RCP2CR-GRLS

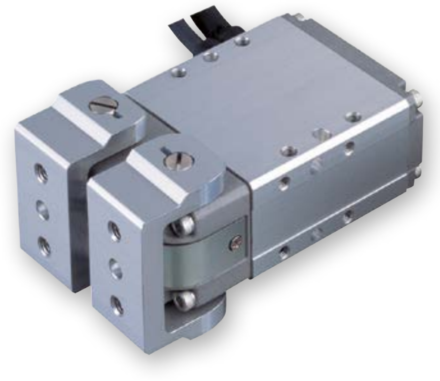
クリーン　レバー　2ツ爪　本体幅 40mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR	GRLS	I	20P	30	180			
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
		I 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）	P3 PCON MSEL	N 無し	下記オプション価格表参照
						P5 RCON RSEL	P 1m	
							S 3m	
							M 5m	
							X□□ 長さ指定	
							R□□ ロボットケーブル	

CE　RoHS10

水平　垂直　横立て　天吊り



POINT 選定上の注意

(1)「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。
(2)「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。
(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 1-313ページをご参照ください。
(4) 簡易アプリで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

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	7-398	–
フランジブラケット	FB	7-396	–
シャフトブラケット	SB	7-399	–

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） P3はロボットケーブルです。

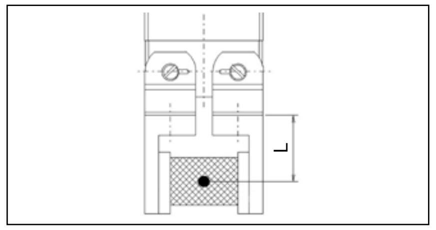
メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
把持動作	最大把持力（N）（両側）	6.4
	把持動作時の最高速度（度/s）（片側）	20
アプローチ動作	最高速度（度/s）（片側）	600
	最低速度（度/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
ストローク（片側）	最小ストローク（度）（片側）	90
	最大ストローク（度）（片側）	90

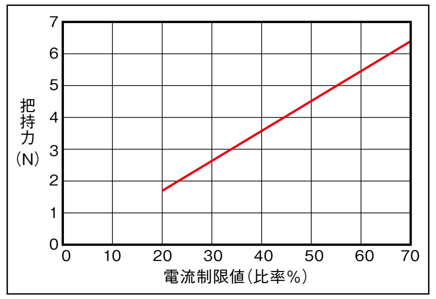
項目	内容
駆動方式	ウォームギア＋はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側1度以下（ただしスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重（垂直方向許容荷重）	–
クリーン度	クラス10（0.1μm, Fed.Std.209D）、クラス2.5相当（ISO 14644－1規格）
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 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

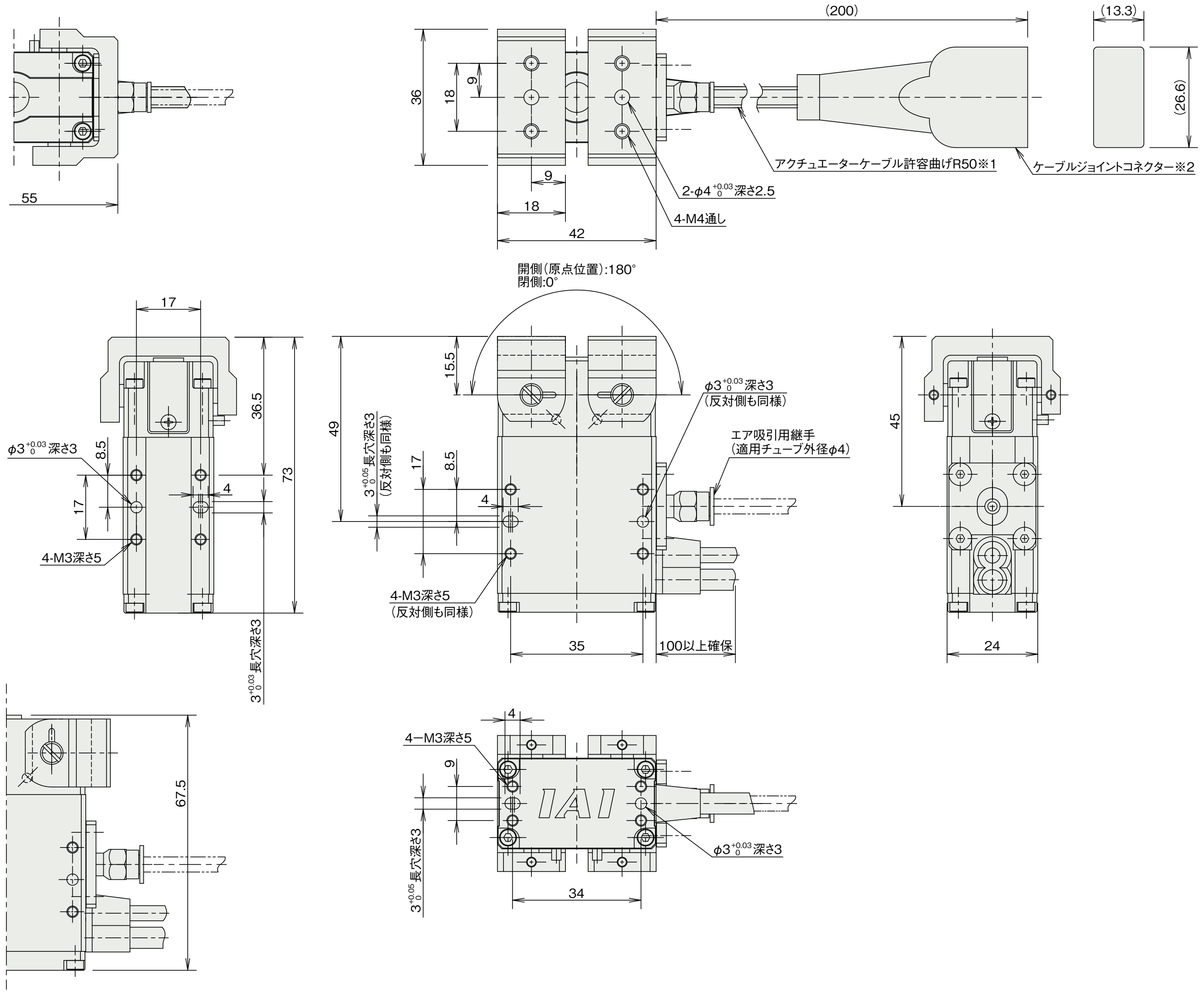


（注） レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力（GRLS）＝ F × 15.5 / （L＋15.5）
（注） 把持力は両フィンガーの合計値です。
（注） 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
（注） 把持（押付け）を行う場合は速度が20度/s固定となります。

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　2次元CAD　3次元CAD

※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ーにモーター・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	0.2kg

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			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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はポジションデータなし）	–	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。

IAI