

# RCP4-GRSML

2爪  
夹爪

中型  
滑块型

本体宽  
54  
mm

24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	-GRSML-	I	-28P-	30	-14-	P3	-		-	
	系列	类型	编码器种类	马达种类	减速比	行程	适用控制器	电缆长	选项		
			I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“1”。	28P:脉冲伺服 马达 28□尺寸	30:1/30	14:14mm (单侧7mm)	P3:PCON MCON MSEL	N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	请参考下述选项		

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。



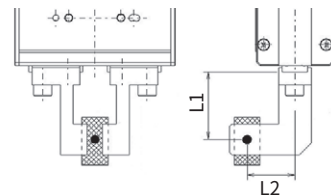
技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357



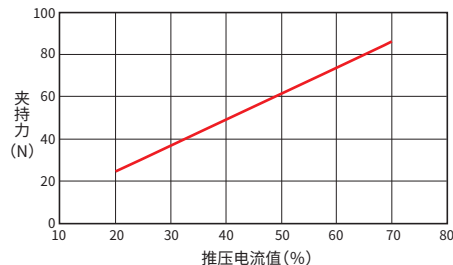
- (1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) 最大夹持力为夹持点距离为0,伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关,通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。(详细信息请参考1-480页。)
- (3) 移动时的额定加速度为0.3G。

### ■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时,夹持力(推压力)可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※L1控制在80mm以下使用。  
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。  
(L1各距离夹持力的参考值请参考1-482页)另,夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差,敬请注意。

※进行夹持动作(推压)时,移动速度固定为5mm/s,敬请注意。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)
RCP4-GRSML-I-28P-30-14-P3-①-②	30	87 (单侧43.5)	14 (单侧7)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程 (mm)	最高速度 (mm/s)
14	94

### 行程阵容

行程 (mm)	对应
14	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮+螺旋齿条
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧0.3mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.15mm以下
静态允许力矩	Ma:1.9N·m Mb:2.7N·m Mc:4.6N·m
质量	0.5kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

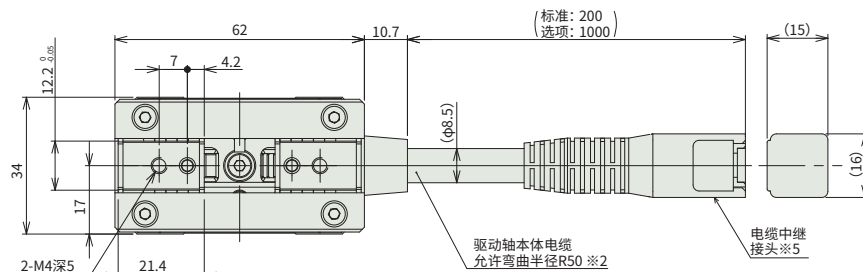
www.iai-robot.co.jp



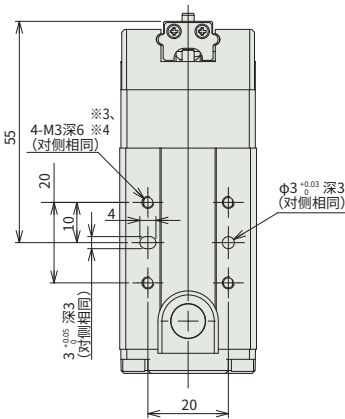
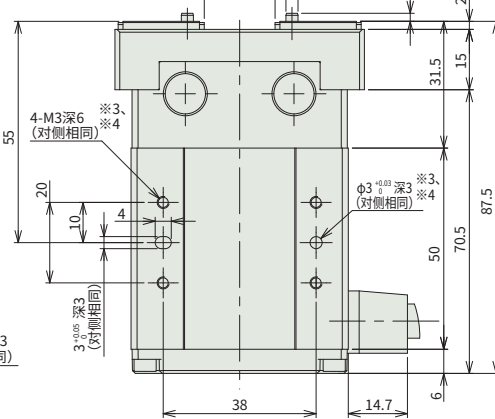
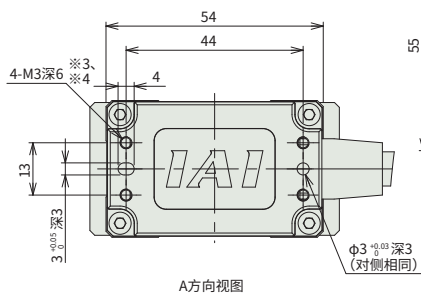
- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※3 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处)进行固定。
- ※4 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔深度。  
否则可能会损坏内部部件。
- ※5 连接马达·编码器电缆。

※ 驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm

※ 标准规格时, 打开侧为原点。  
将原点设为闭合侧时,  
请指定选项(型号NM)。



打开侧(原点位置): 17.6  
闭合侧: 3.6  
(最大动作范围: 2.6~18.6) ※1



伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet SSCNET III/H	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●		30000	→6-193

# RCP4-GRSLL

2爪  
夹爪

大型  
滑块型

本体宽  
70  
mm

24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	—	GRSLL	—	I	—	35P	—	30	—	22	—	P3	—	□	—	□
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	减速比	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项
					I: 增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“+”。		35P: 脉冲伺服 马达 35□尺寸		30: 1/30		22: 22mm (单侧11mm)		P3: PCON MCON MSEL		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□: 指定长度 R□: 柔性电缆		请参考下述选项

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



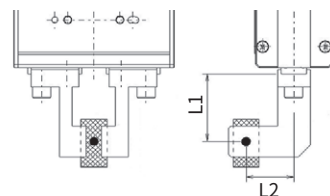
※安装方法请参考1-345页。



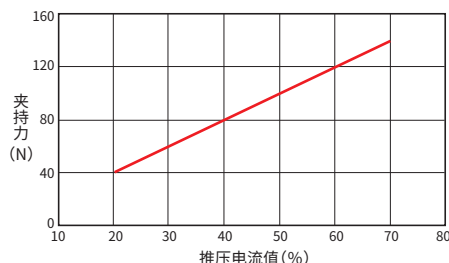
技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

### ■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时, 夹持力(推压力)可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※L1请在100mm以下使用。  
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。  
(L1各距离夹持力的参考值请参考1-482页)另,  
夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差, 敬请注意。

※进行夹持动作(推压)时, 移动速度固定为5mm/s, 敬请注意。

- POINT** 选型注意
- 1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
  - 2) 最大夹持力为夹持点距离为0, 伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够支持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关, 通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。(详细信息请参考1-480页。)
  - 3) 移动时的额定加速度为0.3G。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)
RCP4-GRSLL-I-35P-30-22-P3-①-②	30	140 (单侧70)	22 (单侧11)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程 (mm)	最高速度 (mm/s)
22	125

### 行程阵容

行程 (mm)	对应
22	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮+螺旋齿条
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧0.4mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.15mm以下
静态允许力矩	Ma: 3.8N·m Mb: 5.5N·m Mc: 9.5N·m
质量	1.0kg
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下 (无结露)

尺寸图

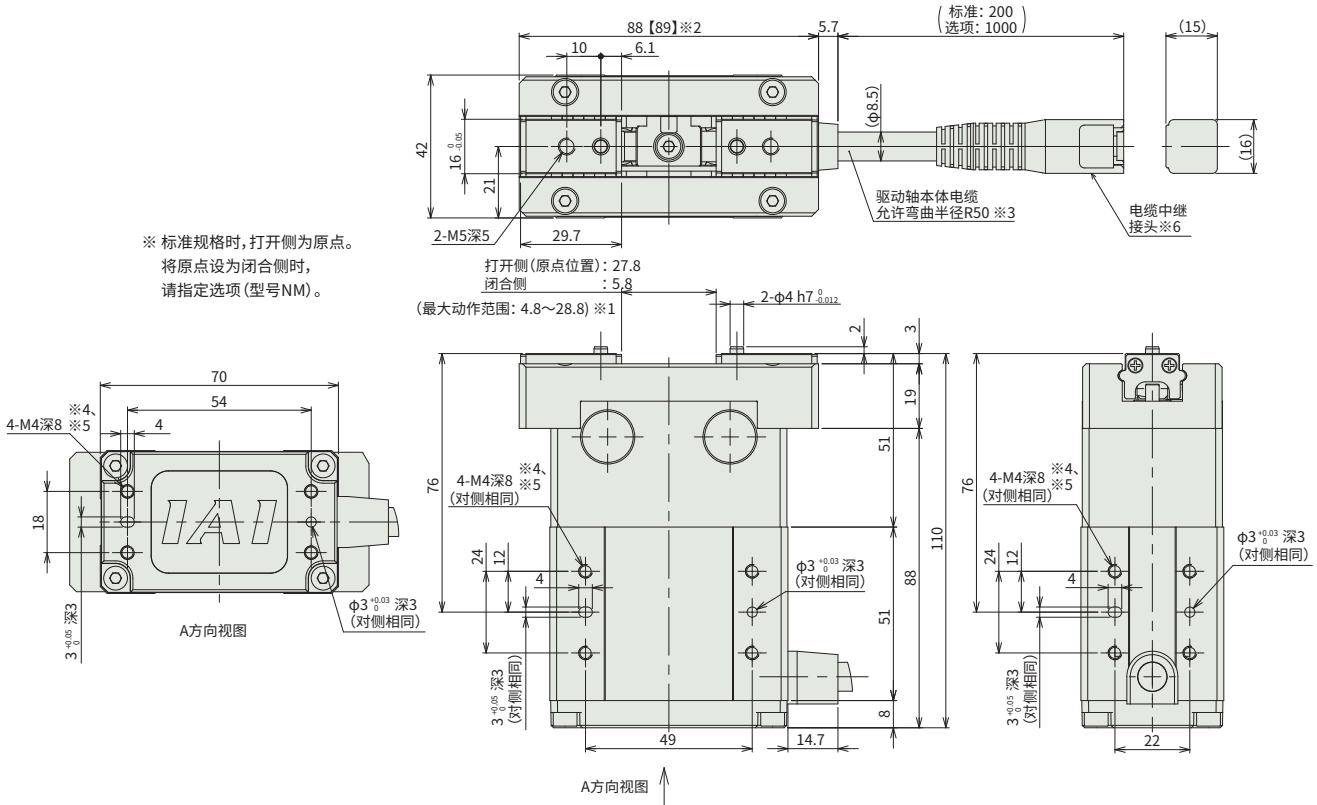
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 原点复位时, 夹爪将动作至【 】内尺寸, 请注意干涉。
- ※3 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※4 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处)进行固定。
- ※5 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔深度。否则可能损坏内部部件。
- ※6 连接马达·编码器电缆。

※ 驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm



伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet SSCNET III/H	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4		单相AC 100~230V	—	—	●	30000	→6-193

# RCP4-GRSWL

2爪  
夹爪

超大型  
滑块型

本体宽  
80  
mm

24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	-GRSWL-	I	-42P-	28	-30-	P3	-		-	
	系列	类型	编码器种类	马达种类	减速比	行程	适用控制器	电缆长	选项		
			I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“1”。	42P:脉冲伺服 马达 42□尺寸	28:1/28	30:30mm (单侧15mm)	P3:PCON MCON MSEL	N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	请参考下述选项		

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



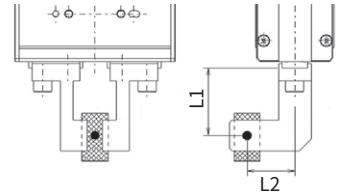
※安装方法请参考1-345页。



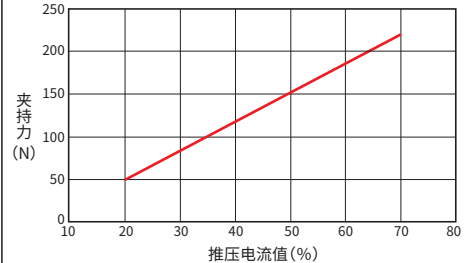
技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

### ■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时,夹持力(推压力)可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※L1请在100mm以下使用。  
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。  
(L1各距离夹持力的参考值请参考1-482页)另,  
夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差,敬请注意。

※进行夹持动作(推压)时,移动速度固定为5mm/s,敬请注意。

- POINT** 选型注意
- 1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
  - 2) 最大夹持力为夹持点距离为0,伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够支持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关,通常估算为夹持力的1/10~1/20。(详细信息请参考1-480页。)
  - 3) 移动时的额定加速度为0.3G。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)
RCP4-GRSWL-I-42P-28-30-P3-①-②	28	220 (单侧110)	30 (单侧15)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程 (mm)	最高速度 (mm/s)
30	157

### 行程阵容

行程 (mm)	对应
30	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮+螺旋齿条
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧0.4mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.15mm以下
静态允许力矩	Ma:5.1N·m Mb:7.2N·m Mc:12.4N·m
质量	1.6kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

尺寸图

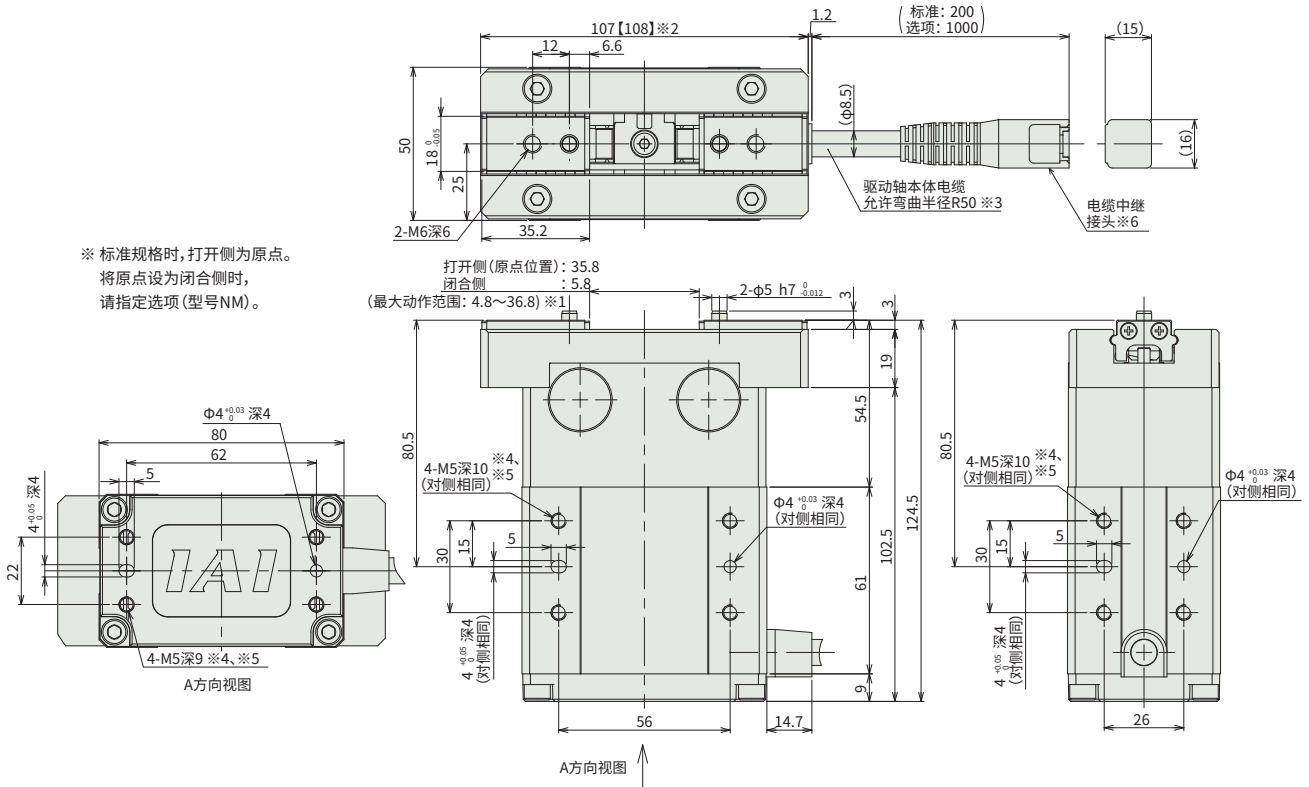
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 原点复位时, 夹爪将动作至【 】内尺寸, 请注意干涉。
- ※3 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※4 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处)进行固定。
- ※5 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔深度。否则可能损坏内部部件。
- ※6 连接马达·编码器电缆。

※驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm



伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet SSCNET III/H	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场 网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●		30000	→6-193

# RCP4-GRLM

2爪  
夹爪

中型  
杠杆型

本体宽  
54  
mm

24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	-	GRLM	-	I	-	28P	-	30	-	180	-	P3	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-	减速比	-	行程	-	适用控制器	-	电缆长	-	选项
					I: 增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“1”。		28P: 脉冲伺服 马达 28□尺寸		30: 1/30		180: 180度 (单侧90度)		P3: PCON MCON MSEL		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□: 指定长度 R□: 柔性电缆		请参考下述选项

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。

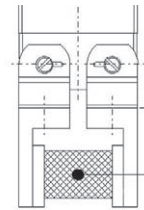


技术资料 ▶ 1-323  
特规对应 ▶ 1-357

- POINT 选型注意**
- 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
  - 最大夹持力为夹持点距离为0，伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够支持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20。(详细信息请参考1-483页。)
  - 移动时的额定加速度为0.3G。

### ■夹持力与电流限制值的关系图

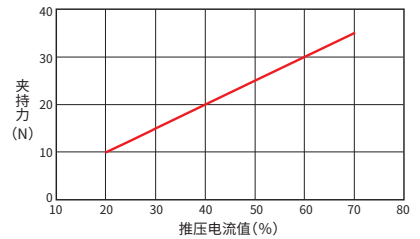
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※下图中的值为夹持点在爪柄上方时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式见下。  
※L1请在100mm以下使用。

$$\text{实际夹持力 (GRLM)} = F \times 20 / (L1 + 20)$$

※下表中的夹持力为两侧爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差，敬请注意。

※进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为5度/s，敬请注意。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)
RCP4-GRLM-I-28P-30-180-P3-①-②	30	35 (单侧17.5)	180 (单侧90)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程 (度)	最高速度 (度/s)
180	600

### 行程阵容

行程 (度)	对应
180	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮
重复定位精度	±0.05度
背隙	单侧2.5度以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.3度以下
静态允许力矩	-
质量	0.5kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

尺寸图

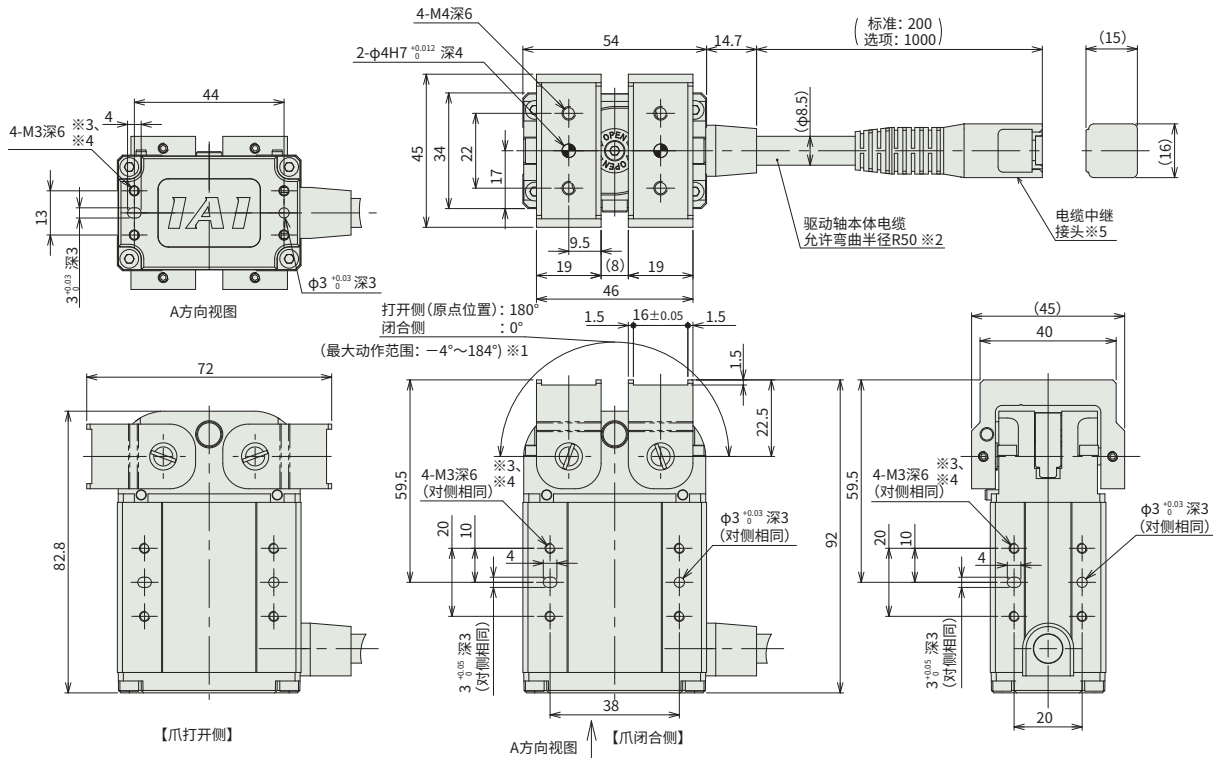
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※3 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处) 进行固定。
- ※4 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔(含夹爪安装螺纹孔) 深度。否则可能损坏内部部件。
- ※5 连接马达·编码器电缆。

※ 驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm。



※ 标准规格时, 打开侧为原点。  
将原点设为闭合侧时, 请指定选项(型号NM)。

伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器	—	—	●	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	—	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考页确认。	30000	→6-193



# RCP4-GRLL

2爪  
夹爪

大型  
杠杆型

本体宽  
70  
mm

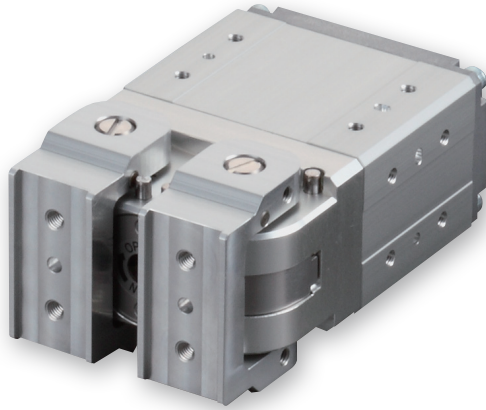
24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	-	GRLL	-	I	-	35P	-	30	-	180	-	P3	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>
	系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-	减速比	-	行程	-	适用控制器	-	电缆长	-	选项
					I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“+”。		35P:脉冲伺服 马达 35□尺寸		30:1/30		180:180度 (单侧90度)		P3:PCON MCON MSEL		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		请参考下述选项

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。

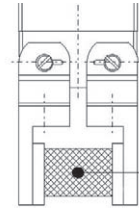


技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

- POINT 选型注意**
- (1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
  - (2) 最大夹持力为夹持点距离为0,伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关,通常估算为夹持力的1/10~1/20。(详细信息请参考1-483页。)
  - (3) 移动时的额定加速度为0.3G。

### ■夹持力与电流限制值的关系图

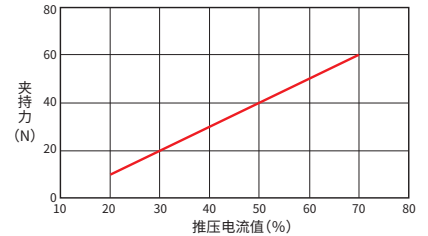
进行推压动作时,夹持力(推压力)可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※下图中的值为夹持点在爪柄上方时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式见下。  
※L1请在100mm以下使用。

$$\text{实际夹持力 (GRLL)} = F \times 26 / (L1 + 26)$$

※下表中的夹持力为两侧爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差,敬请注意。

※进行夹持动作(推压)时,移动速度固定为5度/s,敬请注意。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)
RCP4-GRLL-I-35P-30-180-P3-①-②	30	60 (单侧30)	180 (单侧90)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程(度)	最高速度(度/s)
180	600

### 行程阵容

行程(度)	对应
180	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
	R01(1m)~R03(3m)
柔性电缆	R04(4m)~R05(5m)
	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)
	R16(16m)~R20(20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮
重复定位精度	±0.05度
背隙	单侧2.5度以下(但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.3度以下
静态允许力矩	-
质量	1.0kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

尺寸图

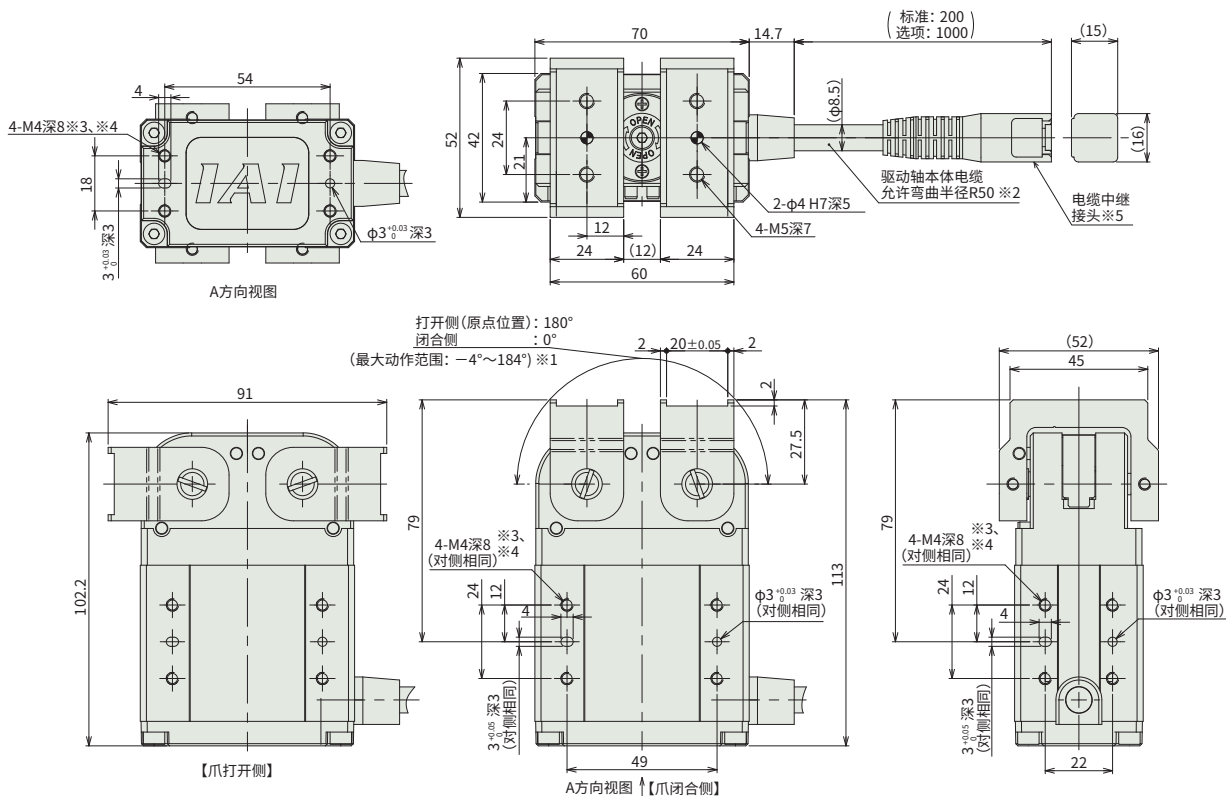
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※3 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处)进行固定。
- ※4 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔(含夹爪安装螺纹孔)深度。否则可能损坏内部部件。
- ※5 连接马达·编码器电缆。

※ 驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm。



※ 标准规格时, 打开侧为原点。  
将原点设为闭合侧时, 请指定选项(型号NM)。

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	-	DeviceNet CC-Link CompoNet	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	-			
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet SSCNET III/H	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ・根据控制器类型不同, 可选用的现场 网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●		30000	→6-193

# RCP4-GRLW

2爪  
夹爪

超大型  
杠杆型

本体宽  
80  
mm

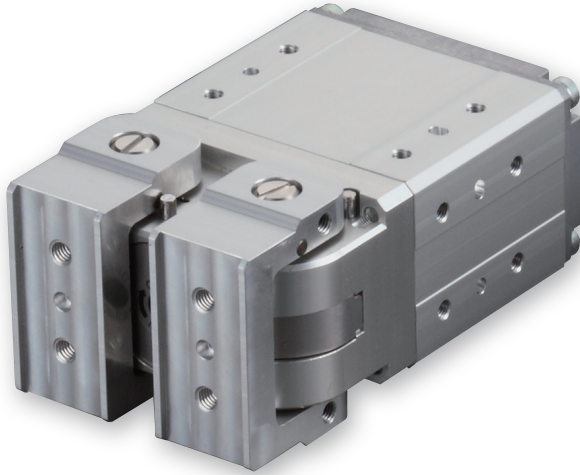
24V  
脉冲伺服  
马达

■型号项目	RCP4	-	GRLW	-	I	-	42P	-	28	-	180	-	P3	-	□	-	□
	系列		类型		编码器种类		马达种类		减速比		行程		适用控制器		电缆长		选项
					I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“1”。		42P:脉冲伺服 马达 42□尺寸		28:1/28		180:180度 (单侧90度)		P3:PCON MCON MSEL		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		请参考下述选项

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。

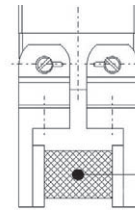


技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

- POINT** 选型注意
- 1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
  - 2) 最大夹持力为夹持点距离为0,伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够支持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关,通常估算为夹持力的1/10~1/20。(详细信息请参考1-483页。)
  - 3) 移动时的额定加速度为0.3G。

### ■夹持力与电流限制值的关系图

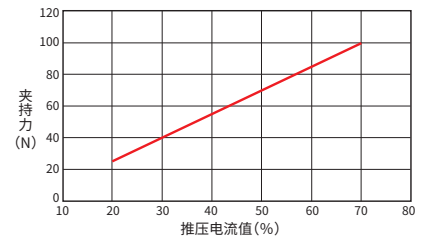
进行推压动作时,夹持力(推压力)可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※下图中的值为夹持点在爪柄上方时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式见下。  
※L1请在100mm以下使用。

$$\text{实际夹持力 (GRLW)} = F \times 30 / (L1 + 30)$$

※下表中的夹持力为两侧爪的合力。



※上述图表中为参考值。最大可能有±15%的偏差,敬请注意。

※进行夹持动作(推压)时,移动速度固定为5度/s,敬请注意。

### 驱动轴性能

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)
RCP4-GRLW-I-42P-28-180-P3-①-②	28	90 (单侧45)	180 (单侧90)

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ■行程与最高速度

行程(度)	最高速度(度/s)
180	643

### 行程阵容

行程(度)	对应
180	○

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
	R01(1m)~R03(3m)
柔性电缆	R04(4m)~R05(5m)
	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)

※维护保养用的电缆请参考1-269页。

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	→4-127
反原点规格	NM	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮
重复定位精度	±0.05度
背隙	单侧2.5度以下(但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.3度以下
静态允许力矩	-
质量	1.4kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

尺寸图

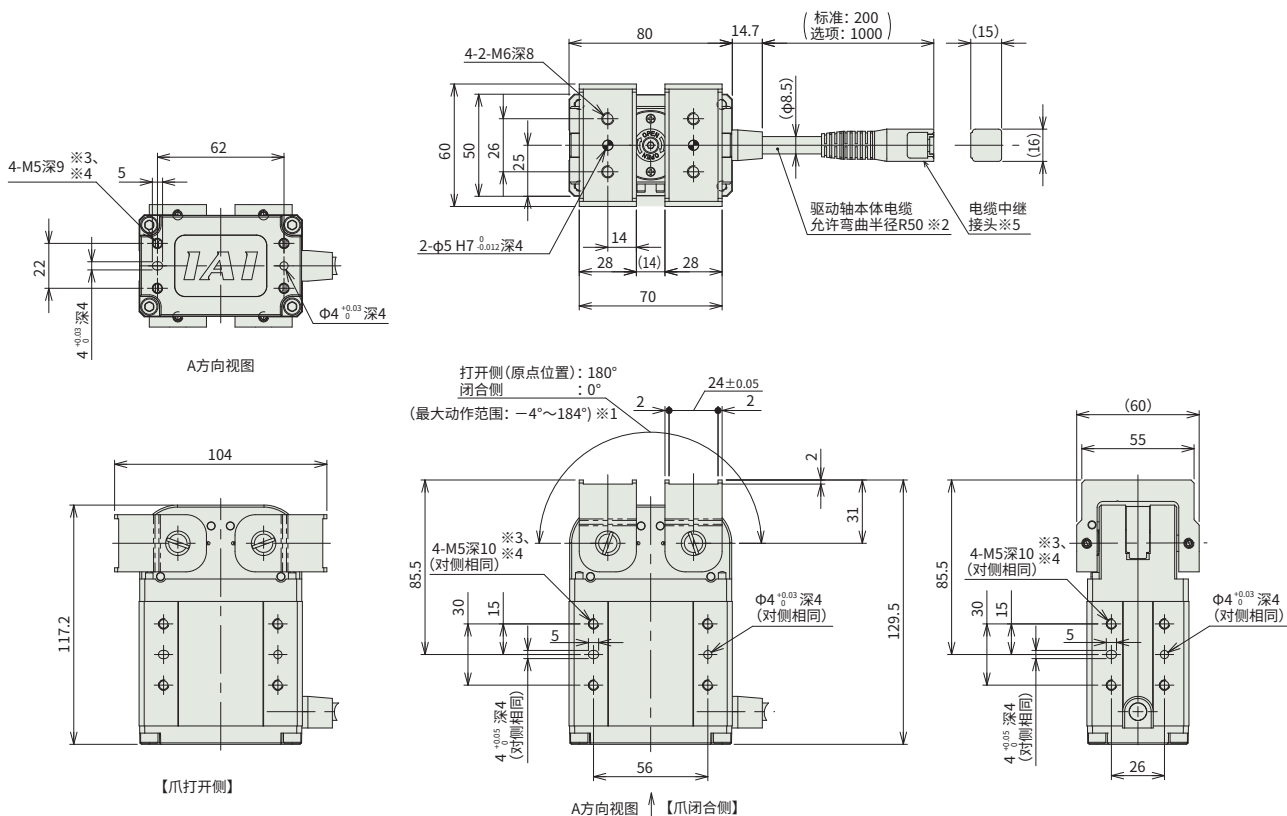
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 通过原点复位动作等, 夹爪可动作的最大范围。  
请注意不要干涉客户方夹爪及附近工件等。
- ※2 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※3 进行本体固定时, 请使用同一安装面的全部螺纹孔(4处) 进行固定。
- ※4 螺栓拧入深度请勿超过固定用螺纹孔(含夹爪安装螺纹孔) 深度。否则可能损坏内部部件。
- ※5 连接马达·编码器电缆。

※ 驱动轴本体电缆标准长度为200mm。  
通过选项(型号:AC1)可变更至1000mm



※ 标准规格时, 打开侧为原点。  
将原点设为闭合侧时, 请指定选项(型号NM)。

适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场 网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	SSCNET III/H	30000	→6-193