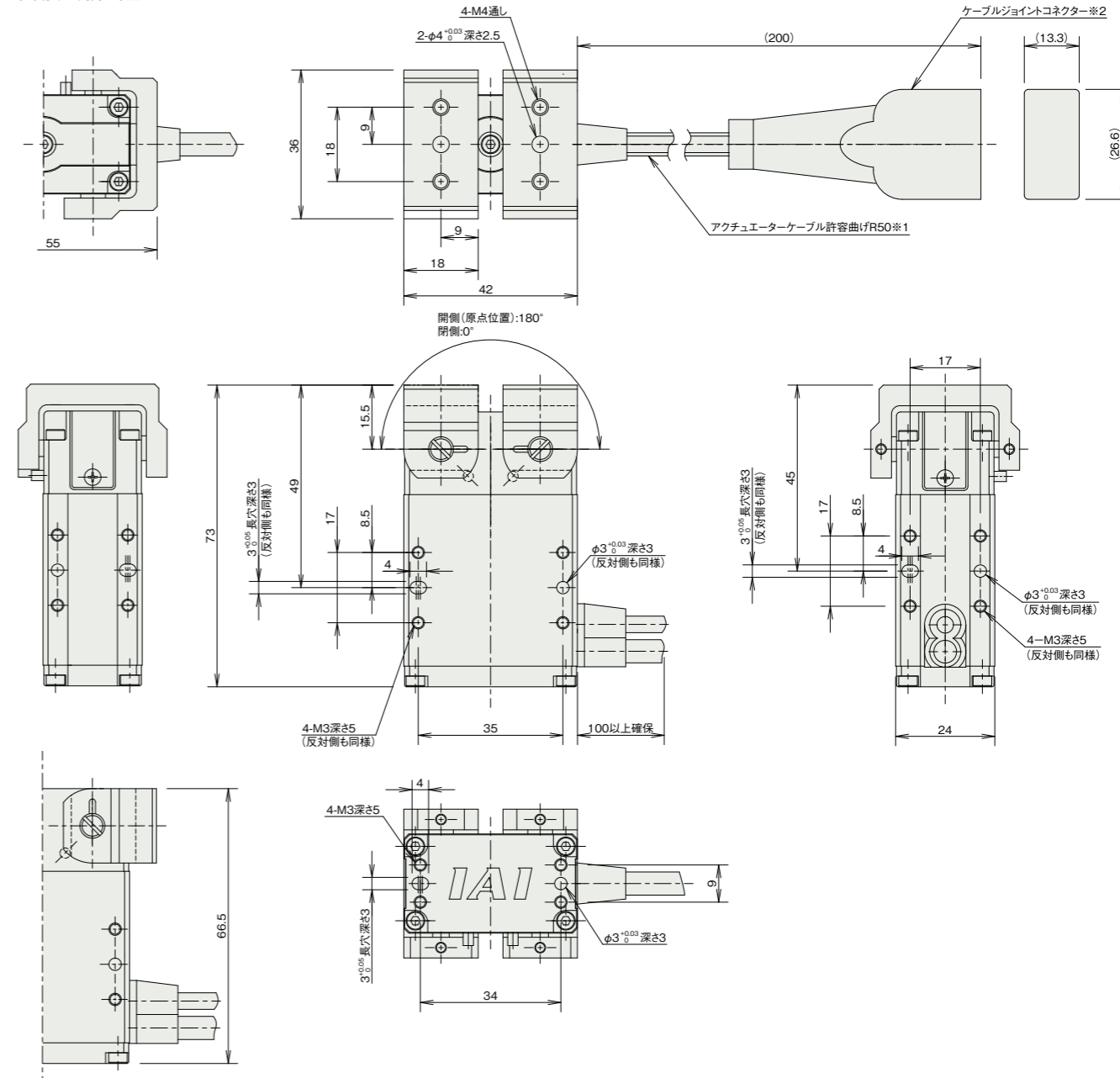
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLS) = F × 15.5 / (L + 15.5)
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数値です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※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にモーター・エンコーダ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。
(注) 標準は開側が原点となります。

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

2次元 CAD 3次元 CAD



質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							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。

