

夹爪型

滑动型






电磁阀

GRS-SEG/SIG	5-77	
GRS-MEG/MIG	5-81	

DC无刷伺服马达

RCD-GRSNA	5-87	
-----------	------	---

脉冲马达


RCP6-GRT7A	5-89	
RCP6-GRT7B	5-93	
RCP6(S)-GRST6C	5-97	
RCP6(S)-GRST7C	5-101	
RCP6(S)-GRST6R	5-105	
RCP6(S)-GRST7R	5-109	
RCP4-GRSML	5-113	
RCP4-GRSLL	5-117	
RCP4-GRSWL	5-121	
RCP2-GRSS	5-125	
RCP2-GRS	5-129	
RCP2-GRM	5-133	
RCP2-GRHM	5-137	
RCP2-GRHB	5-141	
RCP2-GRST	5-145	

脉冲马达 (3爪)

RCP2-GR3SS	5-149	
RCP2-GR3SM	5-153	

杠杆型

脉冲马达

RCP2-GRLS	5-159	
RCP4-GRLM	5-161	
RCP4-GRLL	5-163	
RCP4-GRLW	5-165	

脉冲马达 (3爪)

RCP2-GR3LS	5-167	
RCP2-GR3LM	5-169	

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6-GRT7A

免电池
绝对型

滑块

2爪

本体宽
90
mm

24v
脉冲
马达

■ 型号项目

RCP6 - GRT7A - WA - 28P - 1 - 30

系列	类型	编码器种类	马达种类	减速比模式	行程	适用控制器	电缆长	选项
		WA 免电池绝对型	28P 脉冲马达 28□尺寸	1 驱动丝杆 导程1.5mm 皮带轮减速比1.5	30 30mm	P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL	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



行程阵容

行程 (mm)	对应
30	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	5-281
驱动轴本体电缆2m规格	AC2	5-281
驱动轴本体电缆3m规格	AC3	5-281
背面电缆上侧出线(注1)	CJTB	5-282
背面电缆左侧出线(注1)	CJLB	5-282
背面电缆右侧出线(注1)	CJRB	5-282
背面电缆下侧出线(注1)	CJBB	5-282
侧面电缆上侧出线(注1)	CJTS	5-282
侧面电缆左侧出线(注1)	CJLS	5-282
侧面电缆右侧出线(注1)	CJRS	5-282
侧面电缆下侧出线(注1)	CJBS	5-282
反原点规格	NM	5-286

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
			<input type="radio"/>

(注) 图表为驱动轴至控制器之间的电缆长度, 通过选项变更驱动轴本体电缆长时, 请将驱动轴和控制器的电缆总长控制在20m以内。



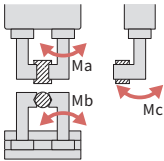
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0、伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

项目	内容	
导程	驱动丝杆导程 (mm)	1.5
	皮带轮减速比	1.5
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	120
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧)	5
接近动作	最高速度 (mm/s) (单侧)	75
	最低速度 (mm/s) (单侧)	5
	额定加减速速度 (G) (单侧)	0.3
	最高加减速速度 (G) (单侧)	0.3
刹车	刹车规格	—
	刹车保持力 (kgf)	—
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧)	15
	最大行程 (mm) (单侧)	15

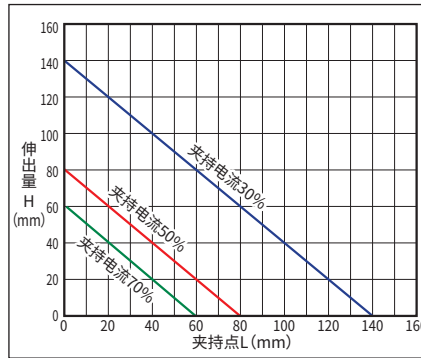
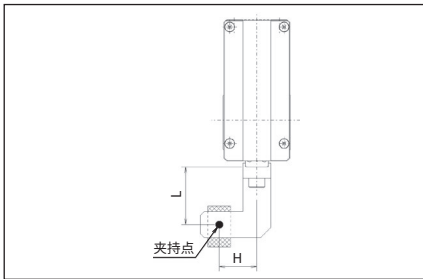
项目	内容
驱动方式	同步带+左右梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧0.2mm以下
空转值	单侧0.2mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 3N·m
	Mb: 3N·m
	Mc: 10N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	598N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	8192 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



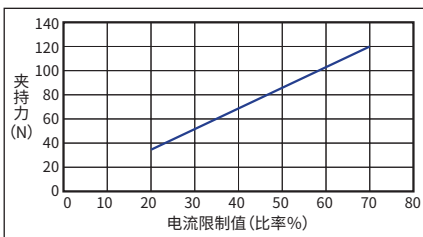
确认夹持点距离

对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图



(注) 夹持力为夹持点距离 (L、H) 0 时两夹爪夹持力的合计数。
 (注) 拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。最大可能有 ±15% 的偏差。
 (注) 进行夹持动作 (推压) 时，移动速度固定为 5mm/s。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

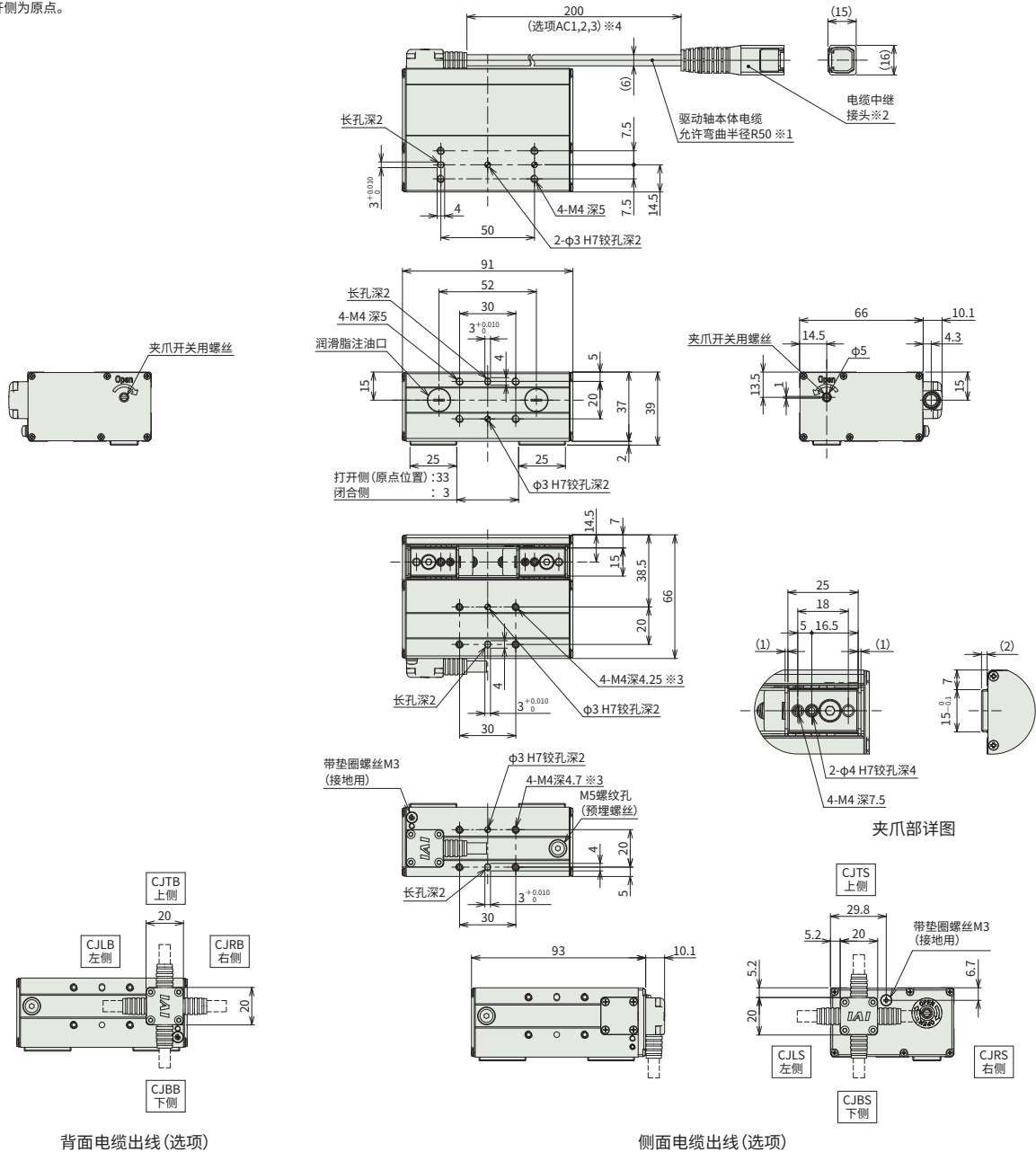
RCP2

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



- ※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
 - ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
 - ※3 为防止异物侵入,预埋固定螺钉.用作安装面时请拆除。
 - ※4 驱动轴本体电缆标准长度为200mm,可通过选项变更长度。
- (注) 夹爪打开侧为原点。



质量

项目	内容
质量	0.46kg

适用控制器

本厂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												最大定位点数	参考页		
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选												
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		※可选	※可选	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153
RCON		16	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27	

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6-GRT7B

免电池绝对型

滑块

2爪

本体宽
120
mm

24v
脉冲
马达

型号项目

RCP6	- GRT7B	- WA	- 28P					
系列	类型	编码器种类 WA 免电池绝对型	马达种类 28P 脉冲马达 28□尺寸	减速比模式 1 驱动丝杆 导程2mm 皮带轮减速比1.25 2 驱动丝杆 导程2mm 皮带轮减速比2.5	行程 40 40mm 80 80mm	适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项



行程阵容

行程 (mm)	对应
40	<input type="radio"/>
80	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆1m规格	AC1	5-281
驱动轴本体电缆2m规格	AC2	5-281
驱动轴本体电缆3m规格	AC3	5-281
背面电缆上侧出线(注1)	CJTB	5-282
背面电缆左侧出线(注1)	CJLB	5-282
背面电缆右侧出线(注1)	CJRB	5-282
背面电缆下侧出线(注1)	CJBB	5-282
侧面电缆上侧出线(注1)	CJTS	5-282
侧面电缆左侧出线(注1)	CJLS	5-282
侧面电缆右侧出线(注1)	CJRS	5-282
侧面电缆下侧出线(注1)	CJBS	5-282
反原点规格	NM	5-286

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

(注) 图表为驱动轴至控制器之间的电缆长度,通过选项变更驱动轴本体电缆长时,请将驱动轴和控制器的电缆总长控制在20m以内。

POINT
选型
注意

(1) “主要规格”中的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) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0、伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送工件质量请参考“支持点距离的确认”。

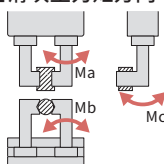
(3) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

项目	内容	
导程	驱动丝杆导程 (mm)	2 2
	皮带轮减速比	1.25 2.5
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	150 300
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧)	5 5
接近动作	最高速度 (mm/s) (单侧)	120 60
	最低速度 (mm/s) (单侧)	5 5
	额定加速度 (G) (单侧)	0.3 0.3
	最高加速度 (G) (单侧)	0.3 0.3
刹车	刹车规格	— —
	刹车保持力 (kgf)	— —
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧)	20 20
	最大行程 (mm) (单侧)	40 40

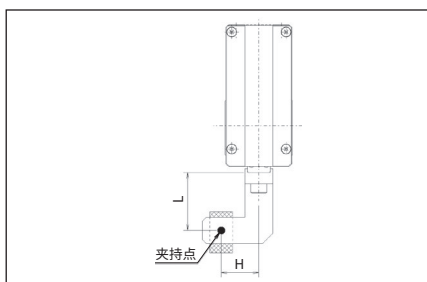
项目	内容
驱动方式	同步带+左右梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧0.2mm以下
空转值	单侧0.2mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 7N·m
	Mb: 7N·m
	Mc: 15N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	898N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	8192 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向

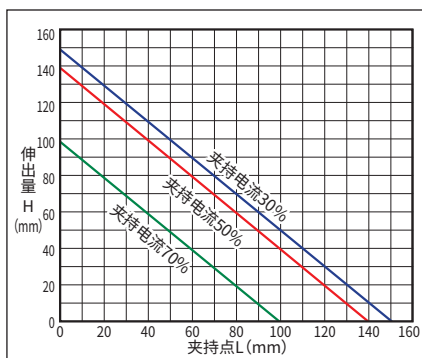


确认夹持点距离

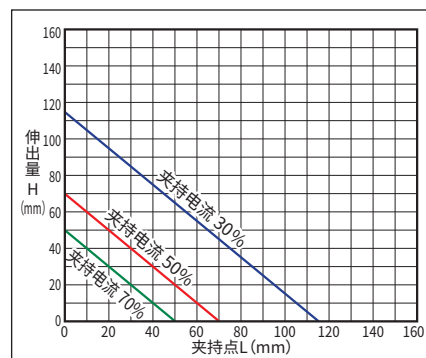
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



减速比: 1

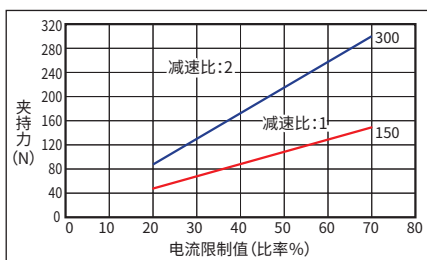


减速比: 2



(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图



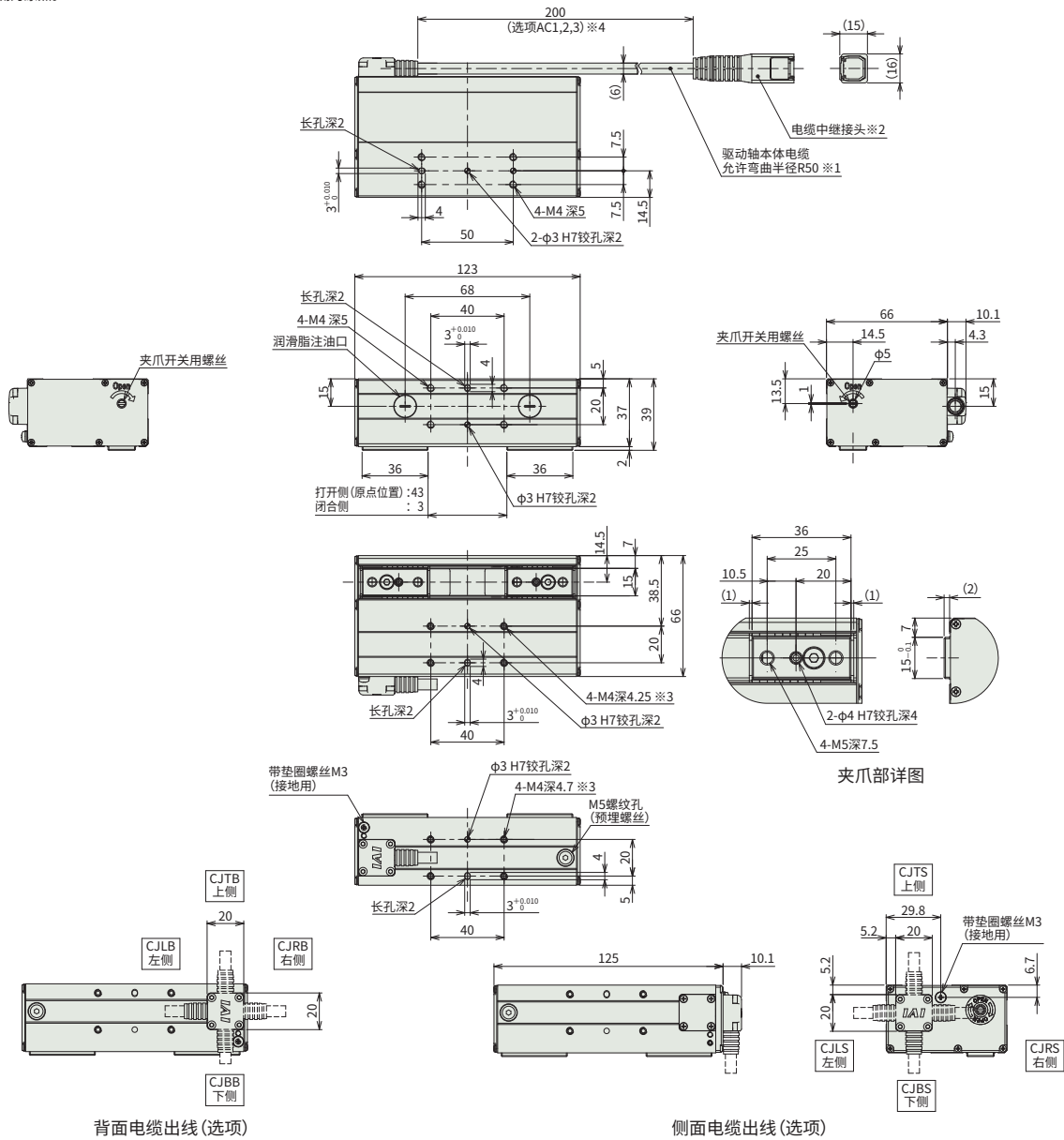
(注) 夹持力为夹持点距离 (L、H) 0 时两夹爪夹持力的合计数。
 (注) 上述图表标记的为参考值。最大可能有 ±15% 的偏差。
 (注) 进行夹持动作 (推压) 时，移动速度固定为 5mm/s。

尺寸图

40行程

- ※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
- ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
- ※3 为防止异物侵入,预埋固定螺钉.用作安装面时请拆除。
- ※4 驱动轴本体电缆标准长度为200mm,可通过选项变更长度。
(注)夹爪打开侧为原点。

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com

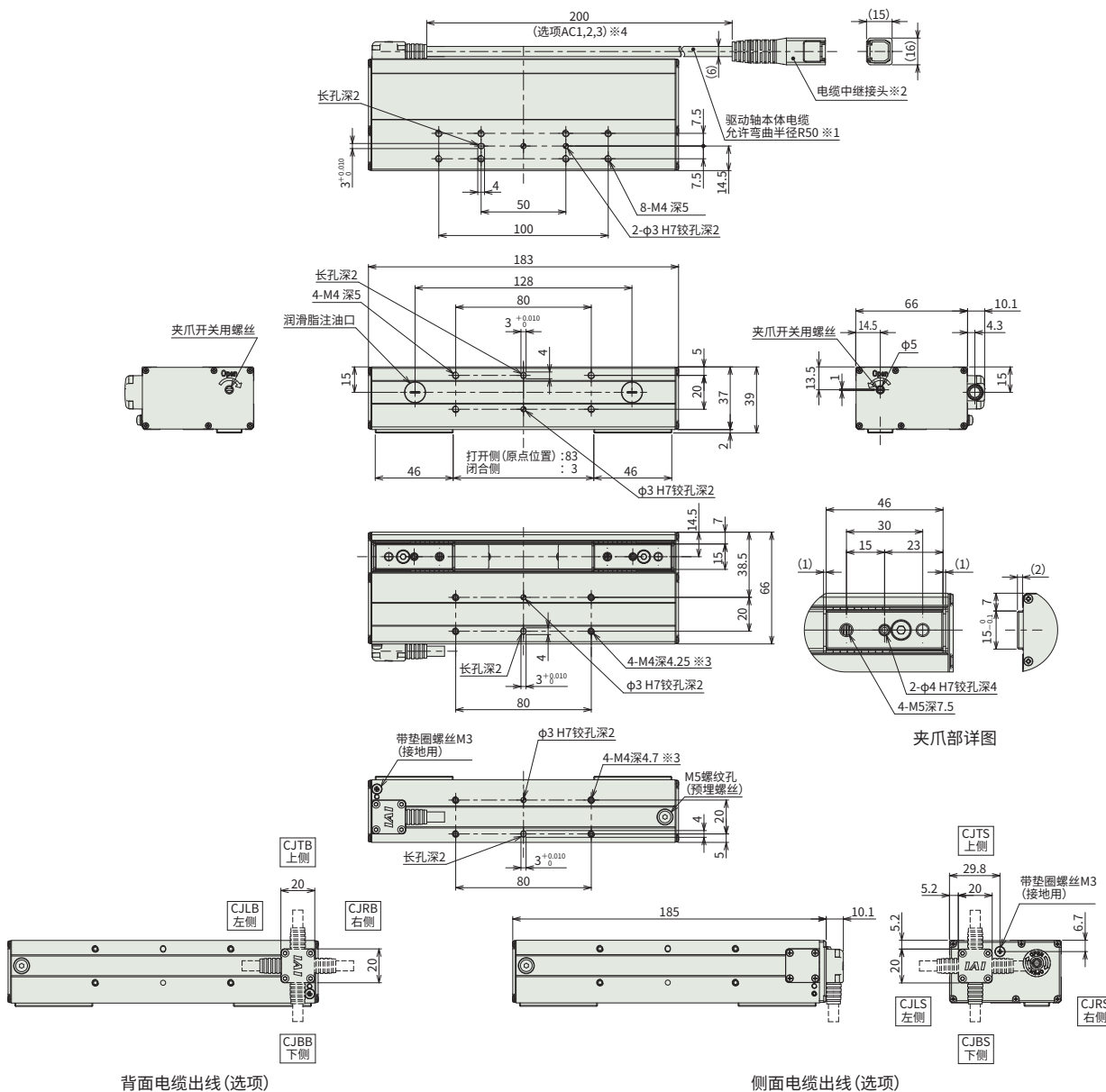


质量

行程	40
质量 (kg)	0.68

80行程

- ※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。
 - ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
 - ※3 为防止异物侵入，预埋固定螺钉。用作安装面时请拆除。
 - ※4 驱动轴本体电缆标准长度为200mm，可通过选项变更长度。
- (注) 夹爪打开侧为原点。



质量

行程	80
质量 (kg)	0.84

适用控制器

本厂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													最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117	
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	128	7-25	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	7-27		

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号，请确认7-17页。