

クリーン対応グリッパ **RCP2CR-GR**
防塵対応グリッパ **RCP2W-GR**

クリーン



防塵

代理店

2ツ爪グリッパ RCP2-GRS/GRM、 3ツ爪グリッパ RCP2-GR3SS/GR3SMに クリーン対応 **クラス10** と防塵対応 **IP50** がシリーズ追加

特長

1 クリーン対応と防塵対応が追加

グリッパスライドタイプにクリーン対応と防塵対応が追加され、クリーンルームや粉塵の多い場所での把持の用途に最適です。



対応



対応

クリーン度とは…

クリーン度を表す単位としてクラス100、クラス10などがあります。クラス10 (0.1 μm) は1立方フィート中に0.1 μm以上のゴミが10個以下の環境を指します。

IPとは…

IEC規格で規定された防水や防塵の程度についての等級のことです。

保護等級表示 IP

第1示性数字 人体及び固形異物に対する保護

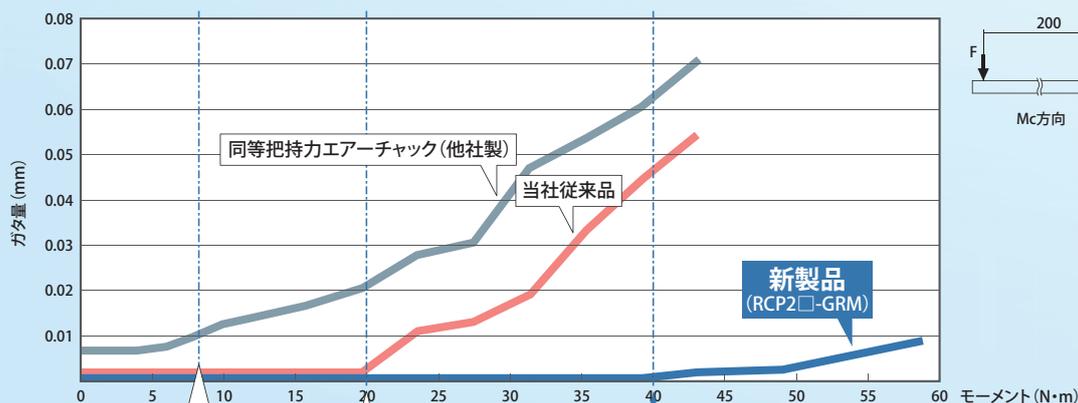
第2示性数字 水の浸入に対する保護

IP50	固形異物	動作に影響を及ぼすような粉塵は、本体内部に侵入しません。
	水	水については保護されていません。

2 剛性アップ

ガイドベースの構造を変更したことにより、2ツ爪RCP2□-GRS/RCP2□-GRMシリーズのフィンガにガタつきが生じるまでの負荷モーメントが従来品の2倍になりました。(※一時的に許容負荷モーメントを超える負荷がかかることを想定した場合)

フィンガにモーメント負荷を掛け、その時のガタ量を測定



許容値 **8.3N・m** (RCP2□-GRMの場合) 把持動作により加わるモーメントの許容値です。

従来品は許容モーメントの3倍でガタが発生

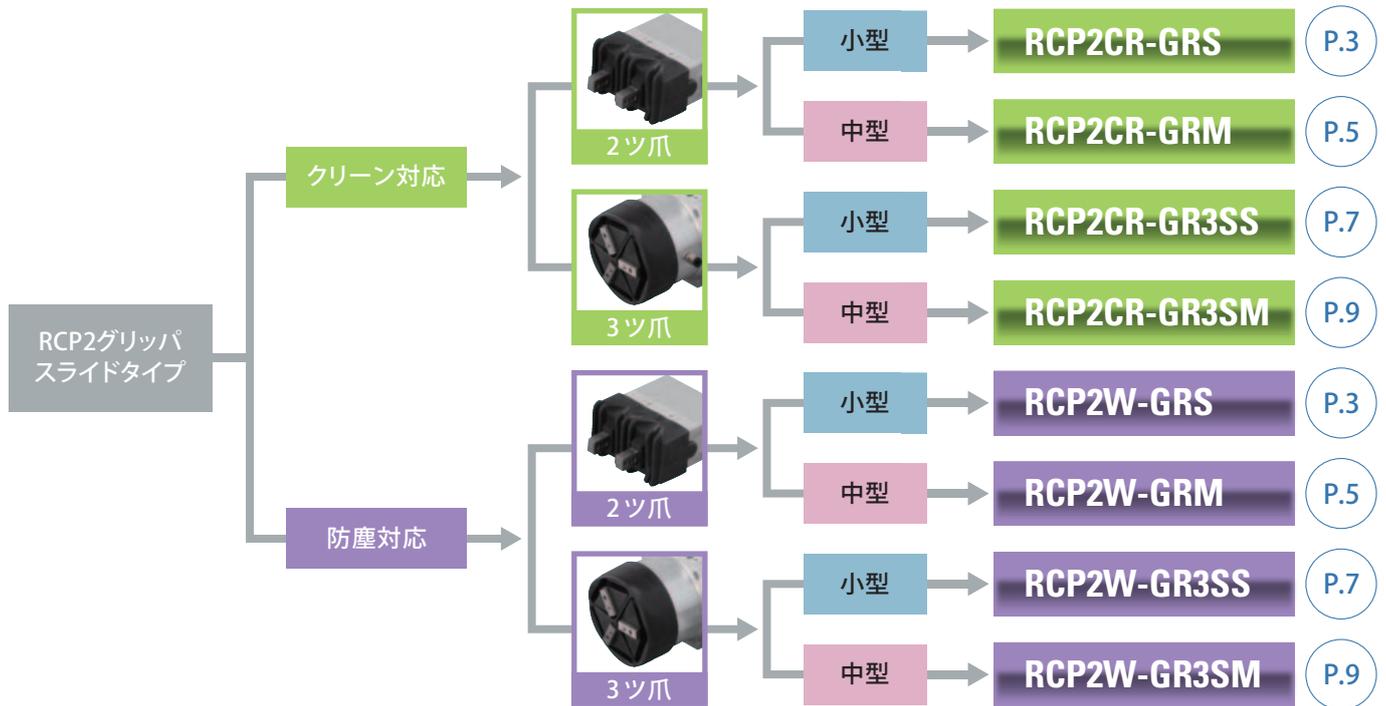
新製品は許容モーメントの5倍までガタの発生なし

〈注意〉グラフ上の荷重は許容荷重を示しているものではありません。衝撃等で許容モーメントを超えた負荷がフィンガに掛かると、寿命に大きく影響を考へたり、故障の原因となります。

3 多点位置決めと把持力の調整が可能

サーボ制御により、最大512点の位置決めとワークをつかむ際の把持力の調整が可能。これにより、段取替え時のフィンガの開閉幅の変更や、変形しやすいワークの把持などが容易となります。

製品ラインナップ



製品仕様

種類	シリーズ	爪数	タイプ	外観	本体幅 (mm)	開閉ストローク (mm)	最大把持力 (N)	掲載ページ
クリーン 対応	RCP2CR	2ツ爪	GRS		74	10(片側5)	21(片側10.5)	P.3
			GRM		79	14(片側7)	80(片側40)	P.5
		3ツ爪	GR3SS		62	10(片側5)	22(片側7.3)	P.7
			GR3SM		80	14(片側7)	102(片側34)	P.9
防塵対応	RCP2W	2ツ爪	GRS		74	10(片側5)	21(片側10.5)	P.3
			GRM		79	14(片側7)	80(片側40)	P.5
		3ツ爪	GR3SS		62	10(片側5)	22(片側7.3)	P.7
			GR3SM		80	14(片側7)	102(片側34)	P.9

RCP2CR-GRS

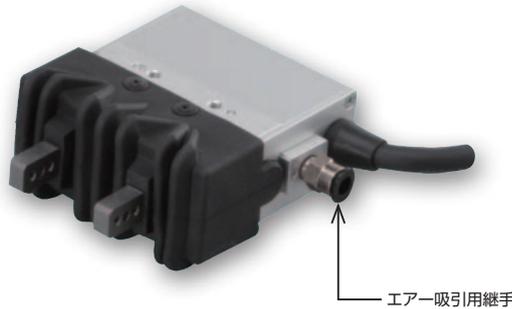
クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 小型スライドタイプ 本体幅 74mm パルスモータ

RCP2W-GRS

防塵対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 小型スライドタイプ 本体幅 74mm パルスモータ

型式項目	RCP2CR RCP2W	GRS	I	20P	1	10			
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	閉閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RCP2CR: クリーン 対応 RCP2W: 防塵対応		I: インクリメンタル 仕様	20P: NULSモータ 20□サイズ	1: 減速比 1/1	10:10mm (片側5mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	FB:フランジブラケット SB:シャフトブラケット VL:吸引継手L字仕様

RoHS



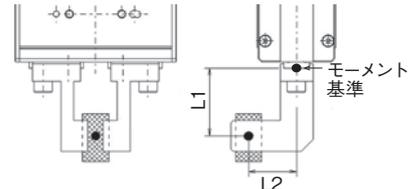
エア吸引用継手

※上写真は、クリーン対応製品です。
防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。

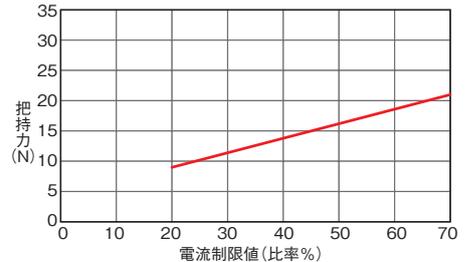
- POINT**
選定上の注意
- (1)閉閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - (2)最大把持力は、把持ポイント距離 O (※)、オーバーハング距離 O の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1 / 10 ~ 1 / 20 以下が目安となります。
※ 把持ポイント距離 O は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
 - (3)選定方法はロボシリンダ総合カタログ巻末の「グリッパ選定方法」をご参照ください。
 - (4)移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1, L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■最大把持力とストローク

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2CR-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側 10.5)	10 (片側 5)
RCP2W-GRS-I-20P-1-10-①-②-③			

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと閉閉最高速度 / 吸引量

ストローク	10 (mm)	吸引量(※)
減速比 1	33.3mm/s (片側)	10Nℓ/min

※クリーン対応の場合。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	仕様	標準価格
10	クリーン対応	—
	防塵対応	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適応コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

③オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
フランジブラケット	FB	—
シャフトブラケット	SB	—
吸引継手L字仕様(クリーン対応のみ)	VL	—

(オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GRS
SB…単品型式:RCP2-SB-GRS
※ブラケットの寸法は、ロボシリンダ総合カタログの巻末オプション説明でご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容	
シリーズ	クリーン対応	防塵対応
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード1.5)	
繰り返し位置決め精度	±0.01mm	
バックラッシュ	片側0.15mm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	片側0.1mm以下	
静的許容負荷モーメント	Ma:6.3 N·m	Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m
ガイド	クロスローラーガイド	
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)	—
保護等級	—	IP50
本体質量	0.42kg	
使用環境	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

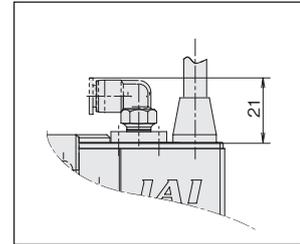
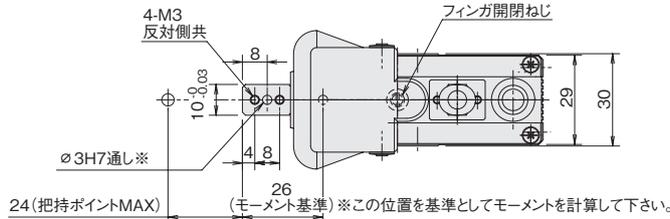
www.iai-robot.co.jp



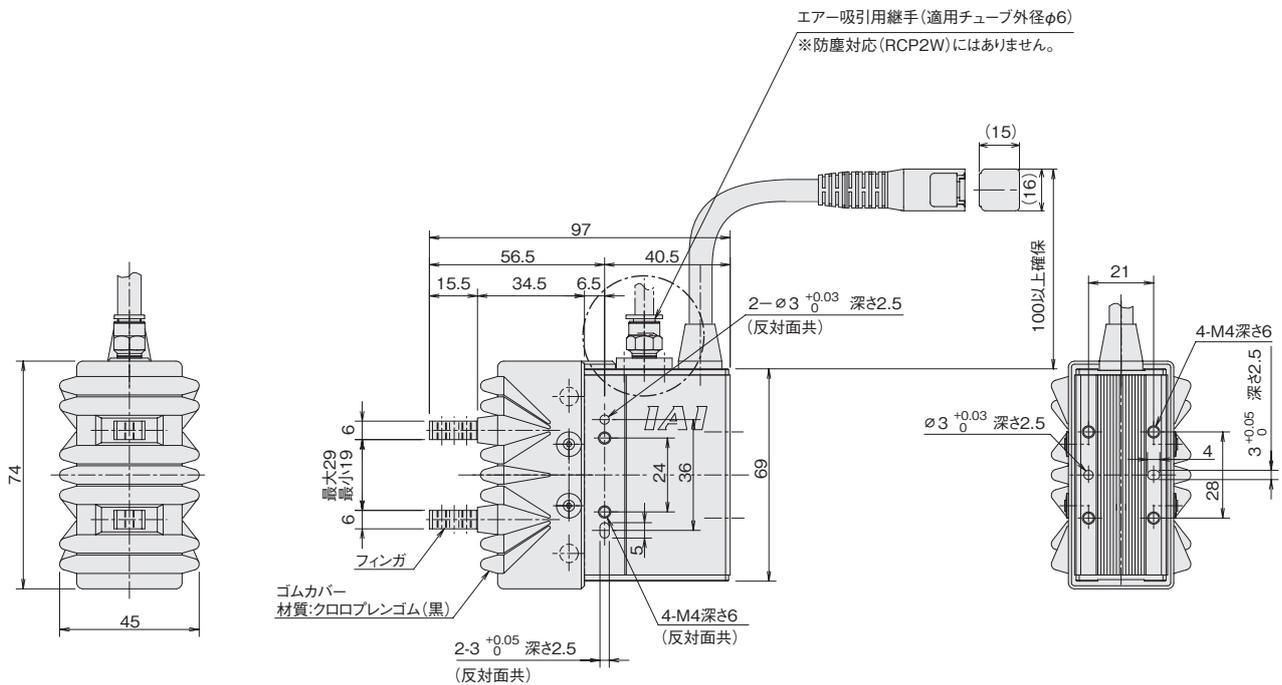
※スライダは開側が原点になります。
 ※クリーン対応の図面になります。防塵対応はエア吸引継手がありませんので、ご注意ください。
 ※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意

※フィンガの位置決めには、
 φ3H7通し穴をご使用下さい。



吸引継手L仕様



質量 (kg) 0.42

①適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-①-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジションタイプ	3点	DC24V	総合カタログ 参照	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-①-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジションタイプ	256点			—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-②-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点			—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWI-PL①-②-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	—			—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-②-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			—
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-20PI①-②-0	差動ラインドライバ 対応	—			—
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-20PI①-②-0	オープンコレクタ 対応	—			—
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-20PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI①-②-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	—		

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※②はタイプC/LCが入ります。LCの場合は最大6軸接続となります。 ※③はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アンプ仕様はSAとなります。

RCP2CR-GRM

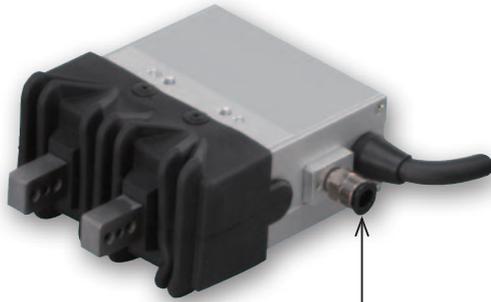
クリーン対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型スライドタイプ 本体幅 79mm パルスモータ

RCP2W-GRM

防塵対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパー 中型スライドタイプ 本体幅 79mm パルスモータ

型式項目	RCP2CR RCP2W	GRM	I	28P	1	14			
シリーズ	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2CR: クリーン対応				28P: パルスモータ 28□サイズ	1: 減速比 1/1	14: 14mm (片側 7mm)	P1: PCON-PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	FB: フランジブラケット SB: シャフトブラケット VL: 吸引継手 L 字仕様
RCP2W: 防塵対応									

RoHS



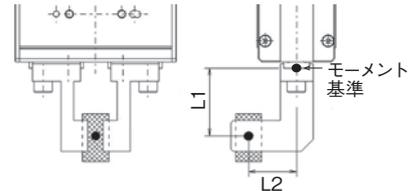
エア吸引用継手

※上写真は、クリーン対応製品です。
防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。

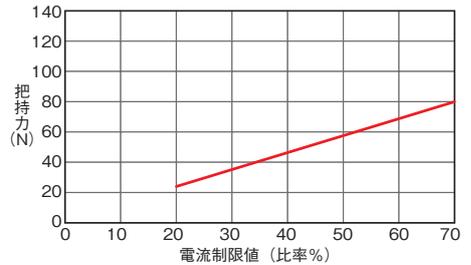
- POINT**
選定上の注意
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
 - (2)最大把持力は、把持ポイント距離 O (※)、オーバーハング距離 O の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1 / 10 ~ 1 / 20 以下が目安となります。
※ 把持ポイント距離 O は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
 - (3)選定方法はロボシリンダ総合カタログ巻末の「グリッパ選定方法」をご参照ください。
 - (4)移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

押し付け動作により、把持力(押し付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準が80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1, L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押し付け)を行なう場合は速度が 5mm/s 固定となりますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■最大把持力とストローク

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)
RCP2W-GRM-I-28P-1-14-①-②-③			

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	14 (mm)	吸引量 (※)
減速比	36.7mm/s (片側)	10Nℓ/min

※クリーン対応の場合。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	仕様	標準価格
14	クリーン対応	—
	防塵対応	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
フランジブラケット	FB	—
シャフトブラケット	SB	—
吸引継手 L 字仕様 (クリーン対応のみ)	VL	—

(オプション記号)

FB…単品型式: RCP2-FB-GRM
SB…単品型式: RCP2-SB-GRM
※ブラケットの寸法は、ロボシリンダ総合カタログの巻末オプション説明でご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容	
シリーズ	クリーン対応	防塵対応
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)	
繰り返し位置決め精度	±0.01mm	
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)	
ロスモーション	片側0.1mm以下	
静的許容負荷モーメント	Ma: 6.3 N·m	Mc: 8.3 N·m
ガイド	クロスローラーガイド	
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)	—
保護等級	—	IP50
本体質量	0.62kg	
使用環境	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)	

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

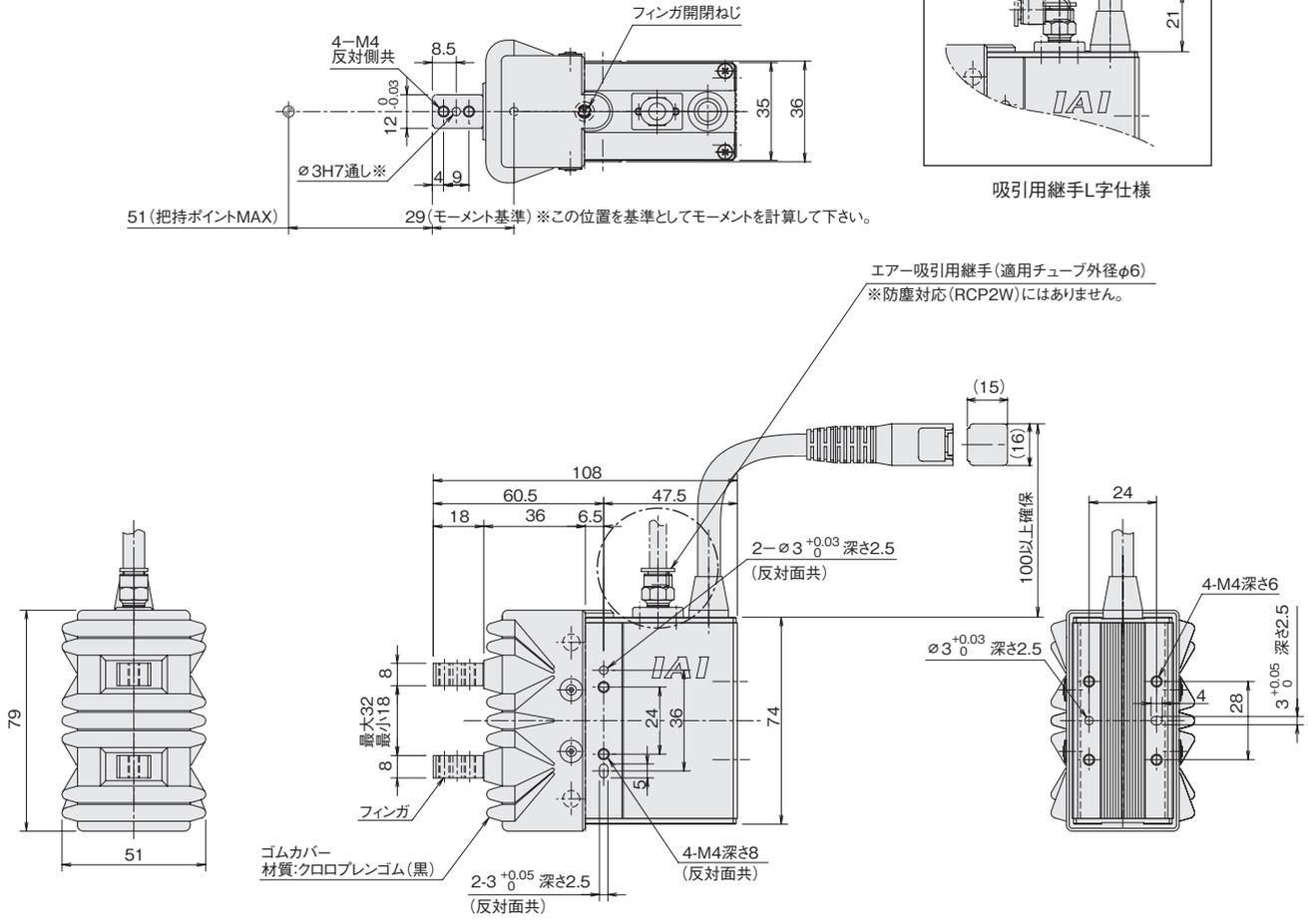
www.iai-robot.co.jp



※スライダは開側が原点になります。
 ※クリーン対応の図面になります。防塵対応はエア吸引継手がありませんので、ご注意ください。
 ※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意

※フィンガの位置決めには、
 φ3H7通し穴をご使用下さい。



質量 (kg) 0.62

① 適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②~①-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジションタイプ	3点	DC24V	総合カタログ 参照	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②~⑩-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジションタイプ	256点			—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点			—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWA1-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	—			—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P⑤-⑩-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			—
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI-①-2-0	差動ラインドライバ 対応	—			—
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI-①-2-0	オープンコレクタ 対応				—
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	—		

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類 (NP / PN) が入ります。 ※⑤はタイプC/LCが入ります。LCの場合は最大6軸接続となります。 ※□はN (NPN仕様) / P (PNP仕様) の記号が入ります。
 ※②は軸数 (1~8) が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑤はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。

RCP2CR-GR3SS

クリーン対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 62mm ハルスモータ

RCP2W-GR3SS

防塵対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 62mm ハルスモータ

■型式項目	RCP2CR RCP2W	GR3SS	I	28P	30	10			
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
	RCP2CR: クリーン 対応	I: インクリメンタル 仕様	28P: ハルスモータ 28□サイズ	1: 減速比 1/30	10:10mm (片側 5mm)	P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	FB: フランジブラケット SB: シャフトブラケット VL: 吸引継手 L 字仕様	
	RCP2W: 防塵対応								

RoHS



エア吸引用継手

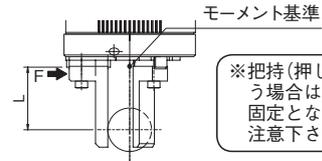
※上写真は、クリーン対応製品です。
防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。



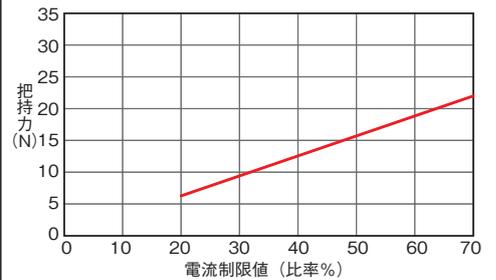
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
※ 把持ポイント距離 0 は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3) 選定方法はロボシリンダ総合カタログ巻末の「グリッパ選定方法」をご参照ください。
- (4) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

押し付け動作により、把持力 (押し付け力) はコントローラの電流制限値 20%~70% の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のLが0の場合になります。
また把持力は全フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■最大把持力とストローク

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10 (片側 5)
RCP2W-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③			

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと開閉最高速度 / 吸引量

ストローク	10 (mm)	吸引量 (※)
減速比 30	40mm/s	10Nℓ/min

※クリーン対応の場合。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	仕様	標準価格
10	クリーン対応	—
	防塵対応	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
フランジブラケット	FB	—
シャフトブラケット	SB	—
吸引継手 L 字仕様 (クリーン対応のみ)	VL	—

(オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GR3S
SB…単品型式:RCP2-SB-GR3S
※ブラケットの寸法は、ロボシリンダ総合カタログの巻末オプション説明でご確認ください。

アクチュエータ仕様

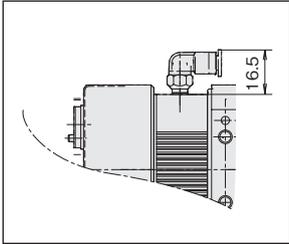
項目	内容	
シリーズ	クリーン対応	防塵対応
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ	
繰り返し位置決め精度	±0.01mm	
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)	
ロスモーション	片側0.1mm以下	
静的許容負荷モーメント	Ma:3.8N・m	Mc:3.0N・m
ガイド	クロスローラーガイド	
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)	—
保護等級	—	IP50
本体質量	0.7kg	
使用環境	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)	

寸法図

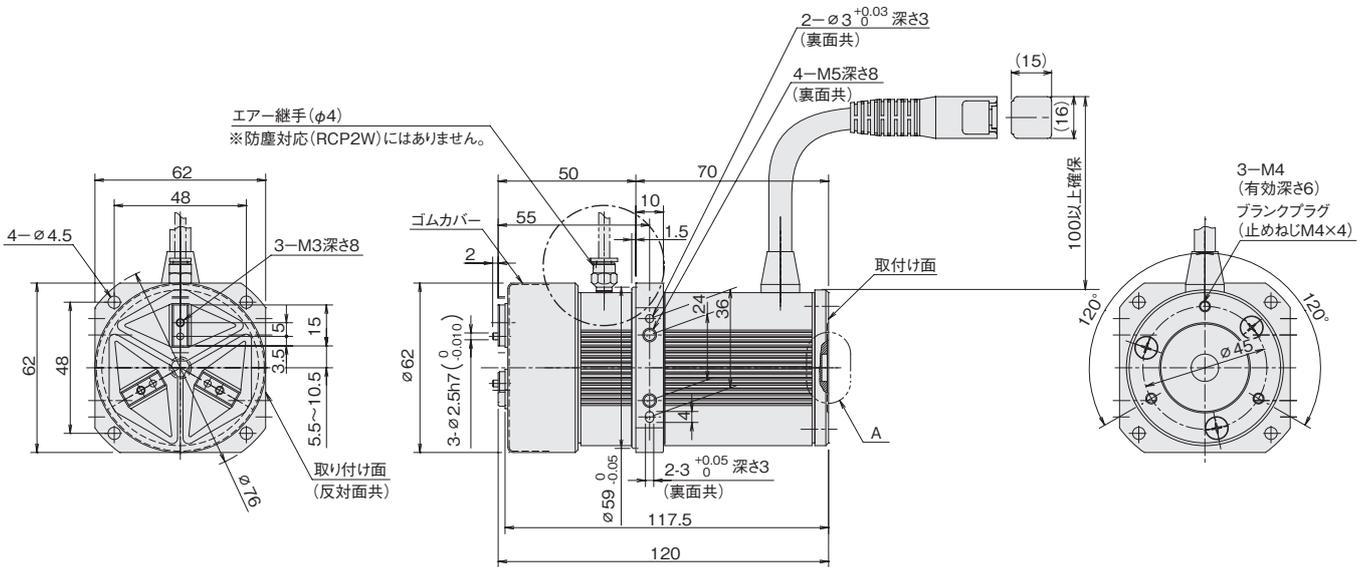
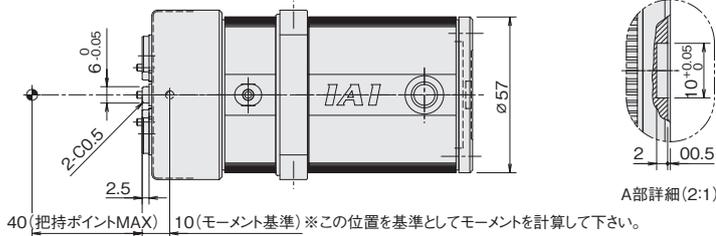
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



※スライダは開側が原点になります。
 ※クリーン対応の図面になります。防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。
 ※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



吸引用継手L字仕様



質量 (kg) 0.7

① 適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジションタイプ	3点	DC24V	総合カタログ 参照	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジションタイプ	256点			—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点			—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	—			—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			—
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-28PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	差動ラインドライバ 対応	—			—
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	オープンコレクタ 対応	—			—
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	—		

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※②はタイプC/LCが入ります。LCの場合は最大6軸接続となります。 ※③はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。
 ※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アプソ仕様はSAとなります。

RCP2CR-GR3SM

クリーン対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 80mm ハルスモータ

RCP2W-GR3SM

防塵対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅 80mm ハルスモータ

型式項目	RCP2CR RCP2W	GR3SM	I	42P	30	14			
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	閉鎖ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
RCP2CR: クリーン 対応	I: インクリメンタル 仕様	42P: ハルスモータ 42□サイズ	1: 減速比 1/30	14: 14mm (片側 7mm)	P1: PCON-PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	FB: フランジブラケット SB: シャフトブラケット VL: 吸引継手 L 字仕様		
RCP2W: 防塵対応									

RoHS



エア吸引用継手

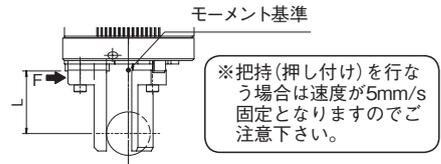
※上写真は、クリーン対応製品です。
防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。

POINT
選定上の
注意

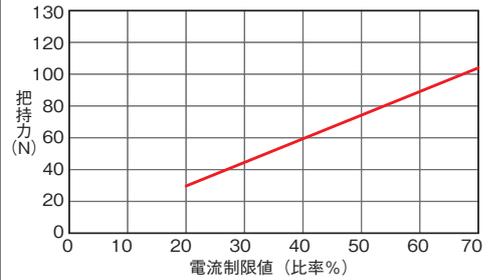
- (1) 閉鎖最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。
※ 把持ポイント距離 0 は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3) 選定方法はロボシリンダ総合カタログ巻末の「グリッパ選定方法」をご参照ください。
- (4) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

■把持力と電流制限値の相関図

押し付け動作により、把持力 (押し付け力) はコントローラの電流制限値 20%~70% の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から80mm以下でご使用下さい。
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■最大把持力とストローク

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2CR-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14 (片側 7)
RCP2W-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③			

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと閉鎖最高速度 / 吸引量

ストローク 減速比	10 (mm)	吸引量 (※)
	30	50mm/s

※クリーン対応の場合。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	仕様	標準価格
14	クリーン対応	—
	防塵対応	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

③オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
フランジブラケット	FB	—
シャフトブラケット	SB	—
吸引継手 L 字仕様 (クリーン対応のみ)	VL	—

(オプション記号)

FB…単品型式: RCP2-FB-GR3M

SB…単品型式: RCP2-SB-GR3M

※ブラケットの寸法は、ロボシリンダ総合カタログの巻末オプション説明でご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容	
シリーズ	クリーン対応	防塵対応
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ	
繰り返し位置決め精度	±0.01mm	
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)	
ロスモーション	片側0.1mm以下	
静的許容負荷モーメント	Ma: 6.3 N・m	Mc: 5.7 N・m
ガイド	クロスローラーガイド	
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)	—
保護等級	—	IP50
本体質量	1.3kg	
使用環境	温度 0~40℃	湿度 20~85%RH以下 (結露無きこと)

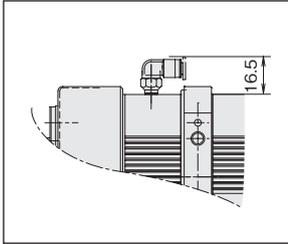
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

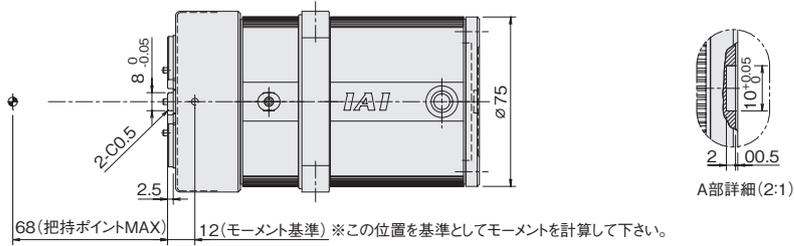
www.iai-robot.co.jp



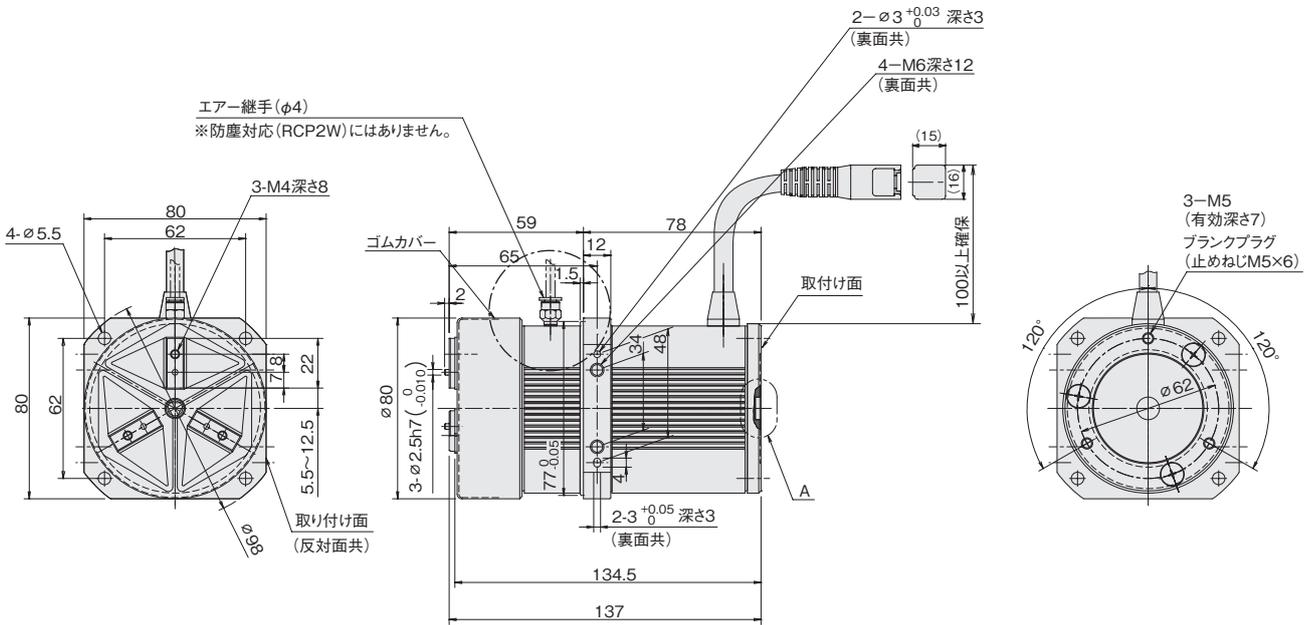
※スライダは開側が原点になります。
 ※クリーン対応の図面になります。防塵対応はエア吸引用継手がありませんので、ご注意ください。
 ※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



吸引用継手L字仕様



68(把持ポイントMAX) 12(モーメント基準) ※この位置を基準としてモーメントを計算して下さい。



質量 (kg) 1.3

① 適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②~①-2-0	最大8軸接続可能な PIO制御による ポジションタイプ	3点	DC24V	総合カタログ 参照	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②~①-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応 ポジションタイプ	256点			—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点			—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	—			—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			—
パルス列タイプ (差動ラインドライバ仕様)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差動ラインドライバ 対応	—			—
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-42PI-①-2-0	オープンコレクタ 対応				—
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-42PI-N-0-0	シリアル通信 専用タイプ	64点			—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	1500点	—		

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類 (NP / PN) が入ります。 ※②はタイプC/LCが入ります。LCの場合は最大6軸接続となります。 ※□はN (NPN仕様) / P (PNP仕様) の記号が入ります。
 ※②は軸数 (1~8) が入ります。 ※③はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※④はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アンプ仕様はSAとなります。

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

 **0800-888-0088**
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

（*上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください(通話料無料)）
 **TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**

株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 大発地所ビルディング7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町22-11 市川ビル3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榊味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本市中心区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office 2690W 237th Street Torrance CA 90505
Chicago Office 110 E. State Parkway Schaumburg, IL 60173

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

