

EC-GRBP10

スライド 2ツ爪 本体幅 90mm 24Vパルスモーター

■型式項目

EC - GRBP10 M - 30

| | | | | | | |
|------|-----|--------------------------------|------------------------|--------------------------|------------------------|------------------|
| シリーズ | タイプ | 減速比 | ストローク | アクチュエーターケーブル長 | 電源・I/Oケーブル長 | オプション |
| | M | 台形ねじ リード1.5mm ブリー減速比1.25 | 30 30mm (片側15mm) | 下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照 | 下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照 | 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 | |
|---------------|-----------------|---------------|
| | RCON-EC接続仕様(注1) | NPN/PNP仕様(注2) |
| 30 | - | - |

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。
(注2) インターフェイスボックスと変換ケーブルが含まれた価格です。

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 |
|----------------------------|---------|-------|------|
| RCON-EC接続仕様(注3)(注4) | ACR | 2-741 | - |
| ケーブル取出し方向変更(下側) | CJB | 2-742 | - |
| ケーブル取出し方向変更(左側) | CJL | 2-742 | - |
| ケーブル取出し方向変更(右側) | CJR | 2-742 | - |
| ケーブル取出し方向変更(上側) | CJT | 2-742 | - |
| フィンガーアタッチメント取付けジグ(開閉方向ねじ穴) | MJF1 | 2-753 | - |
| フィンガーアタッチメント取付けジグ(側面ねじ穴) | MJF2 | 2-753 | - |
| フィンガーアタッチメント取付けジグ(開閉方向通し穴) | MJF3 | 2-753 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 2-758 | - |
| PNP仕様(注3) | PN | 2-758 | - |
| 電源2系統仕様(注3) | TMD2 | 2-762 | - |
| バッテリーレス | WA | 2-763 | - |
| アブソリュートエンコーダー仕様 | WL | 2-763 | - |
| 無線通信仕様(注4) | WL2 | 2-763 | - |

(注3) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、PNP仕様(PN)および電源2系統仕様(TMD2)を選択できません。また、インターフェイスボックスと変換ケーブルは付属しません。
(注4) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、無線通信仕様(WL)と無線軸動作対応仕様(WL2)は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合(WL)は、別売オプションのインターフェイスボックスと変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は2-765ページをご参照ください。無線軸動作対応仕様(WL2)の場合は、担当営業までお問い合わせください。

別売オプション価格表(標準価格)

| 名称 | 型式 | 参照頁 | 標準価格 |
|---|---------------------|-------|------|
| インターフェイスボックス 変換ケーブル | CB-CVN-BJ002 | 2-765 | - |
| RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクタケーブル) | CB-REC-PWBIO□□□-RB | 2-777 | - |
| RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクタケーブル) | CB-REC-2PWBIO□□□-RB | 2-777 | - |
| RCON-EC接続仕様 電源2系統用 インターフェイスボックス (無線仕様) | ECW-CVNW-L-CB-ACR | 2-765 | - |

(注) 電源・I/Oケーブルはロボットケーブルです。
□□□にはケーブル長さを記入してください。(例：010=1m)

■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。
- ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
- セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを外してワークを除去してください。

アクチュエーターケーブル長価格表(標準価格)

| ケーブル記号 | ケーブル長 | 標準価格 |
|--------|-------------|------|
| 1 ~ 3 | 1 ~ 3m | - |
| 4 ~ 5 | 4 ~ 5m | - |
| 6 ~ 10 | 6 ~ 10m(注5) | - |

(注5) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。
(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。
(注) ロボットケーブルです。

電源・I/Oケーブル長価格表(標準価格)

■標準コネクタケーブル

| ケーブル記号 | ケーブル長 | ユーザー配線仕様 (バラ線) | ユーザー配線仕様 (バラ線) CB-EC-2-PWBIO□□□-RB付属 |
|--------|--------|-------------------|--|
| 0 | ケーブル無し | - (注6) | - |
| 1 ~ 3 | 1 ~ 3m | - | - |
| 4 ~ 5 | 4 ~ 5m | - | - |
| 6 ~ 9 | 6 ~ 9m | - | - |

(注6) 端子台コネクタのみ付属します。オプションRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクタは付属されません。詳細は0-000ページをご確認ください。
(注) ロボットケーブルです。

4方向コネクタケーブル

| ケーブル記号 | ケーブル長 | ユーザー配線仕様 (バラ線) | ユーザー配線仕様 (バラ線) CB-EC-2-PWBIO□□□-RB付属 |
|---------|--------|-------------------|--|
| S1 ~ S3 | 1 ~ 3m | - | - |
| S4 ~ S5 | 4 ~ 5m | - | - |
| S6 ~ S9 | 6 ~ 9m | - | - |

(注) ロボットケーブルです。

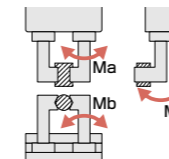
メインスペック

| 項目 | 内容 | 内容 |
|---------|--------------------|------|
| リード | 台形ねじリード(mm) | 1.5 |
| | ブリー減速比 | 1.25 |
| 把持動作 | 最大把持力(N)(両側) | 100 |
| | 把持動作時の速度(mm/s)(片側) | 5 |
| | 最高速度(mm/s)(片側) | 90 |
| 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 |
| | ブレーキ仕様 | - |
| ブレーキ | ブレーキ保持力(N) | - |
| | 最小ストローク(mm)(片側) | 15 |
| ストローク | 最大ストローク(mm)(片側) | 15 |

| 項目 | 内容 |
|--------------|---------------------------|
| 駆動方式 | タイミングベルト+左右台形すべりねじ |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.05mm |
| ロストモーション | - (2点間位置決め機能のため、表記できません。) |
| バックラッシュ(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 : 3.60 N·m |
| | Mb : 3.60 N·m |
| | Mc : 10.2 N·m |
| 垂直方向許容荷重(注7) | 598N |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40°C、85%RH以下(結露なきこと) |
| 保護等級 | IP20 |
| 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(□28) (電源容量：最大2A) |
| エンコーダー種類 | インクリメンタル/バッテリーレスアブソリュート |
| エンコーダーパルス数 | 16384 pulse/rev |
| 納期 | ホームページ[納期照会]に記載 |

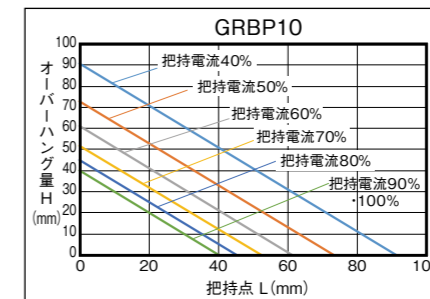
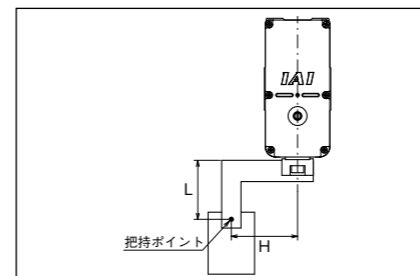
(注7) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

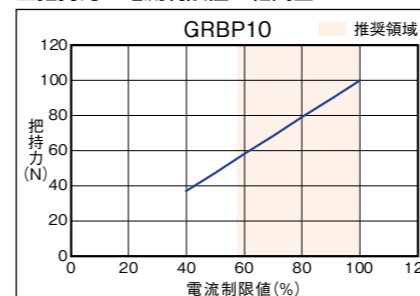
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺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。

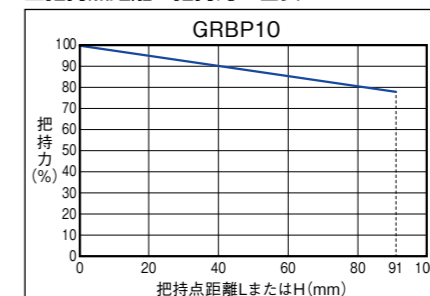
把持力

把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。0~60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(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%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

