

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-GRST6C

RCP6S-GRST6C

简易防尘
免电池绝对型
滑块
2爪
马达直联
本体宽 60mm
24v 脉冲马达

型号项目

GRST6C		WA		42P													
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器/I/O型		电缆长		选项	
RCP6	控制器外置			WA	免电池绝对型	42P	脉冲马达 42□尺寸	8 8mm 2 2mm	180 180mm (单侧90mm) 230 230mm (单侧115mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL	RCP6S SE SIO型	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	
	RCP6	RCP6S
180	○	○
230	○	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
电缆出线方向 (上侧)	CJT	5-282
电缆出线方向 (右侧)	CJR	5-282
电缆出线方向 (左侧)	CJL	5-282
电缆出线方向 (下侧)	CJB	5-282
爪部工装安装夹具	MJF	5-285
反原点规格	NM	5-286
滑块部滚子规格	SR	5-288

电缆长

种类	电缆记号	RCP6-GRST6C			RCP6S-GRST6C		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
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)	○	○	○	○	○	○
			○	○	○	○	○



- (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”中的最大夹持力为滑块上面(夹持位置0mm、伸出量0mm)两滑块夹持力的合计数。
- (3) “夹持力与电流限制值的关系图”的偏差为±25%(F.S.) (参考值)。
- (4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向300mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (5) 导程2采用了自锁机构,伺服OFF或控制器断电时也可以维持对工件的夹持力。导程8未采用自锁机构。
- (6) 控制器只能设为高输出无效。

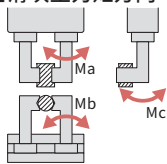
主要规格

项目	内容
导程	驱动丝杆导程 (mm) 8 2
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧) 110 310
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧) 10 5
	最高速度 (mm/s) (单侧) 180 45
接近动作	最低速度 (mm/s) (单侧) 10 5
	额定加减速速度 (G) (单侧) 0.3 0.3
	最高加减速速度 (G) (单侧) 0.3 0.3
刹车	刹车规格 无励磁动作电磁刹车
	刹车保持力 (kgf) 5.5 15.5
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧) 90 90
	最大行程 (mm) (单侧) 115 115

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	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
空转值	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
底座	材质:铝、表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:48N·m
	Mb:69N·m
	Mc:103N·m
动态允许负载力矩 (注1)	Ma:11N·m
	Mb:16N·m
	Mc:24N·m
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	1080N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP20
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

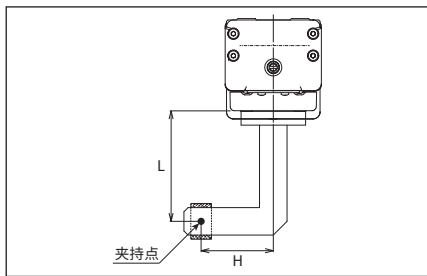
(注1) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

■ 滑块型力矩方向

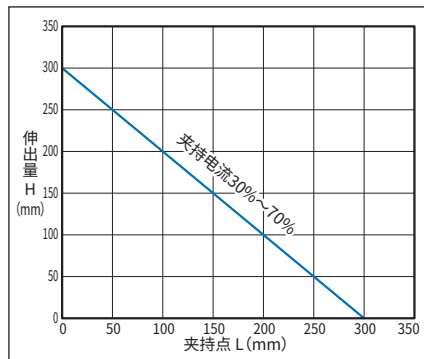


确认夹持点距离

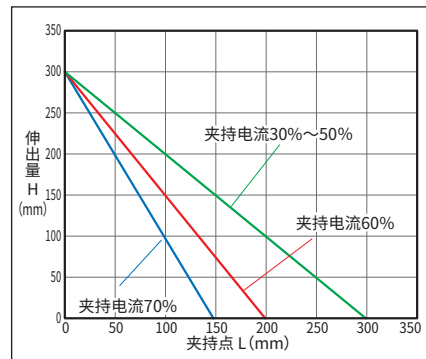
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



导程8



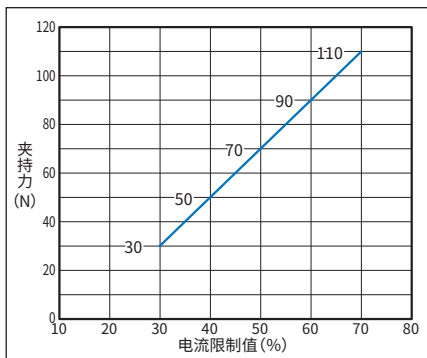
导程2



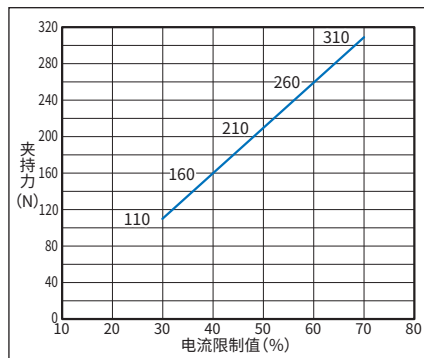
(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图

导程8



导程2



(注) 图表中所示夹持力为夹持点距离 (L、H) 0 时两夹爪夹持力的合计值。

尺寸图

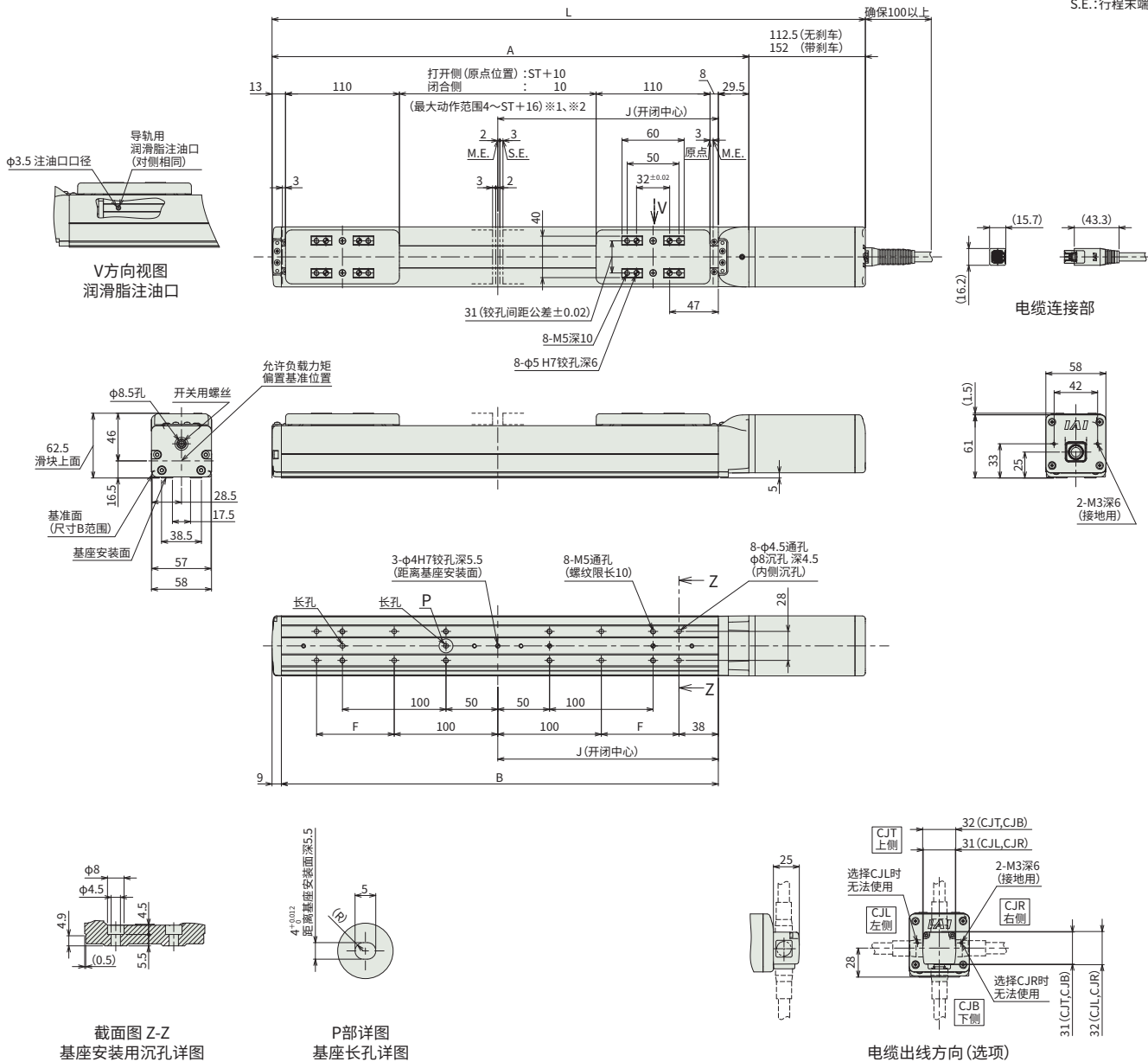
CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



■RCP6-GRST6C

※1 进行原点复位时,两滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
※2 两滑块同时反向动作。

ST: 开关行程
M.E.: 机械末端
S.E.: 行程末端



■各行程尺寸

行程	180		230	
	L	无刹车	573	带刹车
A		460.5		510.5
B		422		472
F		75		100
J		213		238

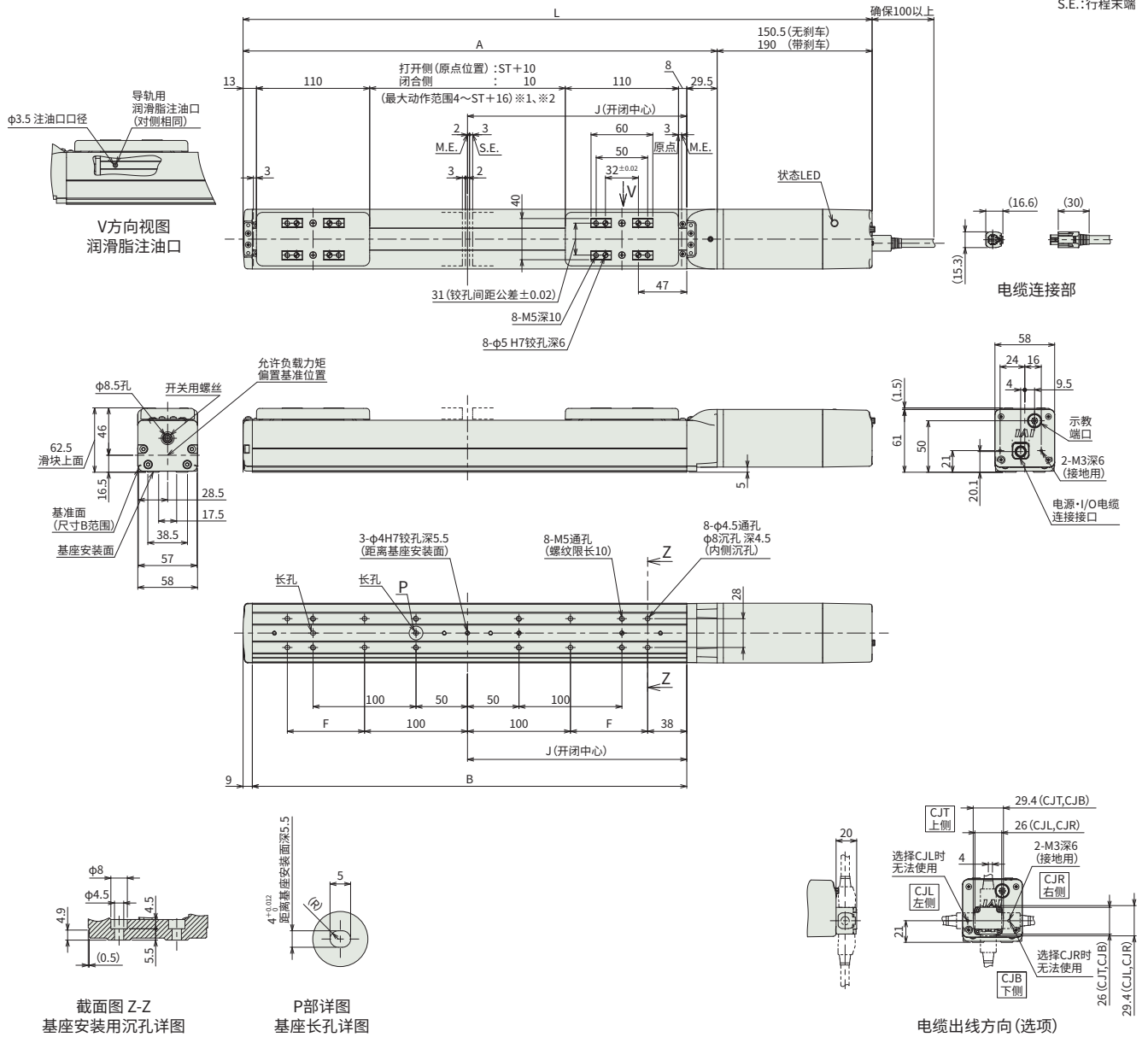
■各行程质量

质量 (kg)	180		230	
	行程	无刹车	3.2	带刹车
		3.4		3.6

■ RCP6S-GRST6C

※1 进行原点复位时，两滑块会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。
※2 两滑块同时反向动作。

ST:开关行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端



伺服压力机

夹具型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

■ 各行程尺寸

行程	180		230	
	无刹车	带刹车	无刹车	带刹车
L	611	650.5	661	700.5
A	460.5		510.5	
B	422		472	
F	75		100	
J	213		238	

■ 各行程质量

行程	180		230	
	无刹车	带刹车	无刹车	带刹车
质量 (kg)	3.3	3.5	3.5	3.7

适用控制器

RCP6系列驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。
RCP6S系列为控制器内置，详细内容请参考7-103页。

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。

RCP6-GRST7C

RCP6S-GRST7C

简易防尘
免电池绝对型
滑块
2爪
马达直联
本体宽 70mm
24v 脉冲马达

型号项目

GRST7C		WA		56P												
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器/I/O型	电缆长		选项							
RCP6 RCP6S	控制器外置 控制器内置	WA 免电池绝对型	56P 脉冲马达 56□尺寸	8 8mm 2 2mm	210 210mm (单侧105mm) 260 260mm (单侧130mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIO型	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	
	RCP6	RCP6S
210	○	○
260	○	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
电缆出线方向 (上侧)	CJT	5-282
电缆出线方向 (右侧)	CJR	5-282
电缆出线方向 (左侧)	CJL	5-282
电缆出线方向 (下侧)	CJB	5-282
爪部工装安装夹具	MJF	5-285
反原点规格	NM	5-286
滑块部滚子规格	SR	5-288

电缆长

种类	电缆记号	RCP6-GRST7C			RCP6S-GRST7C
		P3	P5	SE	
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)	○	○	○	



- (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”中的最大夹持力为滑块上面(夹持位置0mm、伸出量0mm)两滑块夹持力的合计数。
- (3) “夹持力与电流限制值的关系图”的偏差为±25%(F.S.) (连续动作时间)。
- (4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向400mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (5) 导程2采用了自锁机构,伺服OFF或控制器断电时也可以维持对工件的夹持力。导程8未采用自锁机构。
- (6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

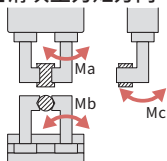
项目	内容
导程	驱动丝杆导程 (mm) 8 2
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧) 340 880
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧) 10 5
接近动作	最高速度 (mm/s) (单侧) 180 45
	最低速度 (mm/s) (单侧) 10 5
	额定加减速 (G) (单侧) 0.3 0.3
	最高加减速 (G) (单侧) 0.3 0.3
刹车	刹车规格 无励磁动作电磁刹车
	刹车保持力 (kgf) 17 44
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧) 105 105
	最大行程 (mm) (单侧) 130 130

(注) 【 】中为使用环境温度5°C以下时的值。

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	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
空转值	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
底座	材质:铝、表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
动态允许负载力矩 (注1)	Ma: 44N·m
	Mb: 44N·m
	Mc: 89N·m
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	1400N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP20
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

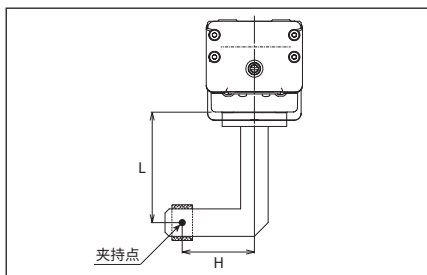
(注1) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

■ 滑块型力矩方向

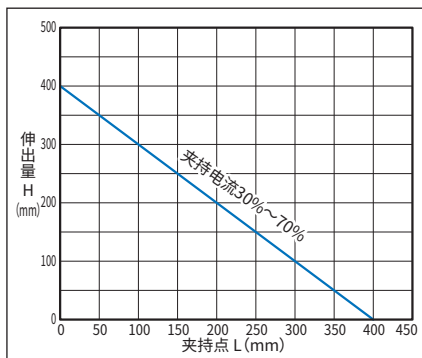


确认夹持点距离

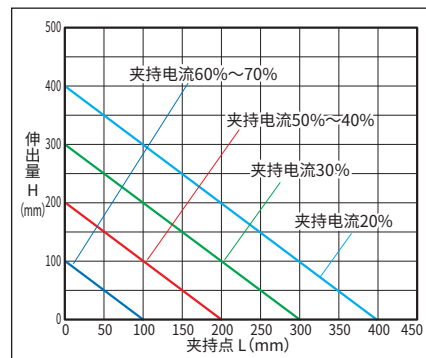
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



导程8



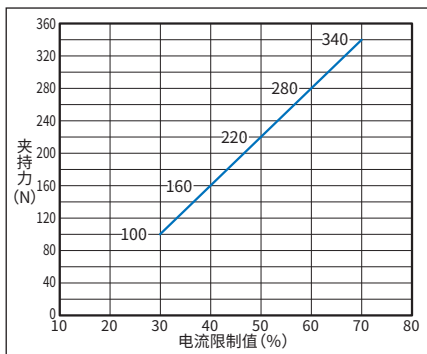
导程2



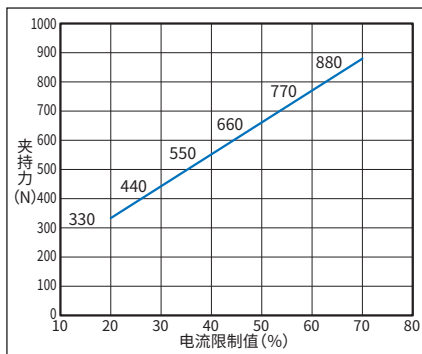
(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图

导程8



导程2

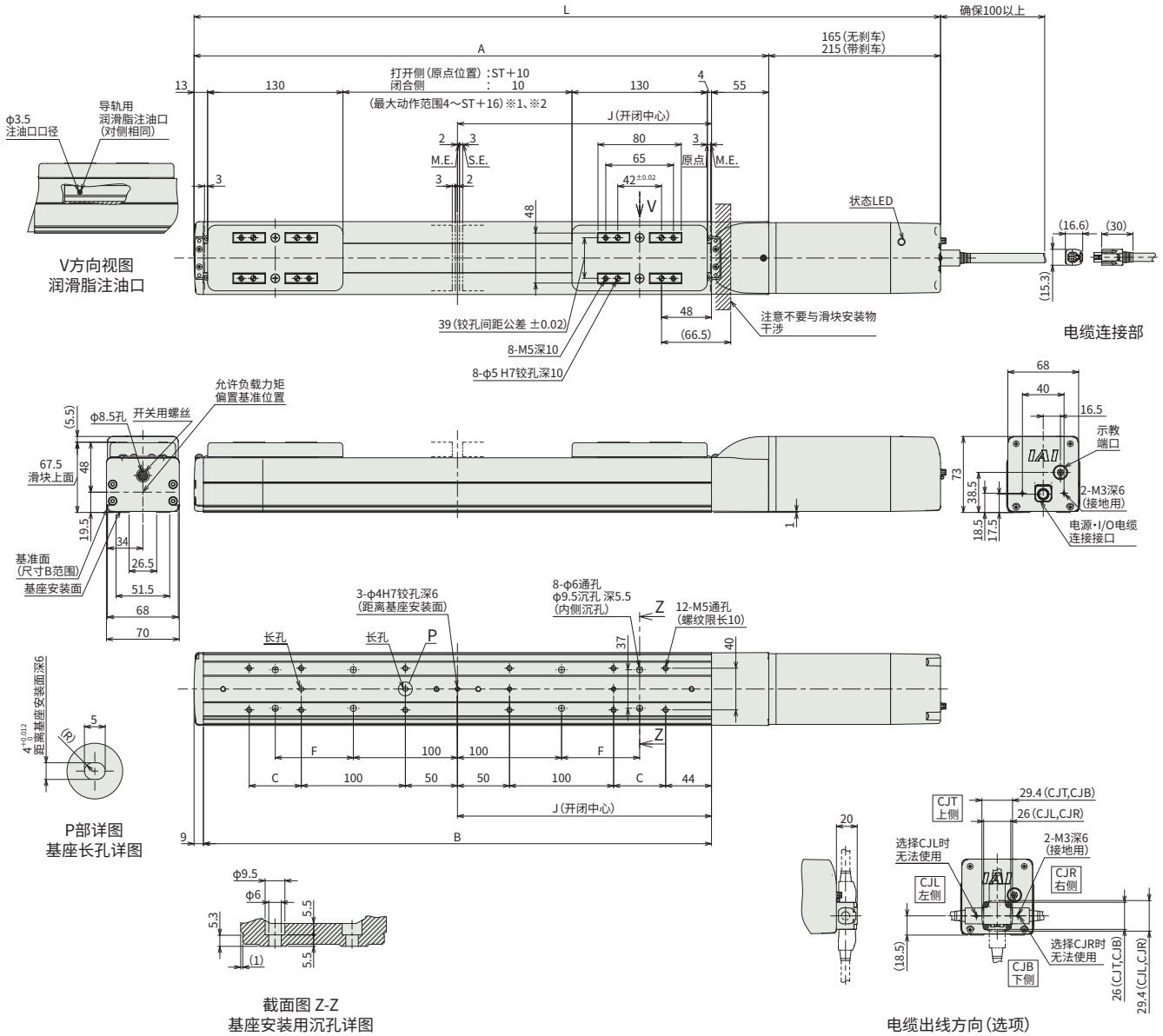


(注) 图表中所示夹持力为夹持点距离 (L、H) 0时两夹爪夹持力的合计值。

■RCP6S-GRST7C

- ※1 进行原点复位时，两滑块会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。
- ※2 两滑块同时反向动作。

ST:开关行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端



伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

■各行程尺寸

行程	210		260	
	L	无刹车	717	带刹车
A		552		602
B		488		538
C		50		100
F		75		100
J		244		269

■各行程质量

行程	210		260	
	质量 (kg)	无刹车	5.5	带刹车

适用控制器

RCP6系列驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。
RCP6S系列为控制器内置，详细内容请参考7-103页。

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。

RCP6-GRST6R

RCP6S-GRST6R

简易防尘

免电池绝对型

滑块

2爪

马达折返

本体宽
60mm

24v
脉冲马达

型号项目

	GRST6R	WA	42P				
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器/I/O型	电缆长
RCP6 控制器外置 RCP6S 控制器内置		WA 免电池绝对型	42P 脉冲马达 42□尺寸	8 8mm 2 2mm	180 180mm (单侧90mm) 230 230mm (单侧115mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIO型	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)	RCP6	RCP6S
180	○	○
230	○	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
电缆出线方向 (外侧)	CJO	5-282
爪部工装安装夹具	MJF	5-285
马达左折返规格 (注1)	ML	5-285
马达右折返规格 (注1)	MR	5-285
反原点规格	NM	5-286
滑块部滚子规格	SR	5-288

(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	RCP6-GRST6R		RCP6S-GRST6R
		P3	P5	SE
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)	○	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	○	○	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	○	○	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	○	○	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	○	○	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	○	○	○



- (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”中的最大夹持力为滑块上面 (夹持位置0mm、伸出量0mm) 两滑块夹持力的合计数。
- (3) “夹持力与电流限制值的关系图”的偏差为±25% (F.S.) (参考值)。
- (4) 参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向300mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (5) 导程2采用了自锁机构, 伺服OFF或控制器断电时也可以维持对工件的夹持力。导程8未采用自锁机构。
- (6) 控制器只能设为高输出无效。

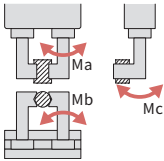
主要规格

项目	内容
导程	驱动丝杆导程 (mm) 8 2
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧) 110 310
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧) 10 5
	最高速度 (mm/s) (单侧) 180 45
接近动作	最低速度 (mm/s) (单侧) 10 5
	额定加减速速度 (G) (单侧) 0.3 0.3
	最高加减速速度 (G) (单侧) 0.3 0.3
刹车	刹车规格 无励磁动作电磁刹车
	刹车保持力 (kgf) 5.5 15.5
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧) 90 90
	最大行程 (mm) (单侧) 115 115

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	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
空转值	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
底座	材质:铝、表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:48N·m
	Mb:69N·m
	Mc:103N·m
动态允许负载力矩 (注2)	Ma:11N·m
	Mb:16N·m
	Mc:24N·m
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	1080N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP20
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

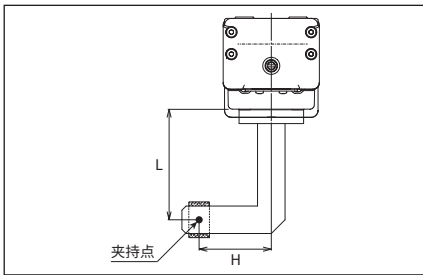
(注2) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

■ 滑块型力矩方向

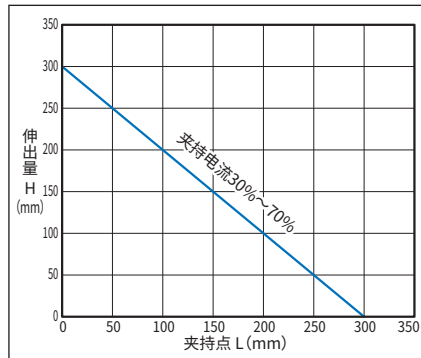


确认夹持点距离

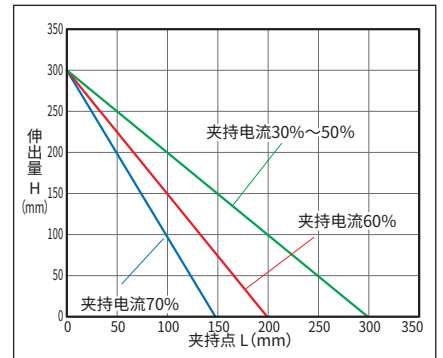
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



导程8



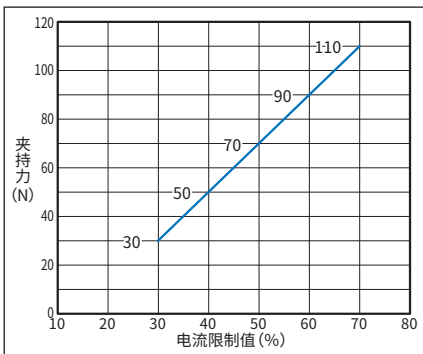
导程2



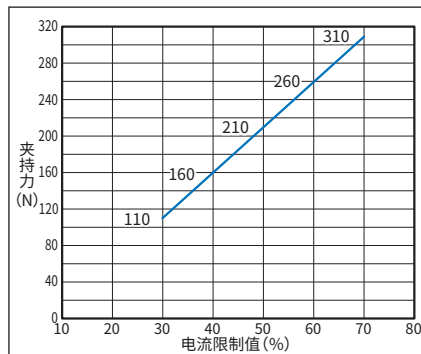
(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图

导程8



导程2



(注) 图表中所示夹持力为夹持点距离 (L、H) 0时两夹爪夹持力的合计值。

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

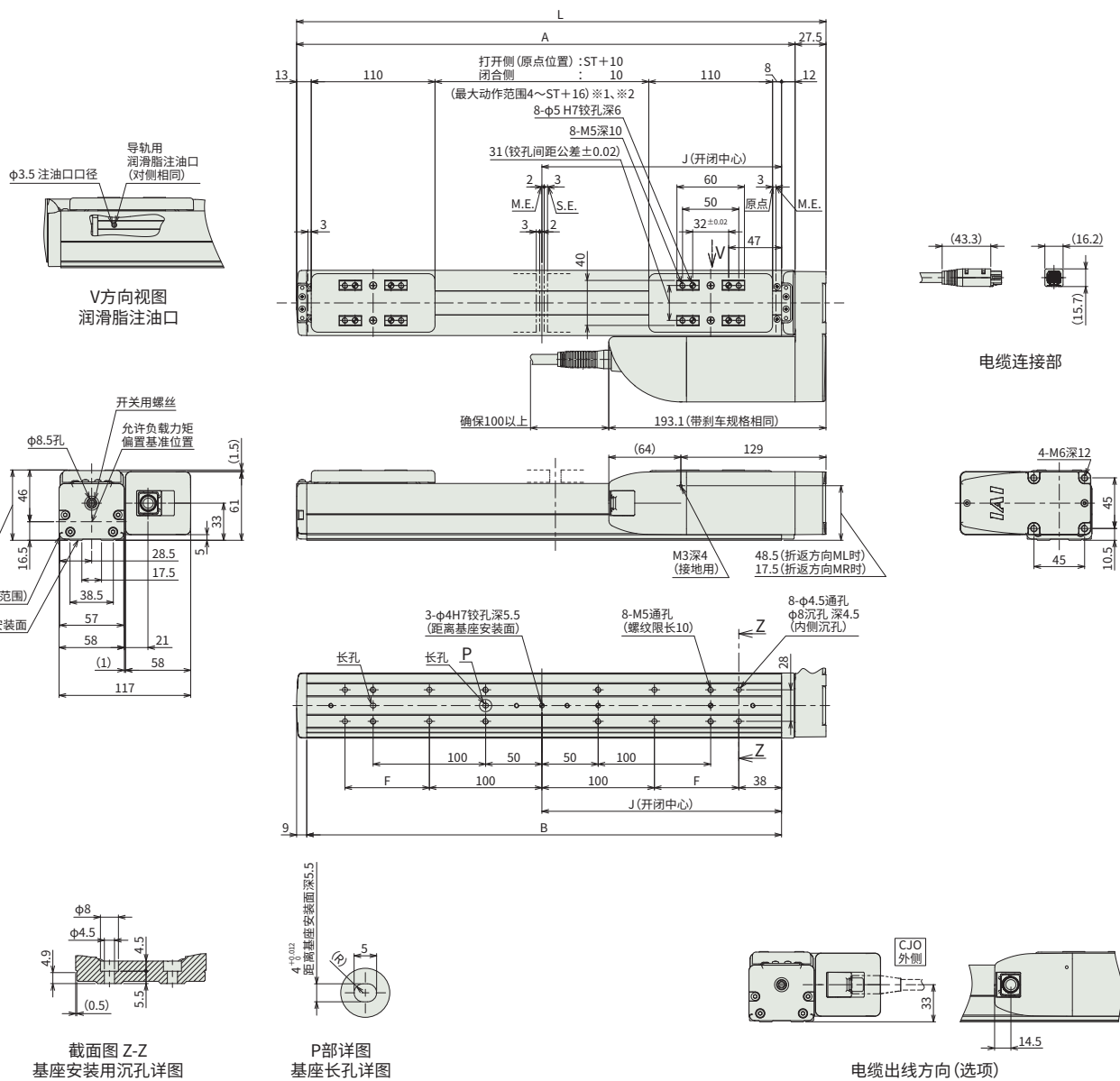
CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



■RCP6-GRST6R

※1 进行原点复位时,两滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
 ※2 两滑块同时反向动作。
 (注) 使用沉孔进行本体的固定安装时,需要依次拆掉马达盖板和侧面盖板。
 (注) 下图为马达左折返 (ML) 规格的图纸。

ST: 开关行程
 M.E.: 机械末端
 S.E.: 行程末端



■各行程尺寸

行程	180		230	
	L	无刹车	470.5	带刹车
A		443		493
B		422		472
F		75		100
J		213		238

■各行程质量

质量 (kg)	180		230	
	行程	无刹车	3.5	带刹车
		3.5		3.7

■RCP6S-GRST6R

※1 进行原点复位时,两滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
 ※2 两滑块同时反向动作。
 (注)使用沉孔进行本体的固定安装时,需要依次拆掉马达盖板和侧面盖板。
 (注)下图为马达左折返(ML)规格的图纸。

ST:开关行程
 M.E.:机械末端
 S.E.:行程末端

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

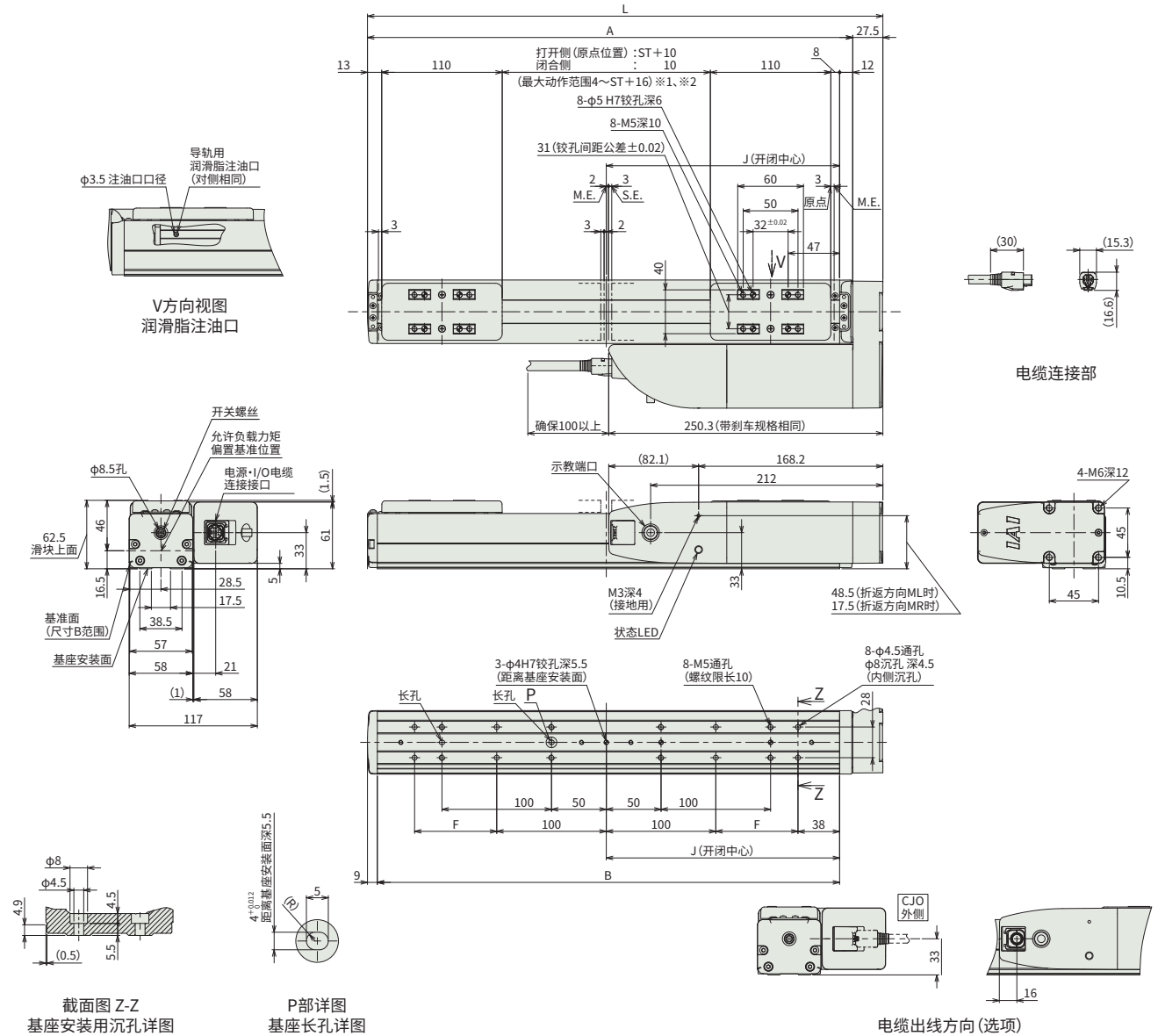
GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2



■各行程尺寸

行程	180		230	
	无刹车	带刹车	无刹车	带刹车
L	470.5	520.5		
A	443	493		
B	422	472		
F	75	100		
J	213	238		

■各行程质量

质量(kg)	行程		180		230	
	无刹车	带刹车	无刹车	带刹车	无刹车	带刹车
	3.6	3.8	3.7	3.8		

适用控制器

RCP6系列驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。
 RCP6S系列为控制器内置,详细内容请参考7-103页。

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。

RCP6-GRST7R

RCP6S-GRST7R

简易防尘
免电池绝对型
滑块
2爪
马达折返
本体宽 70 mm
24v 脉冲马达

型号项目

GRST7R		WA		56P											
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器/I/O型		电缆长		选项					
RCP6 控制器外置		WA 免电池绝对型	56P 脉冲马达 56□尺寸	8 8mm 2 2mm	210 210mm (单侧105mm) 260 260mm (单侧130mm)	RCP6 P3 PCON MCON MSEL	N 无								
RCP6S 控制器内置						P5 RCON RSEL	P 1m								
						RCP6S SE SIO型	S 3m								
							M 5m								
							X□□ 指定长度								
							R□□ 柔性电缆								



行程阵容

行程 (mm)	RCP6	RCP6S
210	○	○
260	○	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
电缆出线方向(外侧)	CJO	5-282
爪部工装安装夹具	MJF	5-285
马达左折返规格(注1)	ML	5-285
马达右折返规格(注1)	MR	5-285
反原点规格	NM	5-286
滑块部滚子规格	SR	5-288
滑块保持器	SS	5-288

(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	RCP6-GRST7R		RCP6S-GRST7R
		P3	P5	SE
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)	○	○	○
		○	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	○	○	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	○	○	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	○	○	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	○	○	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	○	○	○
		○	○	○



- (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”中的最大夹持力为滑块上面(夹持位置0mm、伸出量0mm)两滑块夹持力的合计数。
- (3) “夹持力与电流限制值的关系图”的偏差为±25%(F.S.) (参考值)。
- (4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向400mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (5) 导程2采用了自锁机构, 伺服OFF或控制器断电时也可以维持对工件的夹持力。导程8未采用自锁机构。
- (6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

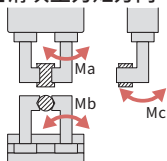
项目	内容	
导程	驱动丝杆导程 (mm)	8 2
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	340 880
	夹持动作时的最高速度 (mm/s) (单侧)	10 5
接近动作	最高速度 (mm/s) (单侧)	180 45
	最低速度 (mm/s) (单侧)	10 5
	额定加减速 (G) (单侧)	0.3 0.3
	最高加减速 (G) (单侧)	0.3 0.3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持力 (kgf)	17 44
行程 (单侧)	最小行程 (mm) (单侧)	105 105
	最大行程 (mm) (单侧)	130 130

(注) 【】中为使用环境温度5°C以下时的值。

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	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
空转值	导程8mm:单侧0.3mm以下、导程2mm:单侧0.25mm以下
底座	材质:铝、表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
动态允许负载力矩 (注2)	Ma: 44N·m
	Mb: 44N·m
	Mc: 89N·m
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	1400N
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP20
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

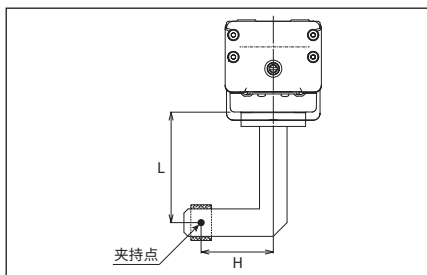
(注2) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

■ 滑块型力矩方向

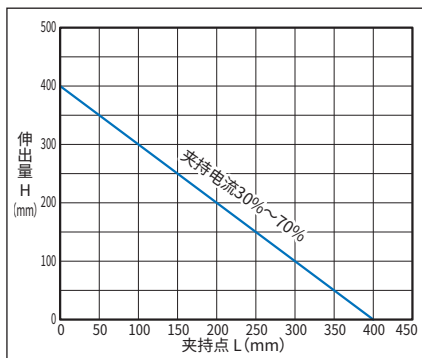


确认夹持点距离

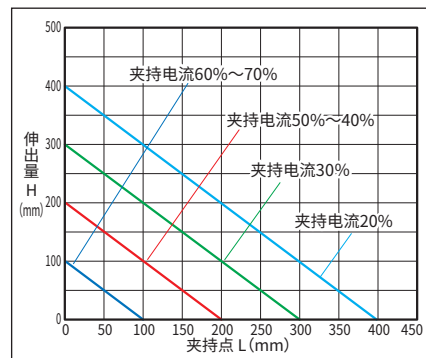
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



导程8



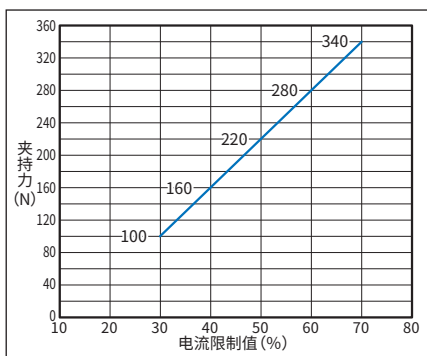
导程2



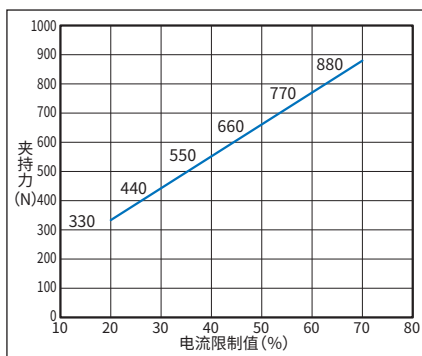
(注) 超过限制范围时，会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩，可能降低使用寿命。

夹持力与电流限制值的关系图

导程8



导程2



(注) 图表中所示夹持力为夹持点距离 (L、H) 0时两夹爪夹持力的合计值。

尺寸图

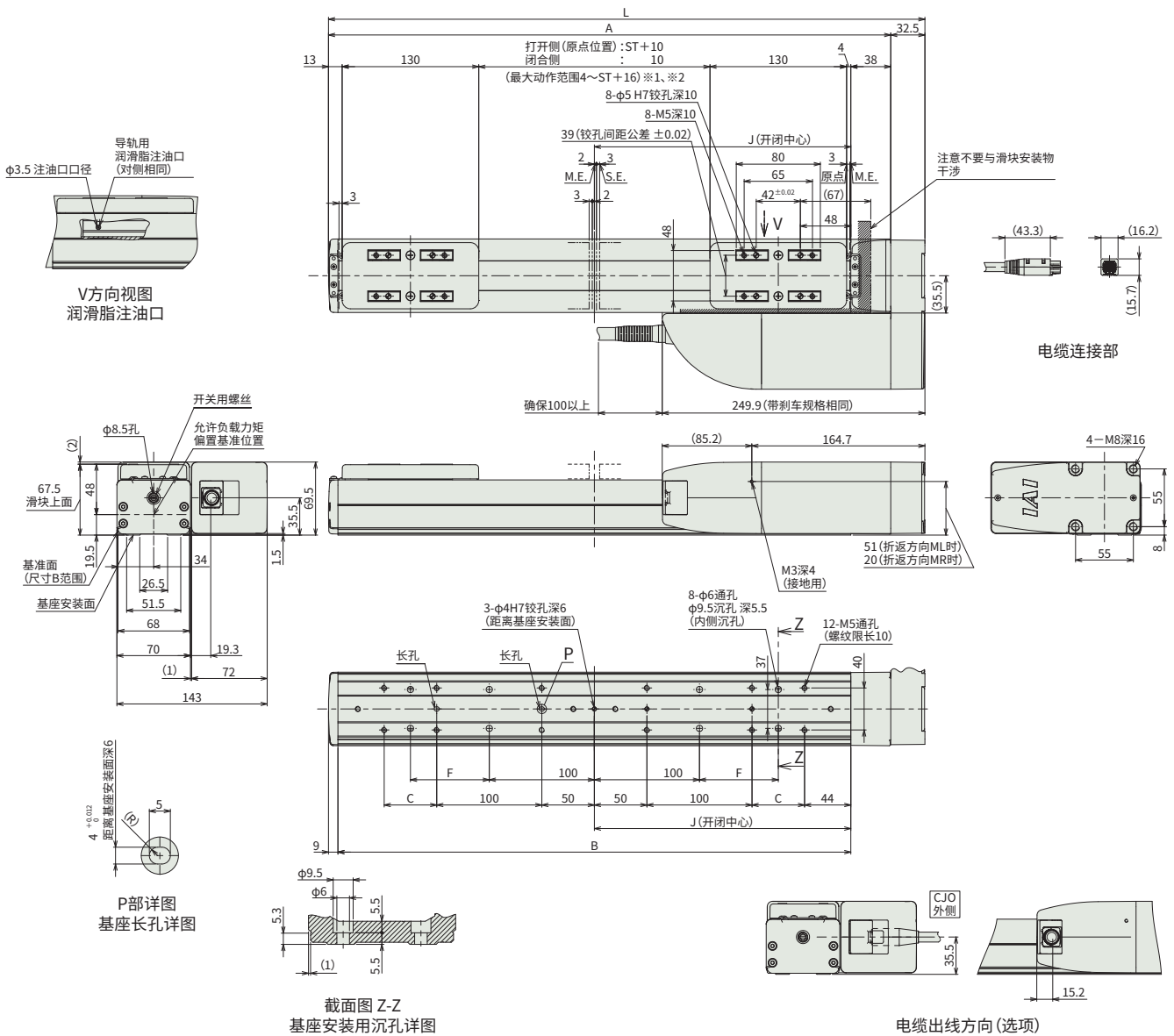
CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



■RCP6-GRST7R

※1 进行原点复位时,两滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
 ※2 两滑块同时反向动作。
 (注) 使用沉孔进行本体的固定安装时,需要依次拆掉马达盖板和侧面盖板。
 (注) 下图为马达左折返 (ML) 规格的图纸。

ST: 开关行程
 M.E.: 机械末端
 S.E.: 行程末端



■各行程尺寸

行程	210		260	
	L	无刹车	567.5	带刹车
A		535		585
B		488		538
C		50		100
F		75		100
J		244		269

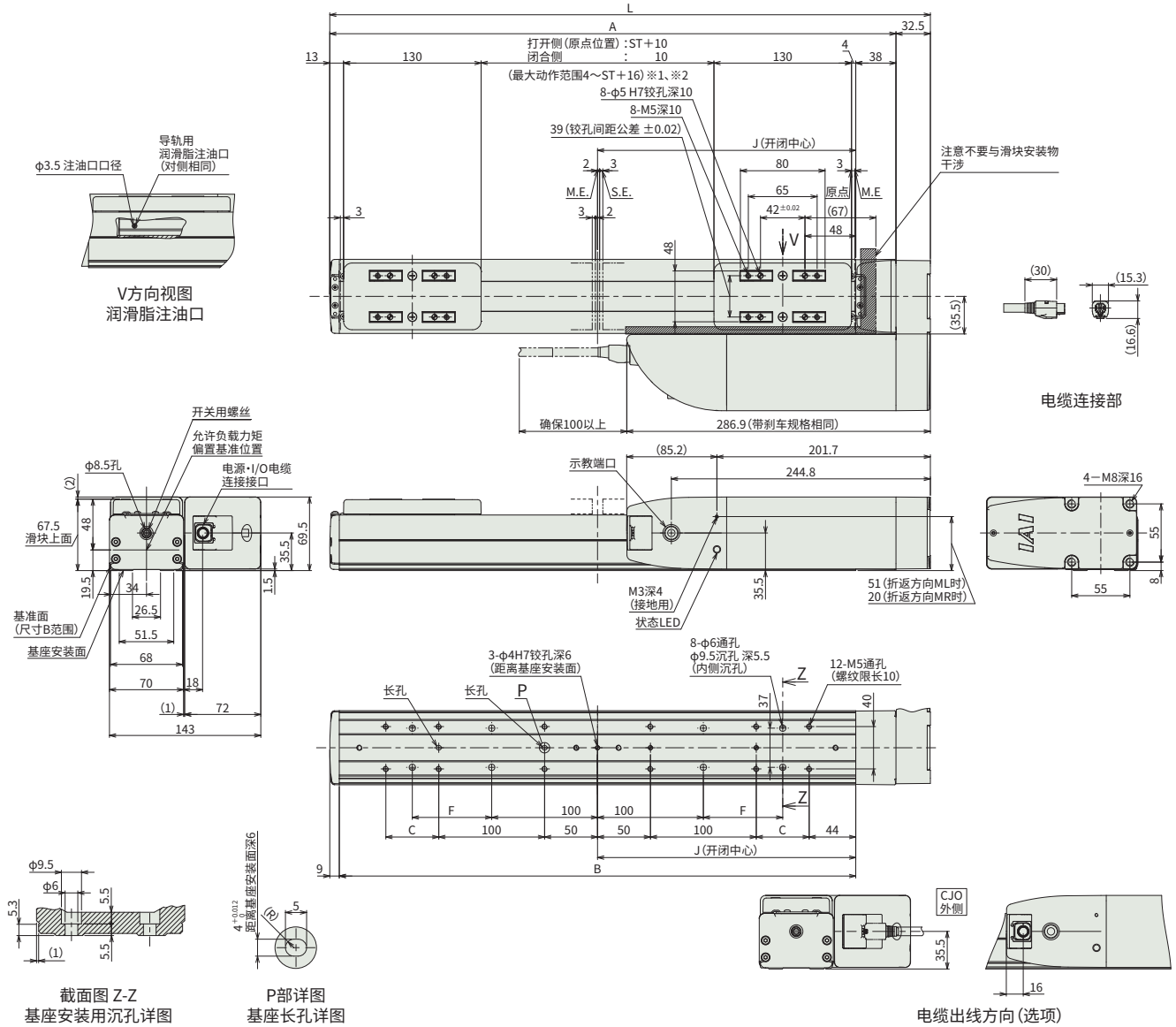
■各行程质量

质量 (kg)	行程		210		260	
		无刹车	带刹车	6.0	6.2	6.1

■ RCP6S-GRST7R

※1 进行原点复位时,两滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
 ※2 两滑块同时反向动作。
 (注) 使用沉孔进行本体的固定安装时,需要依次拆掉马达盖板和侧面盖板。
 (注) 下图为马达左折返(ML)规格的图纸。

ST:开关行程
 M.E.:机械末端
 S.E.:行程末端



■ 各行程尺寸

行程	210	260	
L	无刹车	567.5	617.5
	带刹车		
A	535	585	
B	488	538	
C	50	100	
F	75	100	
J	244	269	

■ 各行程质量

行程	210	260	
质量 (kg)	无刹车	6.1	6.3
	带刹车	6.2	6.4

适用控制器

RCP6系列驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。
 RCP6S系列为控制器内置,详细内容请参考7-103页。

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	● ※可选	● ※可选	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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。