

# RCP6-GRT7B

バッテリーレスアプソ  
スライド  
2ツ爪  
本体幅  
**120mm**  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP6 - GRT7B - WA - 28P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	モーター種類 28P   パルスモーター	減速比パターン 1   送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 2   送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	ストローク 40   40mm 80   80mm	適応コントローラ P3   PCON MCON P   AC S   MSEL M   RCON RSEL P5	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X   長さ指定 R   ロボットケーブル	オプション 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
40	-
80	-

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	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	5-281	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	5-281	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	5-282	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	5-282	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	5-282	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	5-282	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	5-282	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	5-282	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	5-282	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	5-282	-
原点逆仕様	NM	5-286	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずど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。

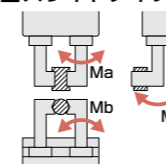
- POINT**  
選定上の注意
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
  - 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
  - コントローラの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	2   2
	プーリー減速比	1.25   2.5
把持動作	最大把持力(N)(両側)	150   300
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5   5
	最高速度(mm/s)(片側)	120   60
アプローチ動作	最低速度(mm/s)(片側)	5   5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3   0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3   0.3
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)	20   20
	最大ストローク(mm)(片側)	40   40

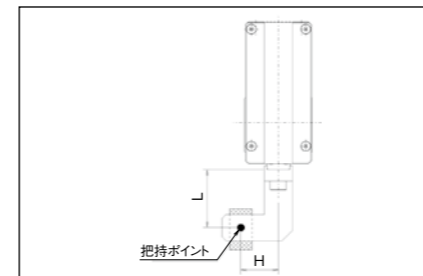
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 7N・m
	Mb: 7N・m
	Mc: 15N・m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向

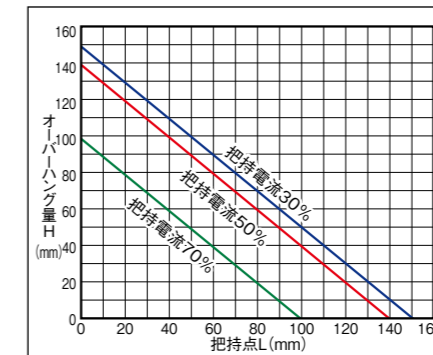


把持点距離の確認

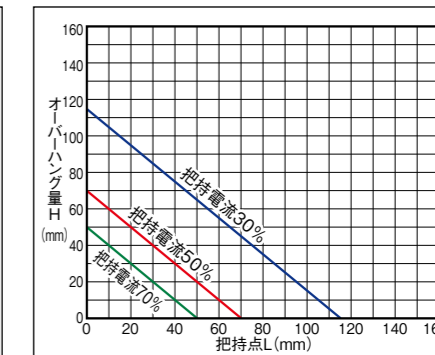
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



減速比: 1

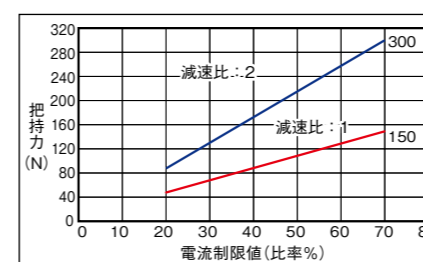


減速比: 2



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振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。

寸法図

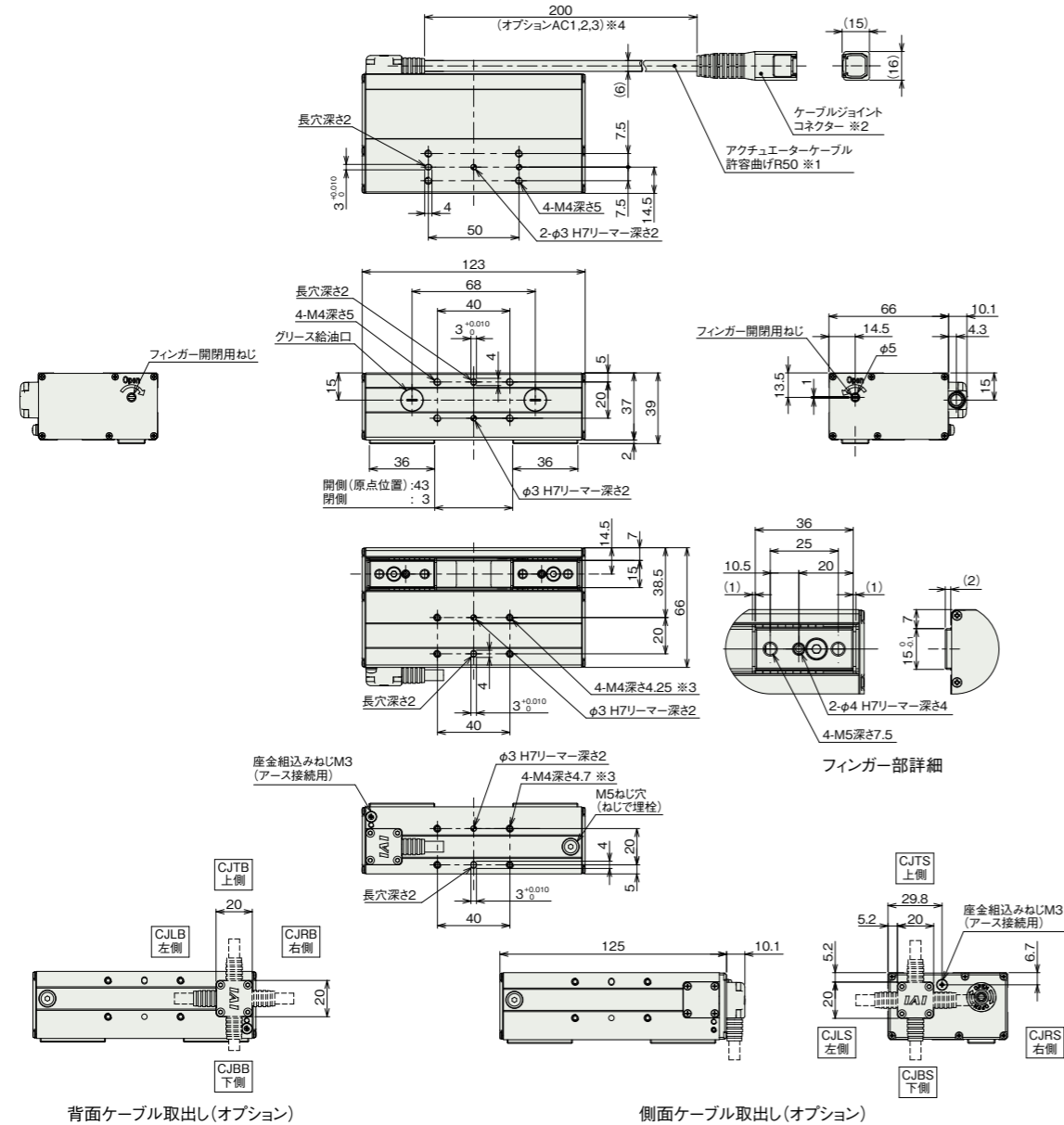
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■40ストローク

- ※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エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
- ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。

(注) フィンガーは開側が原点となります。



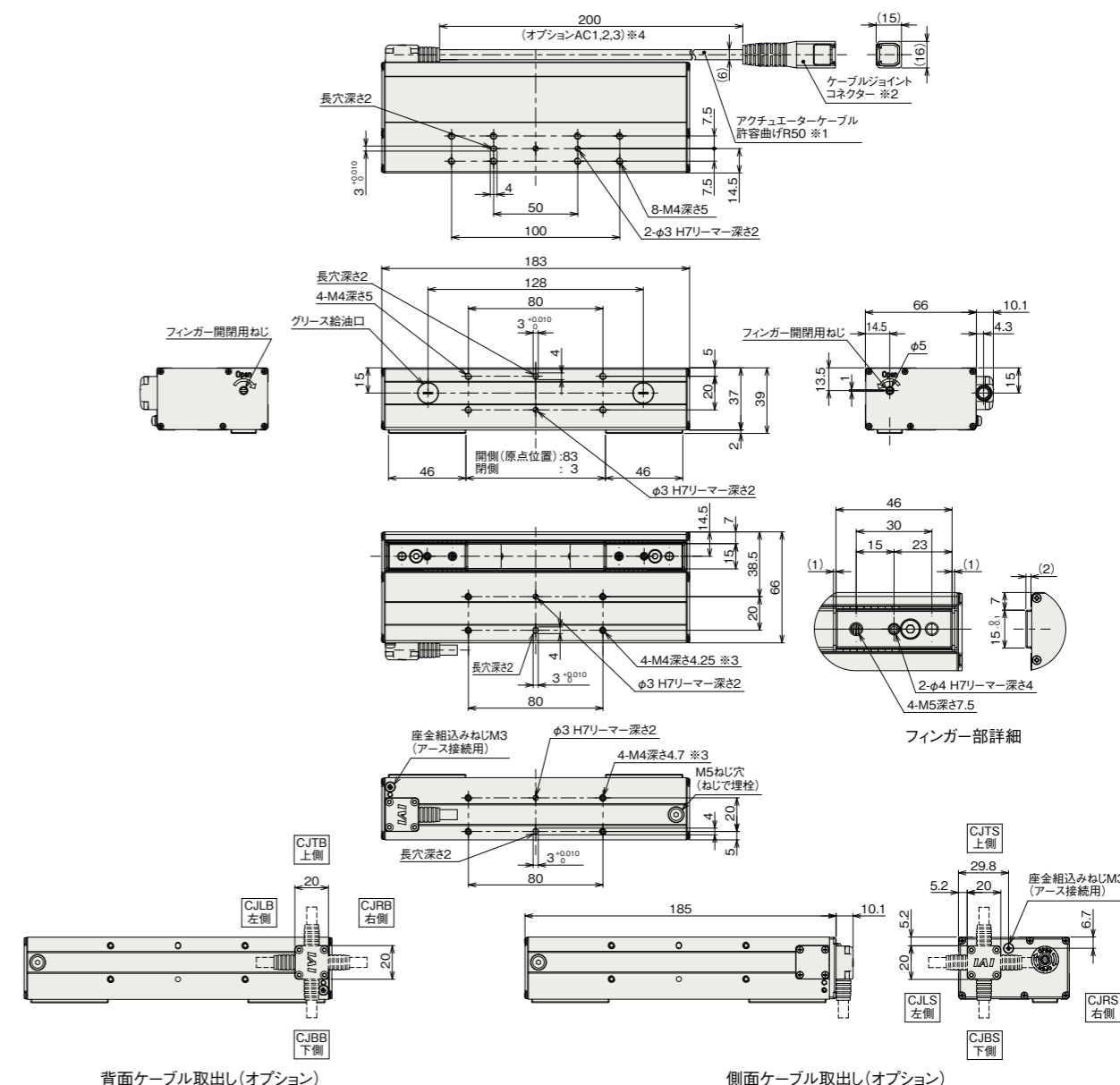
■質量

ストローク	40
質量 (kg)	0.68

■80ストローク

- ※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エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
- ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。

(注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

ストローク	80
質量 (kg)	0.84

■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	ポジショナー	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。

