

RCP2-GRHB

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - GRHB - I - 42P - 2 - 40 - [] - [] - []

| | | | | | | | | |
|------|----------|---------|-------------------|----------------|------------------------|--|--|------------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | モーター種類 | リード | ストローク | 適応コントローラ | ケーブル長 | オプション |
| I | インクリメンタル | 42P | パルスモーター 42□サイズ | 2 送りねじ リード2 | 40 40mm (片側20mm) | 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 |
|-----------|------|
| 40 | - |

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 |
|----------------|---------|-------|------|
| ケーブル取出方向変更(上側) | CJT | 5-282 | - |
| ケーブル取出方向変更(右側) | CJR | 5-282 | - |
| ケーブル取出方向変更(左側) | CJL | 5-282 | - |
| ケーブル取出方向変更(下側) | CJB | 5-282 | - |
| 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) | - | - |
| 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。

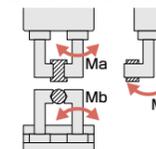
- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-311ページをご参照ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-199ページをご参照ください。

メインスペック

| 項目 | 内容 | |
|-----------|-----------------------|-----|
| 減速比 | 1/1 | |
| リード | 送りねじリード(mm) 2相当 | |
| 把持動作 | 最大把持力(N) (両側) | 200 |
| | 把持動作時の最高速度(mm/s) (片側) | 5 |
| | 最高速度(mm/s) (片側) | 100 |
| 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 | 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 |
| | 最大ストローク(mm) (片側) | 20 |

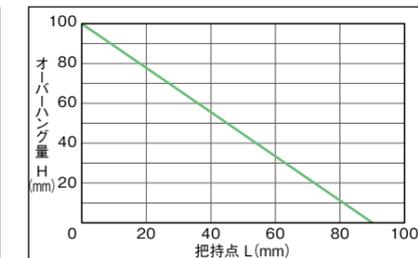
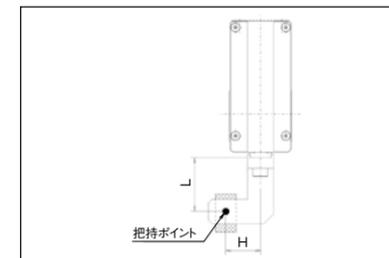
| 項目 | 内容 |
|--------------------|------------------------------|
| 駆動方式 | タイミングベルト+台形ねじ |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| 原点復帰精度 | - |
| バックラッシュ | 片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧) |
| ロストモーション | 0.15mm以下 |
| リニアガイド | 有限ガイド |
| 静的許容モーメント | Ma : 15N·m |
| | Mb : 26N·m |
| | Mc : 59N·m |
| 動的許容モーメント | - |
| | - |
| | - |
| 許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重) | - |
| 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 | 800pulse/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

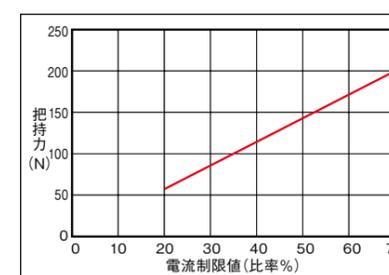
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

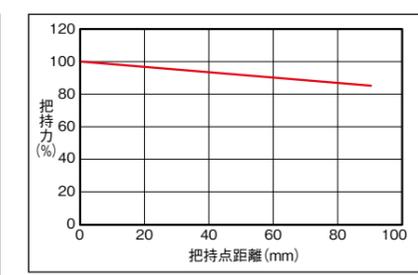
把持力

■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。

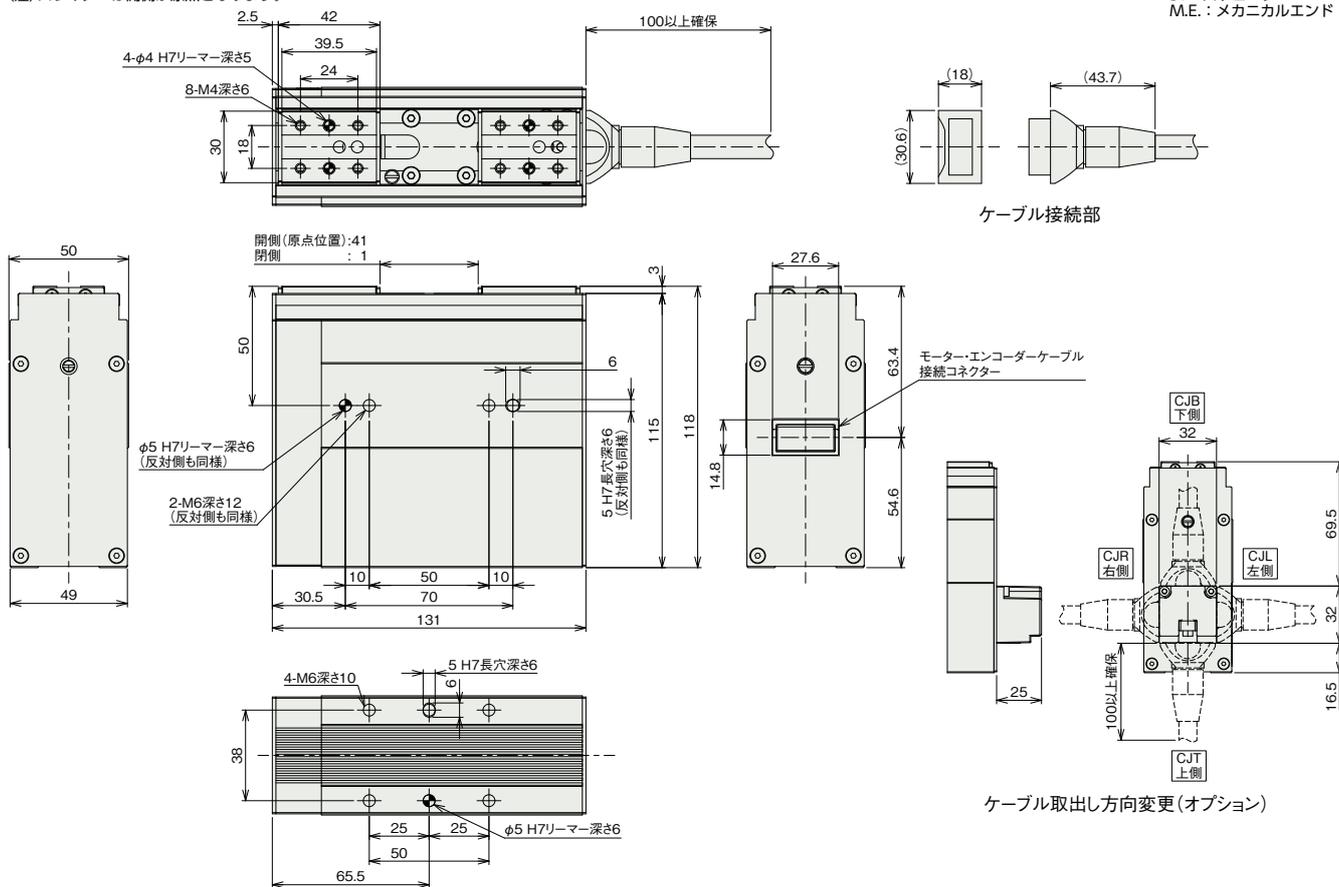
■把持点距離と把持力の目安



(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。

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■質量

| 項目 | 内容 |
|----|-------|
| 質量 | 1.5kg |

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 | ● ※選択 | ● ※選択 | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | - | 512 (ネットワーク仕様は768) | - | 7-137 | | |
| PCON-CYB/PLB/POB | | 1 | | ● ※選択 | ● ※選択 | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | 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。