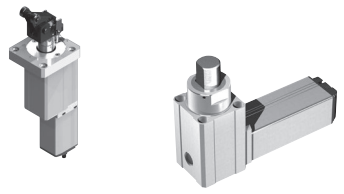
特殊用途机型

挡块电缸

脉冲马达	
RCP4-ST	5-247
RCP4-ST4525E	5-249



垂直/旋转一体型

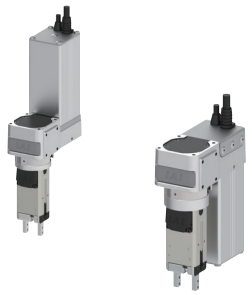
AC伺服马达200V	
ZR-S	5-251
ZR-M	5-253

手腕单元

脉冲马达	
WU-S	5-255
WU-M	5-259

旋转卡盘

脉冲马达	
RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI	5-263
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI	5-267
RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	5-271
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI	5-275



选项	5-281

RCP6-RTCKSRE
RCP6-RTCKSRI

免电池绝对型 | 滑块 | 2爪 | 电磁夹爪 | 马达折返 | 本体宽 40 mm | 24v 脉冲马达

■型号项目

RCP6 – □ – 360 – 4 – □ – □ – □ – □

系列	类型		旋转动作范围		夹持开关动作范围	
	RTCKSRE	折返型/外径夹持	360	360度	4	4mm (单侧2mm)
	RTCKSRI	折返型/内径夹持				

适用控制器		驱动盒		电缆长		选项
P3	PCON	DBN	驱动盒(NPN规格)	N	无	请参考下述选项
	MCON	DBP	驱动盒(PNP规格)	P	1m	
	MSEL	N	无驱动盒	S	3m	
P5	RCON			M	5m	
	RSEL			X□□	指定长度	
				R□□	柔性电缆	

CE RoHS

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

本体

行程(mm)	驱动盒
4	无
	有

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆长2m	**AC2**	5-281
驱动轴本体电缆长5m	**AC5**	5-281
刹车	**B**	5-281
电缆出线方向(左侧)(注1)	**CJL**	5-282
电缆出线方向(右侧)(注1)	**CJR**	5-282
电缆出线方向(上侧)(注1)	**CJT**	5-282
橡胶盖安装(氯丁橡胶)	**RCH**	5-286
橡胶盖安装(硅橡胶)	**RSL**	5-286
安装1个传感器(NPN规格)(注2)	**S1N**	5-286
安装2个传感器(NPN规格)(注2)	**S2N**	5-286
安装1个传感器(PNP规格)(注2)	**S1P**	5-286
安装2个传感器(PNP规格)(注2)	**S2P**	5-286

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。
(注2) 驱动盒:DBN时仅可选择S1N、S2N。
驱动盒:DBP时仅可选择S1P、S2P。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	**P**(1m)	○	○
	S(3m)	○	○
	M(5m)	○	○
指定长度	**X06**(6m)～**X10**(10m)	○	○
	X11(11m)～**X15**(15m)	○	○
柔性电缆	**R01**(1m)～**R03**(3m)	○	○
	R04(4m)～**R05**(5m)	○	○
	R06(6m)～**R10**(10m)	○	○
	R11(11m)～**R15**(15m)	○	○

(注) 即使指定柔性电缆,但夹爪用电缆仍为非柔性电缆。

POINT 选型注意

(1) 外径夹持型在通电时打开,非通电时闭合(常时闭型)。
内径夹持型在通电时闭合,非通电时打开(常时开型)。
(2) 夹持机构有使用弹簧,因此爪部夹持力随开闭行程不同而变化。详细内容请参考"夹持力与开关行程的关系图"。
(3) 为使夹持部动作,必须使用驱动盒。详细内容请参考5-279页。
(4) 转速为低速(120度/s以下)时,根据马达的旋转特性,振动及动作音会变大。
(5) 选型方法请参考1-315页。
(6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

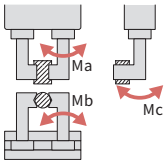
项目		内容
减速比		1/4
最大扭矩(N·m)		0.29
速度/加减速度	最高转速(度/s)	1800
	最高加减速度(G)(注3)	3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩(N·m)	0.1
旋转动作范围(度)		0～360(1圈以内)
夹持动作	最大夹持力(N)(两侧)	10
	夹持动作时间(s)(两侧)	0.03以下
	动作频率(CPM)	120
夹持行程(单侧)	最小行程(mm)(单侧)	2
	最大行程(mm)(单侧)	2

CPM:Cycle Per minute

(注3) 1G≈9807度/s²

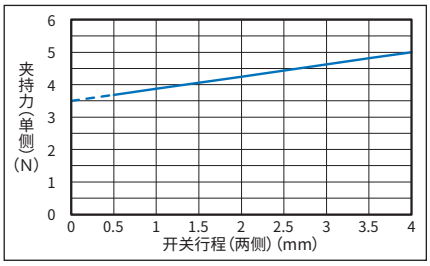
项目	内容
旋转驱动方式	同步带
旋转角度的重复定位精度	±0.02度
旋转角度的空转	0.05度
旋转马达种类	脉冲马达
旋转编码器种类	免电池绝对型
旋转编码器脉冲数	8192 pulse/rev
允许转动惯量	0.00023kg·m²
驱动方式	夹持机构(夹持):压缩弹簧+凸轮机构 解除机构(放开):线圈电磁力+凸轮机构
夹爪导轨	滑动导轨
夹持的重复定位精度	±0.1mm
夹持的背隙	单侧0.5mm以下
静态允许负载力矩	Ma:0.62N·m
	Mb:0.62N·m
	Mc:0.99N·m
允许推力负荷	150N
适用环境温度·湿度	0～40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s²
国际规格	CE标志、RoHS指令
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■滑块型力矩方向

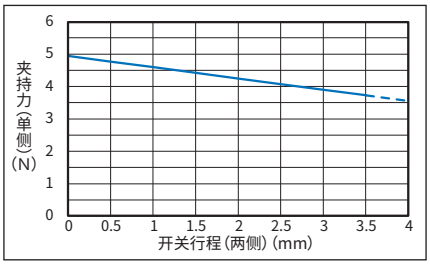


夹持力与开关行程的关系图

外径夹持力(单侧)

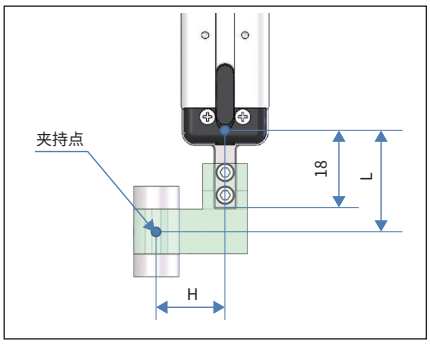


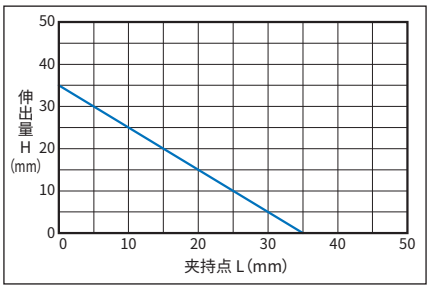
内径夹持力(单侧)



确认夹持点距离

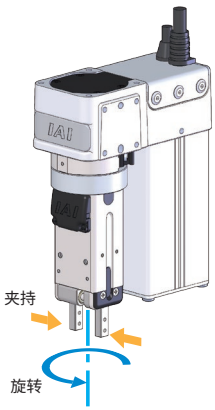
对于爪部安装面到夹持点的距离(L、H),请控制在图表所示范围内。

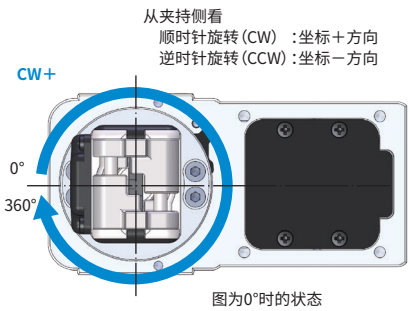




(注) 超过限制范围时,会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩,可能降低使用寿命。

旋转与夹持





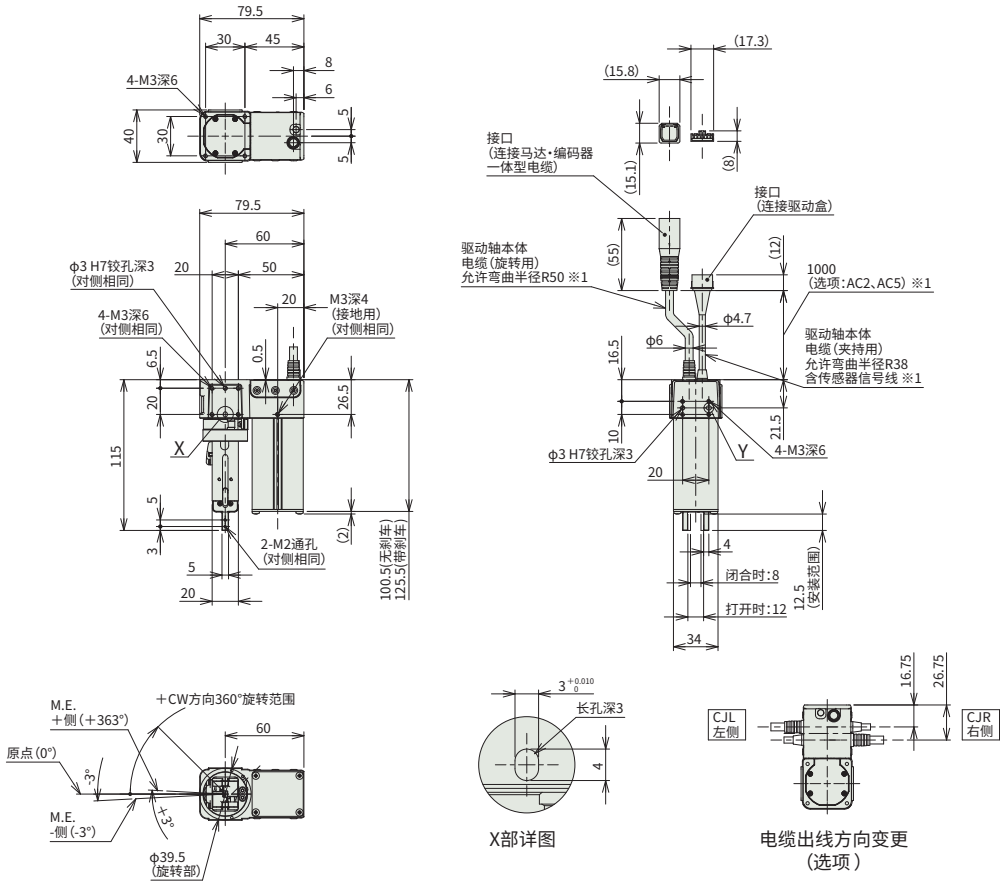
图为0°时的状态

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。电缆标准长度为1m，通过选项（型号：AC2/AC5）可变更为2m或5m。
（注）进行原点复位时，面对夹爪侧观察时为向左旋转，一直移动到M.E.位置完成原点复位。
原点复位完成后，动作时为向右旋转。

M.E.：机械末端



■质量

项目	内容	
质量	无刹车	0.68kg
	带刹车	0.74kg

适用控制器

本页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。
GRS系列由驱动盒控制。型号项目的详细内容请参考第5-279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。

RCP6-RTCKSPE
RCP6-RTCKSPI

免电池绝对型 | 滑块 | 2爪 | 电磁夹爪 | 马达直联 | 本体宽 40 mm | 24v 脉冲马达

■型号项目

RCP6 – □ – 360 – 4 – □ – □ – □ – □

系列	类型		旋转动作范围		夹持开关动作范围	
	RTCKSPE	平行型/外径夹持	360	360度	4	4mm（单侧2mm）
	RTCKSPI	平行型/内径夹持				

适用控制器		驱动盒		电缆长		选项
P3	PCON	DBN	驱动盒（NPN规格）	N	无	请参考下述选项
	MCON	DBP	驱动盒（PNP规格）	P	1m	
	MSEL	N	无驱动盒	S	3m	
P5	RCON			M	5m	
	RSEL			X□□	指定长度	
				R□□	柔性电缆	

CE RoHS

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

本体

行程（mm）	驱动盒
4	无
	有

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆长2m	**AC2**	5-281
驱动轴本体电缆长5m	**AC5**	5-281
刹车	**B**	5-281
电缆出线方向（左侧）（注1）	**CJL**	5-282
电缆出线方向（右侧）（注1）	**CJR**	5-282
电缆出线方向（上侧）（注1）	**CJT**	5-282
橡胶盖安装（氯丁橡胶）	**RCH**	5-286
橡胶盖安装（硅橡胶）	**RSL**	5-286
安装1个传感器（NPN规格）（注2）	**S1N**	5-286
安装2个传感器（NPN规格）（注2）	**S2N**	5-286
安装1个传感器（PNP规格）（注2）	**S1P**	5-286
安装2个传感器（PNP规格）（注2）	**S2P**	5-286

（注1）型号项目的选项栏中必须择一记入型号。
（注2）驱动盒：DBN时仅可选择S1N、S2N。
驱动盒：DBP时仅可选择S1P、S2P。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	**P**（1m）	○	○
	S（3m）	○	○
	M（5m）	○	○
指定长度	**X06**（6m）～**X10**（10m）	○	○
	X11（11m）～**X15**（15m）	○	○
柔性电缆	**R01**（1m）～**R03**（3m）	○	○
	R04（4m）～**R05**（5m）	○	○
	R06（6m）～**R10**（10m）	○	○
	R11（11m）～**R15**（15m）	○	○

（注） 即使指定柔性电缆，但夹爪用电缆仍为非柔性电缆。

POINT 选型注意

(1) 外径夹持型在通电时打开，非通电时闭合（常时闭型）。
内径夹持型在通电时闭合，非通电时打开（常时开型）。
(2) 夹持机构有使用弹簧，因此爪部夹持力随开闭行程不同而变化。详细内容请参考“夹持力与开关行程的关系图”。
(3) 为使夹持部动作，必须使用驱动盒。详细内容请参考5-279页。
(4) 转速为低速（120度/s以下）时，根据马达的旋转特性，振动及动作音会变大。
(5) 选型方法请参考1-315页。
(6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

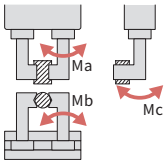
项目		内容
减速比		1/4
最大扭矩(N·m)		0.29
速度/加减速度	最高转速(度/s)	1800
	最高加减速度(G)(注3)	3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩(N·m)	0.1
旋转动作范围(度)		0～360(1圈以内)
夹持动作	最大夹持力(N)(两侧)	10
	夹持动作时间(s)(两侧)	0.03以下
	动作频率(CPM)	120
夹持行程(单侧)	最小行程(mm)(单侧)	2
	最大行程(mm)(单侧)	2

CPM:Cycle Per minute

(注3) 1G≈9807度/s²

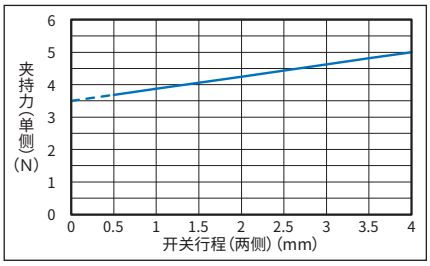
项目	内容
旋转驱动方式	同步带
旋转角度的重复定位精度	±0.02度
旋转角度的空转	0.05度
旋转马达种类	脉冲马达
旋转编码器种类	免电池绝对型
旋转编码器脉冲数	8192 pulse/rev
允许转动惯量	0.00023kg·m²
驱动方式	夹持机构(夹持):压缩弹簧+凸轮机构 解除机构(放开):线圈电磁力+凸轮机构
夹爪导轨	滑动导轨
夹持的重复定位精度	±0.1mm
夹持的背隙	单侧0.5mm以下
静态允许负载力矩	Ma:0.62N·m
	Mb:0.62N·m
	Mc:0.99N·m
允许推力负荷	150N
适用环境温度·湿度	0～40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s²
国际规格	CE标志、RoHS指令
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■滑块型力矩方向

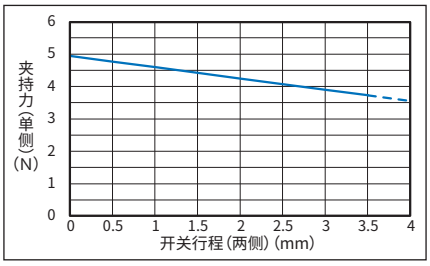


夹持力与开关行程的关系图

外径夹持力(单侧)

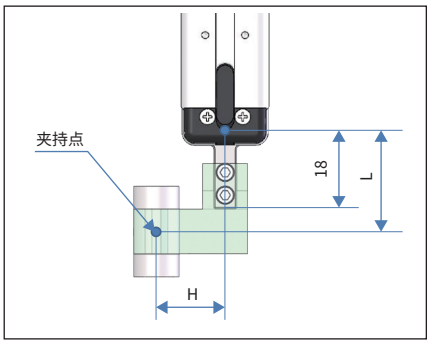


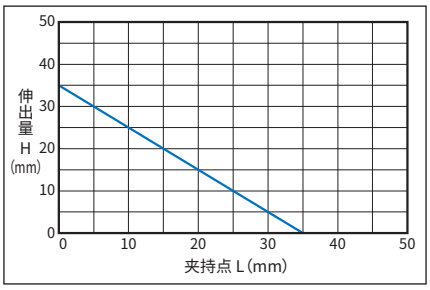
内径夹持力(单侧)



确认夹持点距离

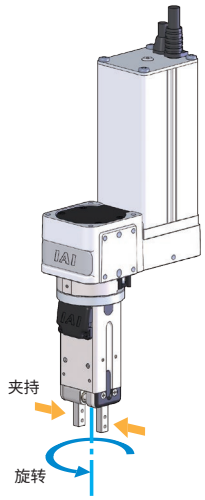
对于爪部安装面到夹持点的距离(L、H),请控制在图表所示范围内。

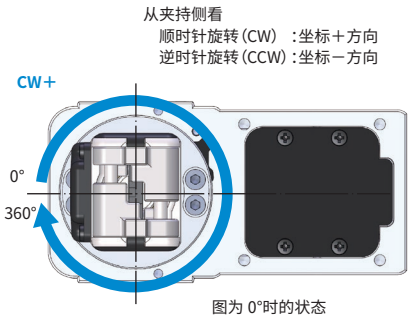




(注) 超过限制范围时,会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩,可能降低使用寿命。

旋转与夹持





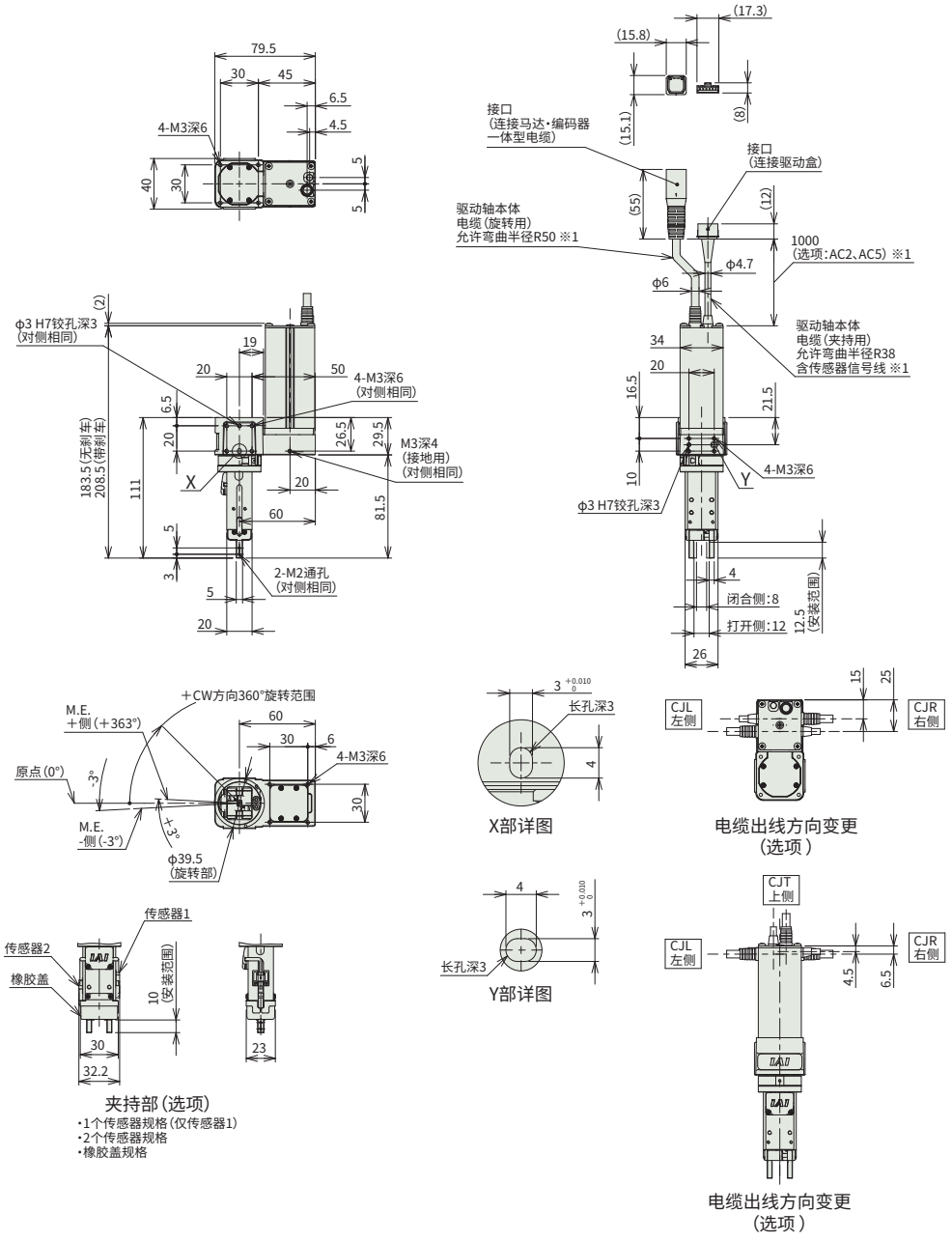
图为 0°时的状态

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。电缆标准长度为1m，通过选项（型号：AC2/AC5）可变更为2m或5m。
（注）进行原点复位时，面对夹爪侧观察时为向左旋转，一直移动到M.E.位置完成原点复位。
原点复位完成后，动作时为向右旋转。

M.E.：机械末端



■质量

项目	内容	
质量	无刹车	0.67kg
	带刹车	0.73kg

适用控制器

本页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。
GRS系列由驱动盒控制。型号项目的详细内容请参考第5-279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。

RCP6-RTCKMRE
RCP6-RTCKMRI

免电池绝对型 | 滑块 | 2爪 | 电磁夹爪 | 马达折返 | 本体宽 50 mm | 24v 脉冲马达

■型号项目

RCP6 – □ – 360 – 4 – □ – □ – □ – □

系列	类型		旋转动作范围		夹持开关动作范围	
	RTCKMRE	折返型/外径夹持	360	360度	4	4mm（单侧2mm）
	RTCKMRI	折返型/内径夹持				

适用控制器		驱动盒	
P3	PCON MCON MSEL	DBN	驱动盒（NPN规格）
P5	RCON RSEL	DBP	驱动盒（PNP规格）
		N	无驱动盒

电缆长		选项
N	无	请参考下述选项
P	1m	
S	3m	
M	5m	
X□□	指定长度	
R□□	柔性电缆	

CE RoHS

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

本体

行程（mm）	驱动盒
4	无
	有

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆长2m	**AC2**	5-281
驱动轴本体电缆长5m	**AC5**	5-281
刹车	**B**	5-281
电缆出线方向（左侧）（注1）	**CJL**	5-282
电缆出线方向（右侧）（注1）	**CJR**	5-282
电缆出线方向（上侧）（注1）	**CJT**	5-282
橡胶盖安装（氯丁橡胶）	**RCH**	5-286
橡胶盖安装（硅橡胶）	**RSL**	5-286
安装1个传感器（NPN规格）（注2）	**S1N**	5-286
安装2个传感器（NPN规格）（注2）	**S2N**	5-286
安装1个传感器（PNP规格）（注2）	**S1P**	5-286
安装2个传感器（PNP规格）（注2）	**S2P**	5-286

（注1）型号项目的选项栏中必须择一记入型号。
（注2）驱动盒：DBN时仅可选择S1N、S2N。
驱动盒：DBP时仅可选择S1P、S2P。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	**P**（1m）	○	○
	S（3m）	○	○
	M（5m）	○	○
指定长度	**X06**（6m）～**X10**（10m）	○	○
	X11（11m）～**X15**（15m）	○	○
柔性电缆	**R01**（1m）～**R03**（3m）	○	○
	R04（4m）～**R05**（5m）	○	○
	R06（6m）～**R10**（10m）	○	○
	R11（11m）～**R15**（15m）	○	○

（注） 即使指定柔性电缆，但夹爪用电缆仍为非柔性电缆。

POINT 选型注意

(1) 外径夹持型在通电时打开，非通电时闭合（常时闭型）。
内径夹持型在通电时闭合，非通电时打开（常时开型）。
(2) 夹持机构有使用弹簧，因此爪部夹持力随开闭行程不同而变化。详细内容请参考“夹持力与开关行程的关系图”。
(3) 为使夹持部动作，必须使用驱动盒。详细内容请参考5-279页。
(4) 转速为低速（90度/s以下）时，根据马达的旋转特性，振动及动作音会变大。
(5) 选型方法请参考1-315页。
(6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

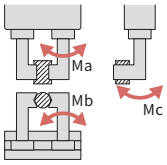
项目		内容
减速比		1/5
最大扭矩(N·m)		0.36
速度/加减速度	最高转速(度/s)	1800
	最高加减速度(G)(注3)	3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩(N·m)	0.125
旋转动作范围(度)		0～360(1圈以内)
夹持动作	最大夹持力(N)(两侧)	20
	夹持动作时间(s)(两侧)	0.03以下
	动作频率(CPM)	120
夹持行程(单侧)	最小行程(mm)(单侧)	2
	最大行程(mm)(单侧)	2

CPM:Cycle Per minute

(注3) 1G≈9807度/s²

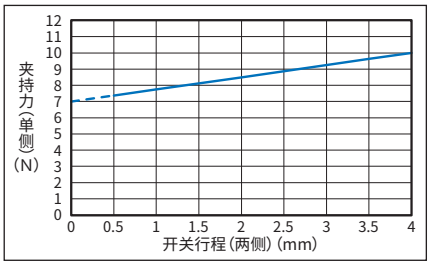
项目	内容
旋转驱动方式	同步带
旋转角度的重复定位精度	±0.02度
旋转角度的空转	0.05度
旋转马达种类	脉冲马达
旋转编码器种类	免电池绝对型
旋转编码器脉冲数	8192 pulse/rev
允许转动惯量	0.00036kg·m²
驱动方式	夹持机构(夹持):压缩弹簧+凸轮机构 解除机构(放开):线圈电磁力+凸轮机构
夹爪导轨	滑动导轨
夹持的重复定位精度	±0.1mm
夹持的背隙	单侧0.5mm以下
静态允许负载力矩	Ma:1.08N·m
	Mb:1.08N·m
	Mc:2.64N·m
允许推力负荷	240N
适用环境温度·湿度	0～40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s²
国际规格	CE标志、RoHS指令
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■滑块型力矩方向

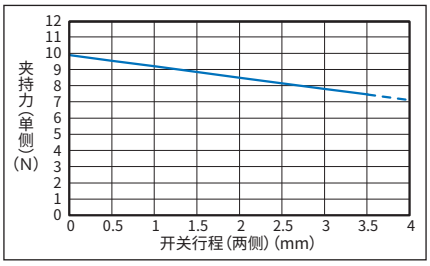


夹持力与开关行程的关系图

外径夹持力(单侧)

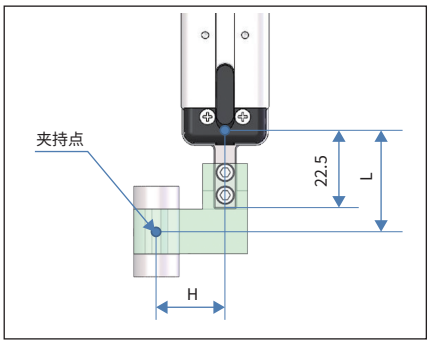


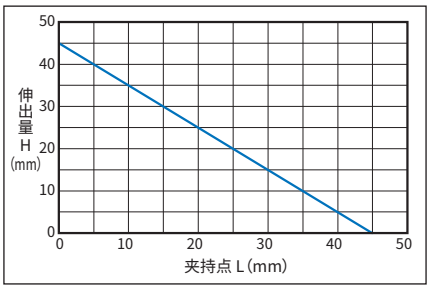
内径夹持力(单侧)



确认夹持点距离

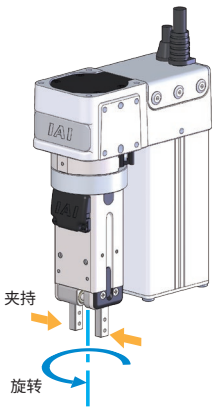
对于爪部安装面到夹持点的距离(L、H),请控制在图表所示范围内。



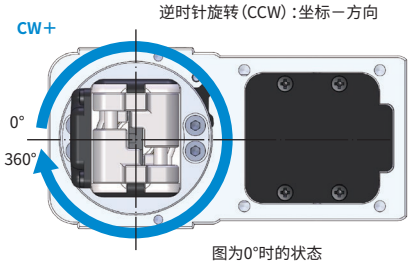


(注) 超过限制范围时,会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩,可能降低使用寿命。

旋转与夹持



从夹持侧看
顺时针旋转(CW) :坐标+方向
逆时针旋转(CCW):坐标−方向



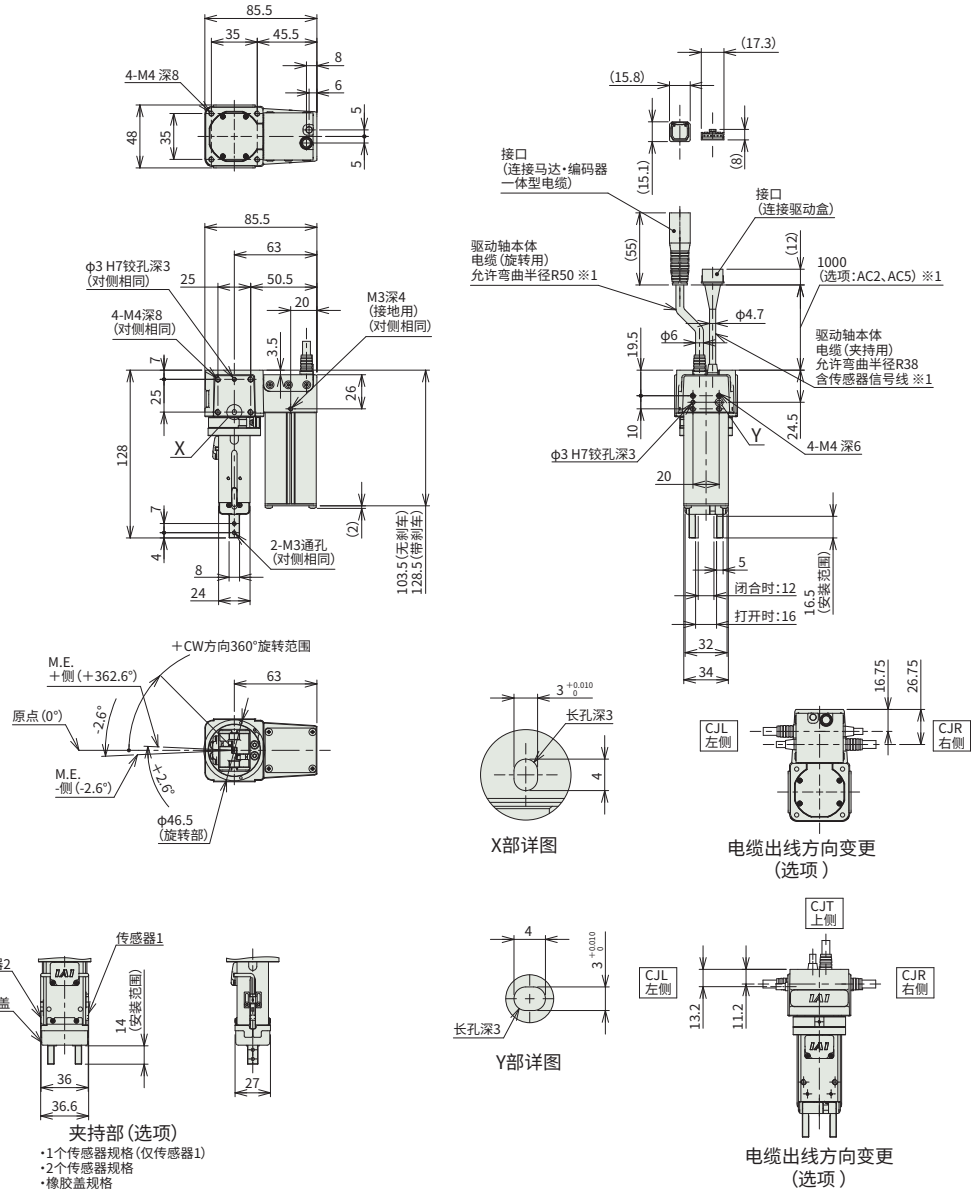
图为0°时的状态

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。电缆标准长度为1m，通过选项（型号：AC2/AC5）可变更为2m或5m。
（注）进行原点复位时，面对夹爪侧观察时为向左旋转，一直移动到M.E.位置完成原点复位。
原点复位完成后，动作时为向右旋转。

M.E.：机械末端



■质量

项目	内容	
质量	无刹车	0.88kg
	带刹车	0.94kg

适用控制器

本页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。
GRS系列由驱动盒控制。型号项目的详细内容请参考第5-279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。

RCP6-RTCKMPE
RCP6-RTCKMPI

免电池绝对型 | 滑块 | 2爪 | 电磁夹爪 | 马达直联 | 本体宽 50 mm | 24v 脉冲马达

■型号项目

RCP6 – □ – 360 – 4 – □ – □ – □ – □

系列	类型		旋转动作范围		夹持开关动作范围	
	RTCKMPE	平行型/外径夹持	360	360度	4	4mm（单侧2mm）
	RTCKMPI	平行型/内径夹持				

适用控制器		驱动盒		电缆长		选项
P3	PCON MCON MSEL	DBN	驱动盒（NPN规格）	N	无	请参考下述选项
P5	RCON RSEL	DBP	驱动盒（PNP规格）	P	1m	
		N	无驱动盒	S	3m	
				M	5m	
				X□□	指定长度	
				R□□	柔性电缆	

CE RoHS

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

本体

行程（mm）	驱动盒
4	无
	有

选项

名称	选项记号	参考页
驱动轴本体电缆长2m	**AC2**	5-281
驱动轴本体电缆长5m	**AC5**	5-281
刹车	**B**	5-281
电缆出线方向（左侧）（注1）	**CJL**	5-282
电缆出线方向（右侧）（注1）	**CJR**	5-282
电缆出线方向（上侧）（注1）	**CJT**	5-282
橡胶盖安装（氯丁橡胶）	**RCH**	5-286
橡胶盖安装（硅橡胶）	**RSL**	5-286
安装1个传感器（NPN规格）（注2）	**S1N**	5-286
安装2个传感器（NPN规格）（注2）	**S2N**	5-286
安装1个传感器（PNP规格）（注2）	**S1P**	5-286
安装2个传感器（PNP规格）（注2）	**S2P**	5-286

（注1）型号项目的选项栏中必须择一记入型号。
（注2）驱动盒：DBN时仅可选择S1N、S2N。
驱动盒：DBP时仅可选择S1P、S2P。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	**P**（1m）	○	○
	S（3m）	○	○
	M（5m）	○	○
指定长度	**X06**（6m）～**X10**（10m）	○	○
	X11（11m）～**X15**（15m）	○	○
柔性电缆	**R01**（1m）～**R03**（3m）	○	○
	R04（4m）～**R05**（5m）	○	○
	R06（6m）～**R10**（10m）	○	○
	R11（11m）～**R15**（15m）	○	○

（注） 即使指定柔性电缆，但夹爪用电缆仍为非柔性电缆。

POINT 选型注意

(1) 外径夹持型在通电时打开，非通电时闭合（常时闭型）。
内径夹持型在通电时闭合，非通电时打开（常时开型）。
(2) 夹持机构有使用弹簧，因此爪部夹持力随开闭行程不同而变化。详细内容请参考“夹持力与开关行程的关系图”。
(3) 为使夹持部动作，必须使用驱动盒。详细内容请参考5-279页。
(4) 转速为低速（90度/s以下）时，根据马达的旋转特性，振动及动作音会变大。
(5) 选型方法请参考1-315页。
(6) 控制器只能设为高输出无效。

主要规格

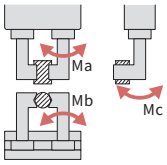
项目		内容
减速比		1/5
最大扭矩(N·m)		0.36
速度/加减速度	最高转速(度/s)	1800
	最高加减速度(G)(注3)	3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩(N·m)	0.125
旋转动作范围(度)		0～360(1圈以内)
夹持动作	最大夹持力(N)(两侧)	20
	夹持动作时间(s)(两侧)	0.03以下
	动作频率(CPM)	120
夹持行程(单侧)	最小行程(mm)(单侧)	2
	最大行程(mm)(单侧)	2

CPM:Cycle Per minute

(注3) 1G≈9807度/s²

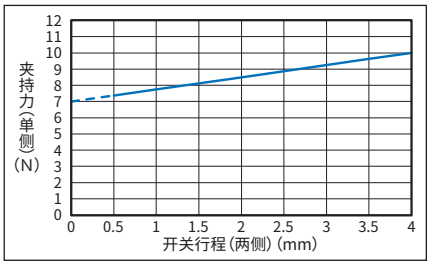
项目	内容
旋转驱动方式	同步带
旋转角度的重复定位精度	±0.02度
旋转角度的空转	0.05度
旋转马达种类	脉冲马达
旋转编码器种类	免电池绝对型
旋转编码器脉冲数	8192 pulse/rev
允许转动惯量	0.00036kg·m²
驱动方式	夹持机构(夹持):压缩弹簧+凸轮机构 解除机构(放开):线圈电磁力+凸轮机构
夹爪导轨	滑动导轨
夹持的重复定位精度	±0.1mm
夹持的背隙	单侧0.5mm以下
静态允许负载力矩	Ma:1.08N·m
	Mb:1.08N·m
	Mc:2.64N·m
允许推力负荷	240N
适用环境温度·湿度	0～40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s²
国际规格	CE标志、RoHS指令
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■滑块型力矩方向

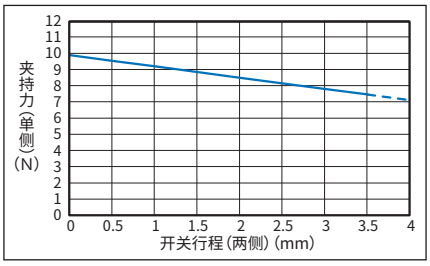


夹持力与开关行程的关系图

外径夹持力(单侧)

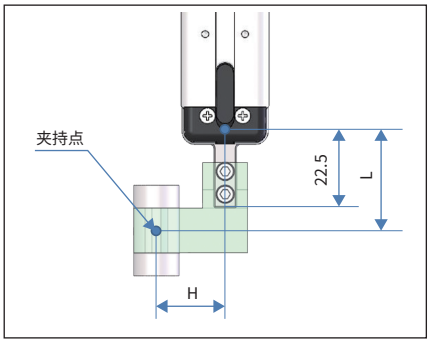


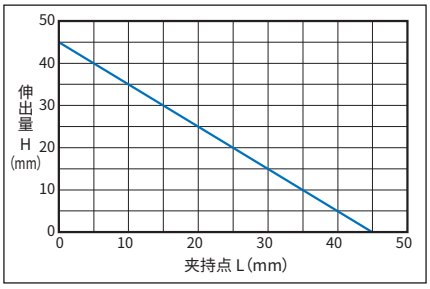
内径夹持力(单侧)



确认夹持点距离

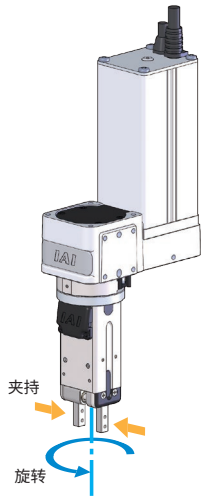
对于爪部安装面到夹持点的距离(L、H),请控制在图表所示范围内。

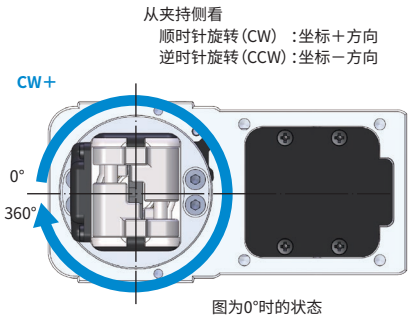




(注) 超过限制范围时,会对爪部移动部与内部机械结构造成过大的力矩,可能降低使用寿命。

旋转与夹持





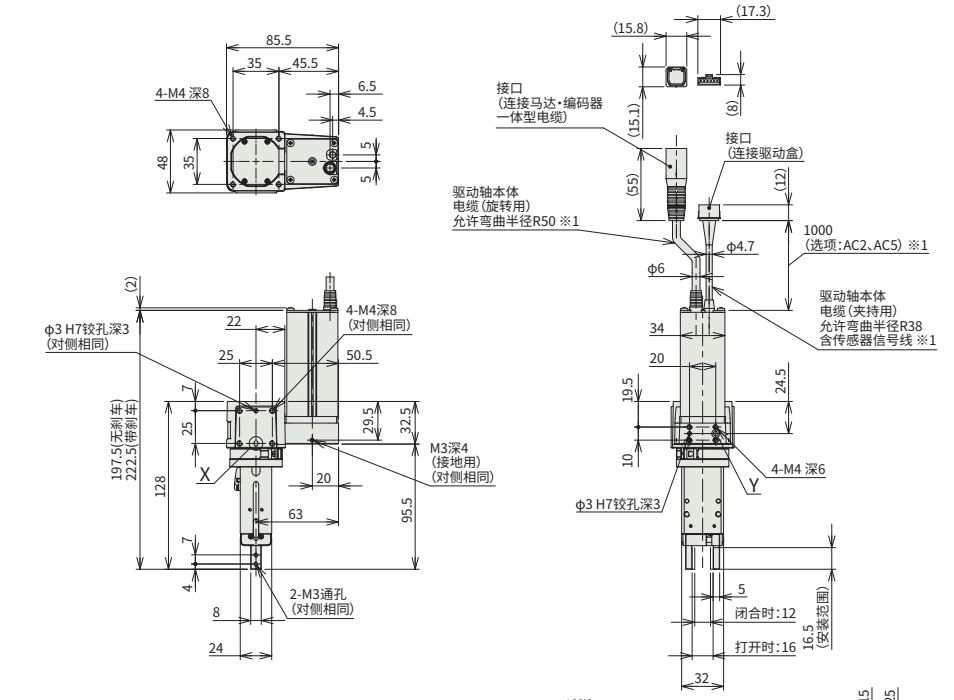
图为0°时的状态

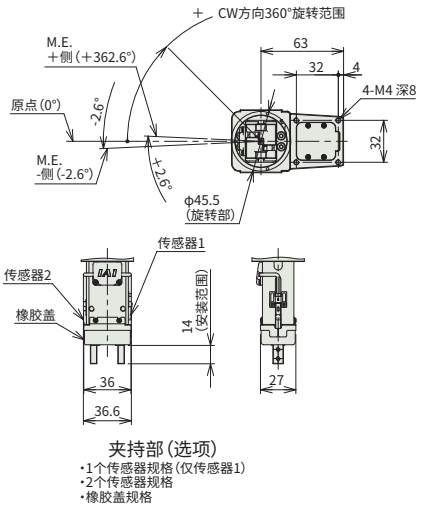
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

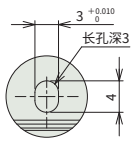
※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。电缆标准长度为1m，通过选项（型号：AC2/AC5）可变更为2m或5m。
（注）进行原点复位时，面对夹爪侧观察时为向左旋转，一直移动到M.E.位置完成原点复位。
原点复位完成后，动作时为向右旋转。

M.E.：机械末端

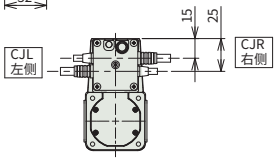




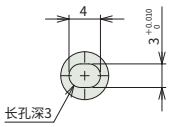
夹持部（选项）
・1个传感器规格（仅传感器1）
・2个传感器规格
・橡胶盖规格



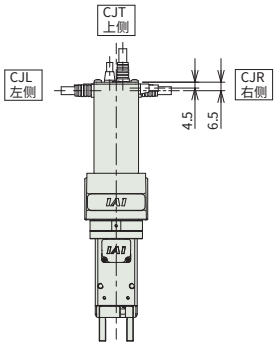
X部详图



电缆出线方向变更
（选项）



Y部详图



电缆出线方向变更
（选项）

■质量

项目	内容	
质量	无刹车	0.88kg
	带刹车	0.94kg

适用控制器

本页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。
GRS系列由驱动盒控制。型号项目的详细内容请参考第5-279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。