

RCP2-GRSS

滑块

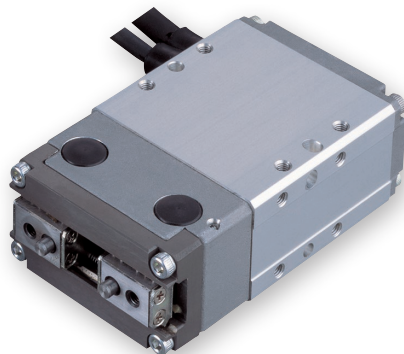
2爪

本体宽
40
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GRSS	-	I	-	20P	-	30	-	8	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 20□尺寸		减速比 减速比 1/30		行程 8mm (单侧4mm)		适用控制器		电缆长		选项
				I		20P		30		8		P3	N			请参考下述选项
												P5	P	1m		
													S	3m		
													M	5m		
													X□	指定长度		
													R□	柔性电缆		



行程阵容

行程 (mm)	对应
8	○

选项

名称	选项记号	参考页
反原点规格	NM	5-286
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	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)	○	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



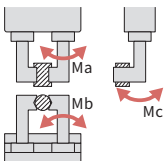
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/30	
导程	滚珠丝杆导程 (mm) 相当于1.57	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	14
	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)	78
	最低速度 (mm/s) (单侧)	5
	额定加减速 (G) (单侧)	0.3
	最高加减速 (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)	4
	最大行程 (mm) (单侧)	4

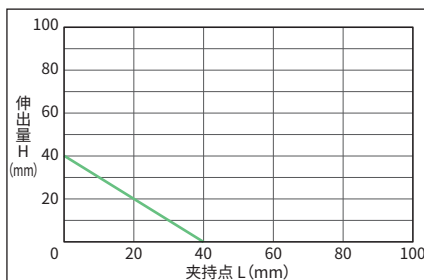
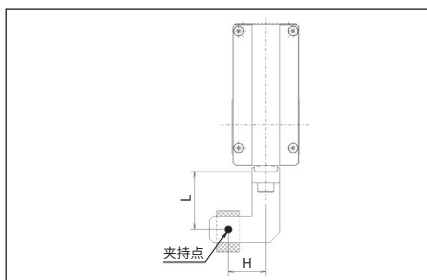
项目	内容
驱动方式	蜗轮+斜齿轮+斜齿条
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.2mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.05mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 0.5N·m
	Mb: 0.5N·m
	Mc: 1.5N·m
—	—
动态允许负载力矩	—
—	—
—	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
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

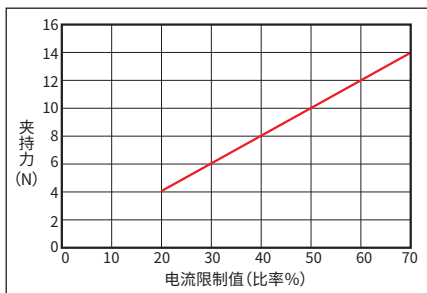
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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。

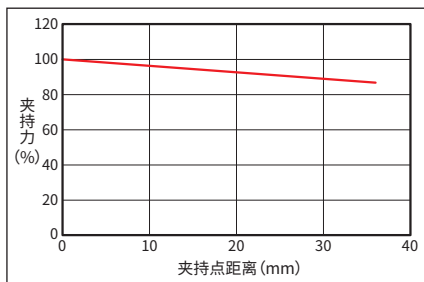
夹持力

■ 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值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



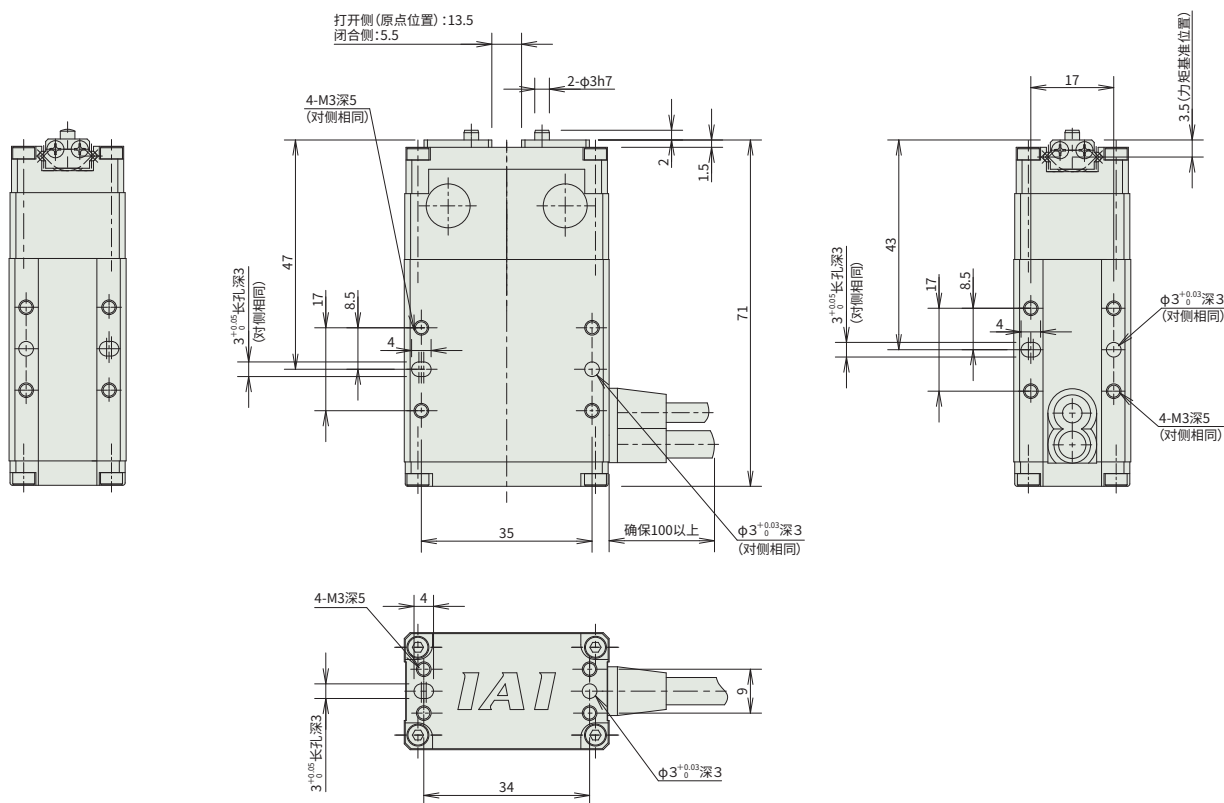
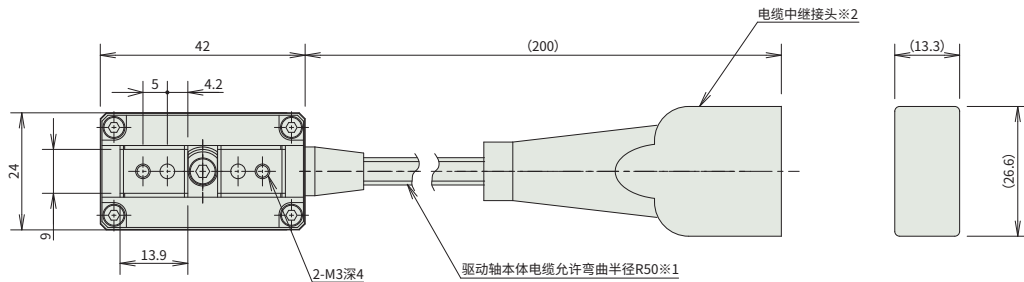
(注) 图表显示的是最大夹持力为100%时夹持点距离与夹持力的关系。

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。
(注) 标准规格时, 滑块的打开侧为原点。



质量

项目	内容
质量	0.2kg

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。

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												
						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
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

RCP2-GRS

滑块

2爪

本体宽
70
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GRS	-	I	-	20P	-	1	-	10	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 20□尺寸		减速比 1 减速比 1/1		行程 10mm (单侧5mm)		适用控制器		电缆长		选项
				I		20P		1		10		P3	PCON MCON MSEL	N	无	请参考下述选项
												P5	RCON RSEL	P	1m	
														S	3m	
														M	5m	
														X□	指定长度	
														R□	柔性电缆	



行程阵容

行程 (mm)	对应
10	○

选项

名称	选项记号	参考页
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	○	○
		○	○

(注) 标准配备柔性电缆。



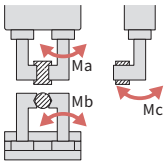
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬运的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (6) RCON/RSEL连接时, 需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/1	
导程	驱动丝杆导程 (mm) 相当于1.0	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	21
	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)	33
	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)	5
	最大行程 (mm) (单侧)	5

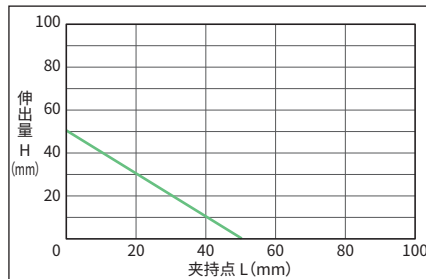
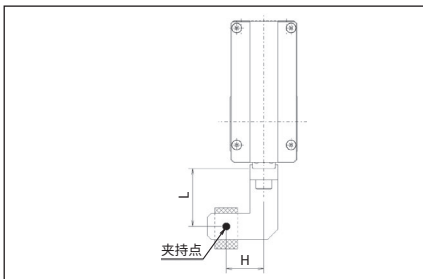
项目	内容
驱动方式	同步带 + 梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.15mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.1mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 6N·m
	Mb: 6N·m
	Mc: 7N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

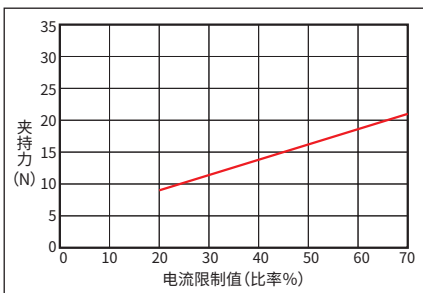
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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。

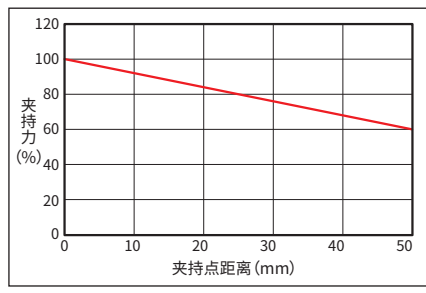
夹持力

■ 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 时两爪夹持力的合计值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



(注) 图表显示的是最大夹持力为 100% 时夹持点距离与夹持力的关系。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

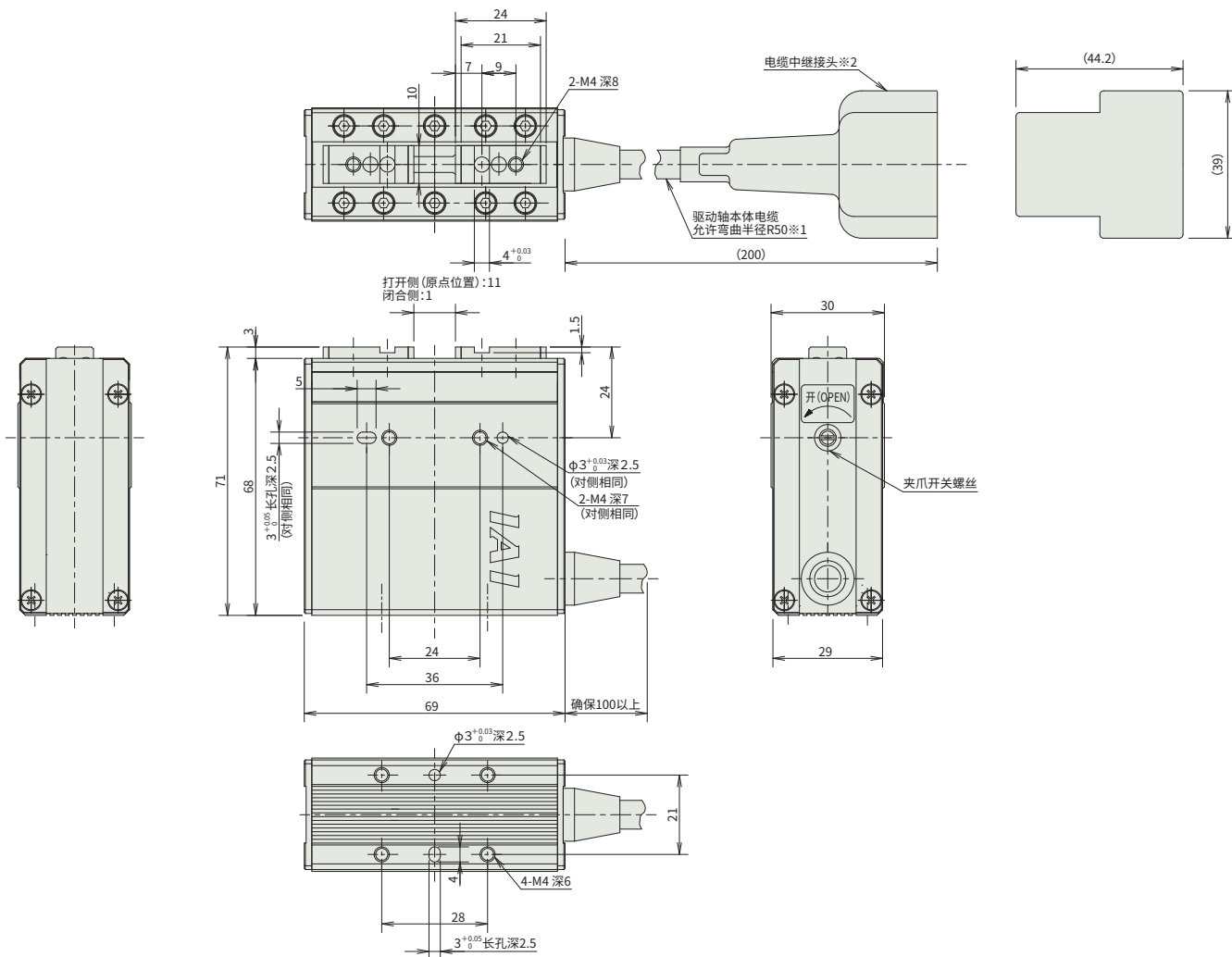
RCP2

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
 ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
 (注) 标准规格时,滑块的打开侧为原点。
 (注) 俯视图中,滑块部位以外的螺纹孔是用于将滑块安装到本体,不能作为爪部夹具定位孔使用。使用爪部夹具定位时请使用沟槽。



质量

项目	内容
质量	0.4kg

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。

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。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRM

滑块

2爪

本体宽
70
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GRM	-	I	-	28P	-	1	-	14	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 28□尺寸		减速比 1/1		行程 14mm (单侧7mm)		适用控制器		电缆长		选项
				I		28P		1		14		P3		N		请参考下述选项
						脉冲伺服马达 28□尺寸		1/1		14mm (单侧7mm)		P5		P	1m	
														S	3m	
														M	5m	
														X□	指定长度	
														R□	柔性电缆	



行程阵容

行程 (mm)	对应
14	○

选项

名称	选项记号	参考页
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。



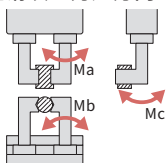
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计值。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (6) RCON/RSEL连接时, 需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/1	
导程	驱动丝杆导程 (mm) 相当于1.1	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	80
	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)	36
	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)	7
	最大行程 (mm) (单侧)	7

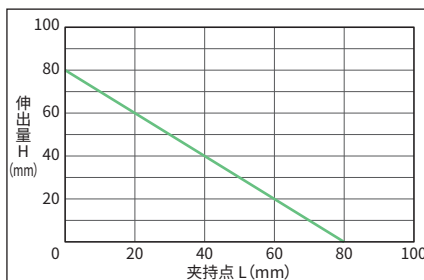
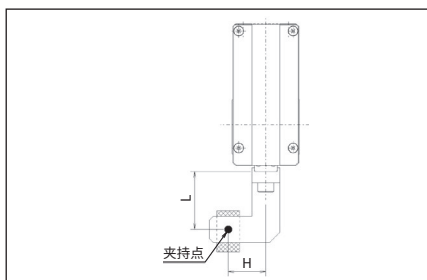
项目	内容
驱动方式	同步带 + 梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.15mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.1mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 6N·m
	Mb: 6N·m
	Mc: 8N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

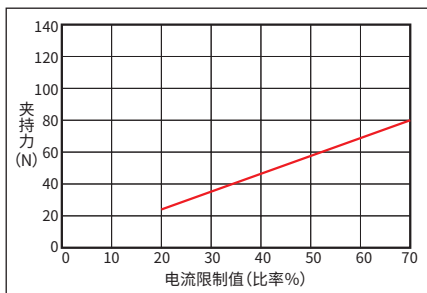
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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。

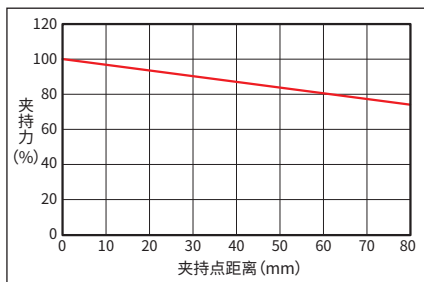
夹持力

■ 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 时两爪夹持力的合计值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



(注) 图表显示的是最大夹持力为 100% 时夹持点距离与夹持力的关系。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

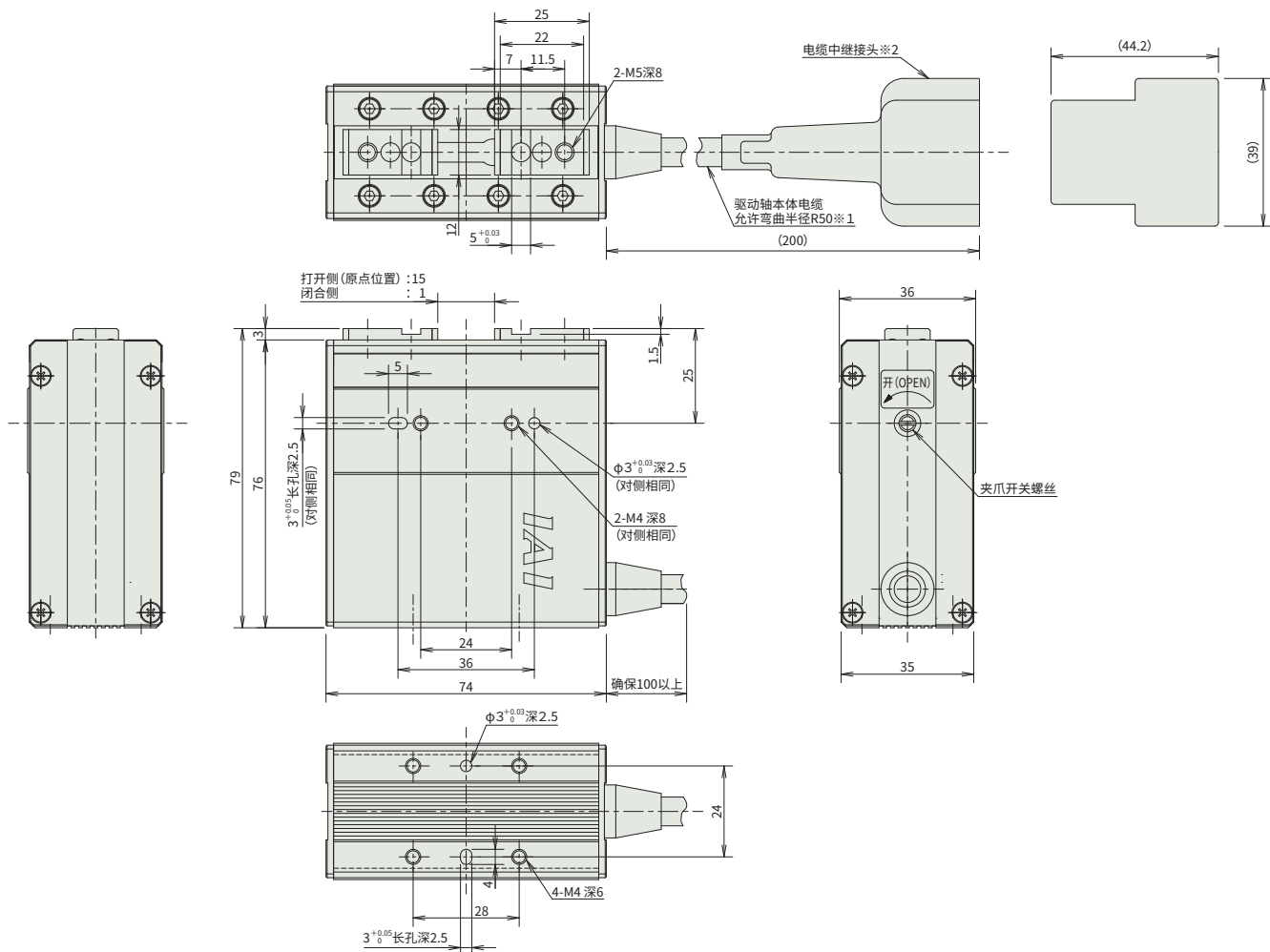
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.com



※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
 ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
 (注) 标准规格时,滑块的打开侧为原点。
 (注) 俯视图中,滑块部位以外的螺纹孔是用于将滑块安装到本体,不能作为爪部夹具定位孔使用。使用爪部夹具定位时请使用沟槽。



质量

项目	内容
质量	0.58kg

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	● ※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
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

RCP2-GRHM

滑块

2爪

本体宽
120
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GRHM	-	I	-	35P	-	2	-	32	-		-		-		-		
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 35□尺寸		导程 驱动丝杆 导程2		行程 32mm (单侧16mm)		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
32	○

选项

名称	选项记号	参考页
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	5-282
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	5-282
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	5-282
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	5-282
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	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)	○	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



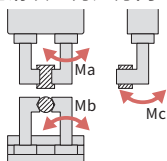
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/1	
导程	驱动丝杆导程 (mm) 相当于2	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	125
	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)	100
	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)	16
	最大行程 (mm) (单侧)	16

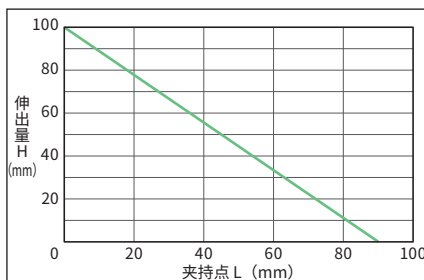
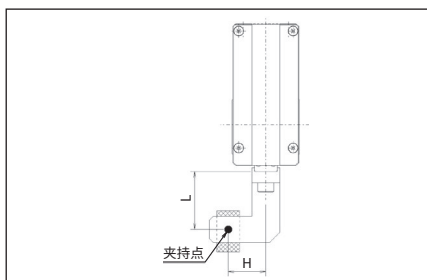
项目	内容
驱动方式	同步带+梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.2mm以下(但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	0.15mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 11N·m
	Mb: 16N·m
	Mc: 46N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

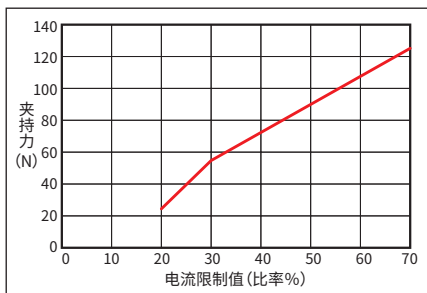
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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。

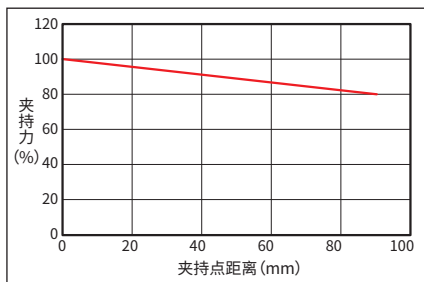
夹持力

■ 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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



(注) 图表显示的是最大夹持力为 100% 时夹持点距离与夹持力的关系。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRHB

滑块

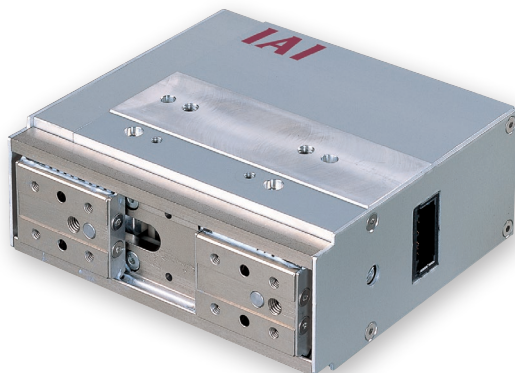
2爪

本体宽
130
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GRHB	-	I	-	42P	-	2	-	40	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 42□尺寸		导程 驱动丝杆 导程2		行程 40mm (单侧20mm)		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	○

选项

名称	选项记号	参考页
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	5-282
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	5-282
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	5-282
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	5-282
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	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)	○	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	○	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



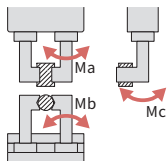
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/1	
导程	驱动丝杆导程 (mm) 相当于2	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	200
	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)	100
	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)	20
	最大行程 (mm) (单侧)	20

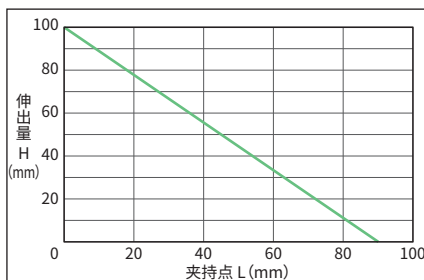
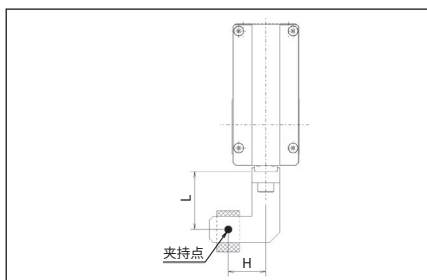
项目	内容
驱动方式	同步带+梯形丝杆
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.2mm以下(但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	0.15mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 15N·m
	Mb: 26N·m
	Mc: 59N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷(垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

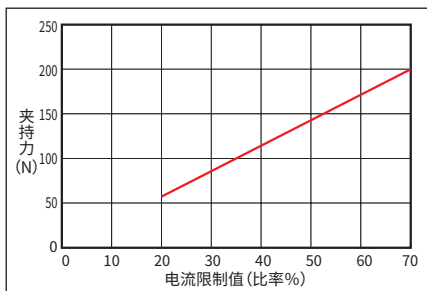
对于爪部安装面到夹持点的距离(L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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。

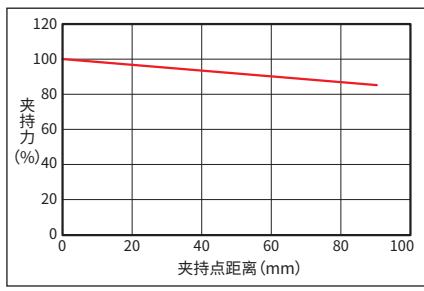
夹持力

■ 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时两爪夹持力的合计值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



(注) 图表显示的是最大夹持力为100%时夹持点距离与夹持力的关系。

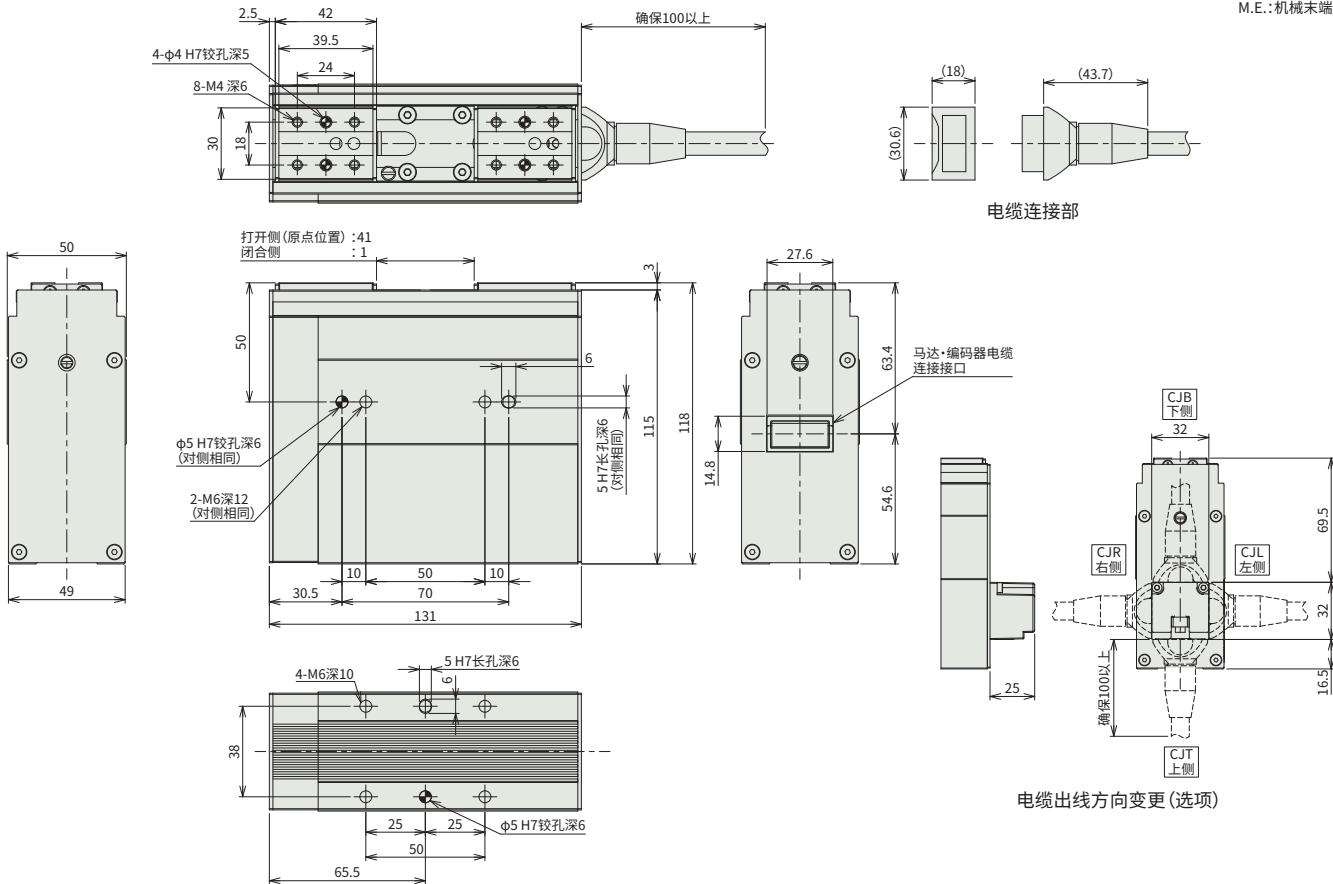
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端

(注) 标准规格时,滑块的打开侧为原点。



质量

项目	内容
质量	1.5kg

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。

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。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRST

滑块

2爪

本体宽
130
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	GRST	I	20P					
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 脉冲伺服马达 20□尺寸	减速比 1 减速比1/1 高速型 2 减速比1/2 标准型	行程 40 40mm 60 60mm 80 80mm 100 100mm 120 120mm 150 150mm	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"/>
60	<input type="radio"/>
80	<input type="radio"/>
100	<input type="radio"/>
120	<input type="radio"/>
150	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
反原点规格	NM	5-286
电缆底面出线 (注1)	A0	5-281
电缆侧面出线 (注1)	A1	5-281

(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) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



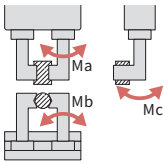
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离0, 伸出距离0时两夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持点距离的确认”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

主要规格

项目		内容	
减速比		1/1	1/2
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	相当于2.27	相当于1.05
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	20	40
	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)	75	34
	最低速度 (mm/s) (单侧)	5	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	—	
	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)	75	75

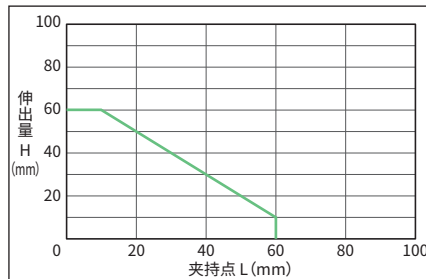
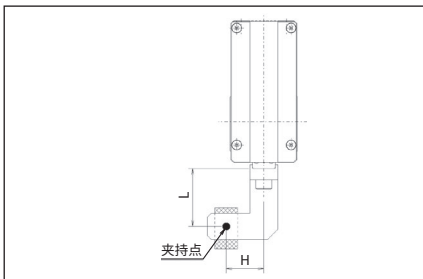
项目	内容
驱动方式	同步带 + 蜗轮·齿条
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.2mm以下
空转值	—
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma: 2.93N·m
	Mc: 5N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

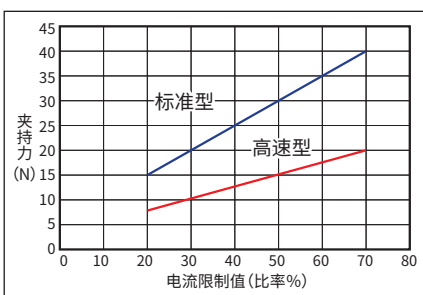
对于爪部安装面到夹持点的距离 (L、H)，请控制在图表所示范围内。



(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

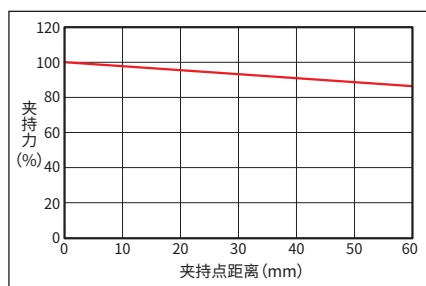
■ 夹持力与电流限制值的关系图



(注) 夹持力为夹持点距离 (L、H) 0 时两爪夹持力的合计值。
(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。

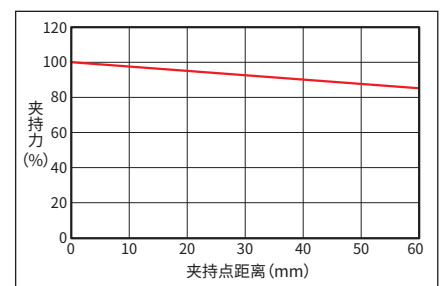
■ 夹持点距离与夹持力的参考

标准型



(注) 图表显示的是最大夹持力为100%时夹持点距离与夹持力的关系。

高速型



伺服压力机
夹爪型
旋转型
特殊用途机型

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2

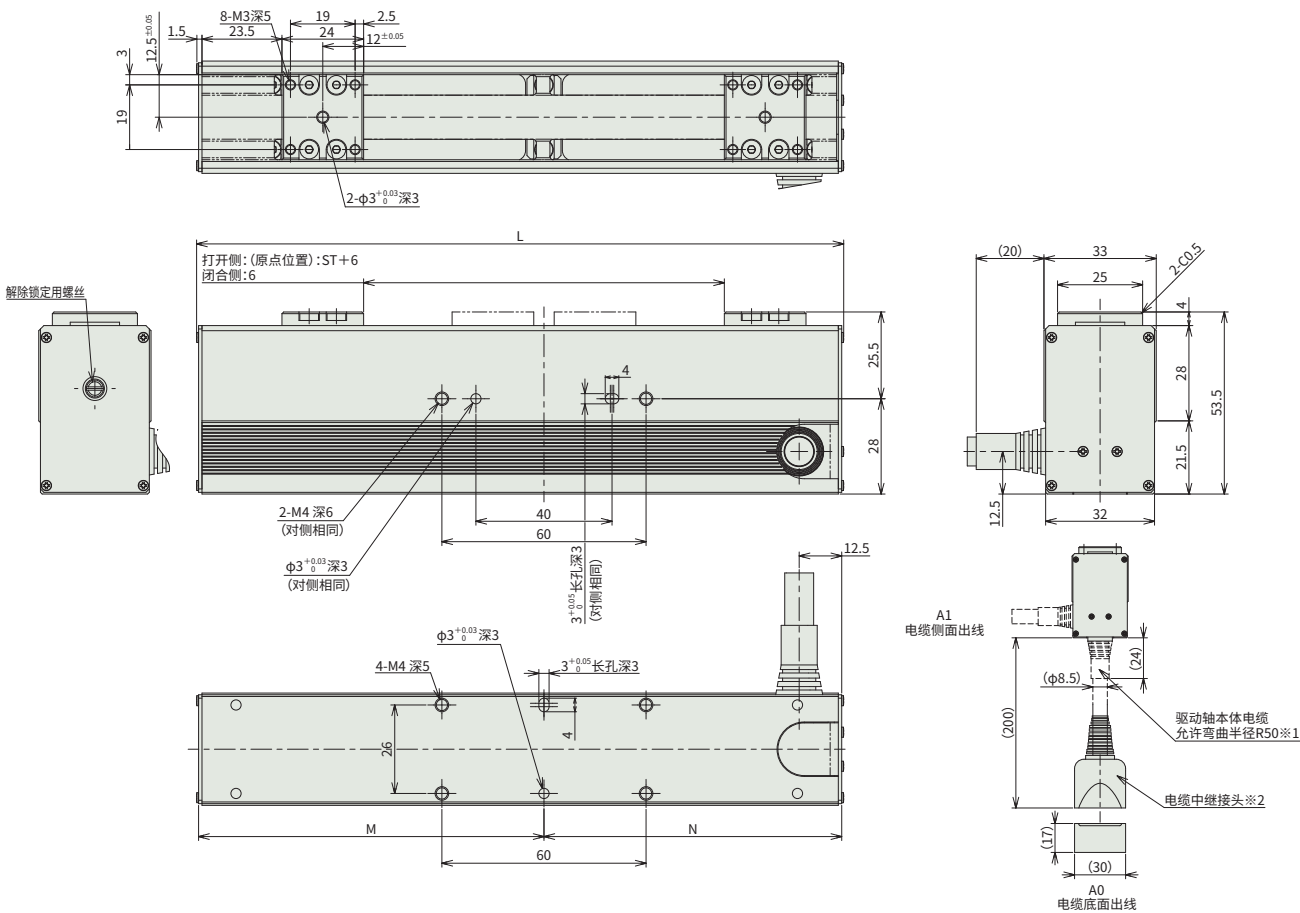
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST: 开关行程

※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。
(注) 标准规格时, 滑块的打开侧为原点。
(注) 尺寸图中滑块所示位置为原点位置。



各行程尺寸

行程	40	60	80	100	120	150
L	130	150	170	190	210	240
M	71.5	81.5	91.5	101.5	111.5	126.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5	97.5	112.5

各行程质量

行程	40	60	80	100	120	150
质量 (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66	0.71	0.78

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	● ※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
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

RCP2-GR3SS

滑块

3爪

本体宽
60 mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 28□尺寸		减速比 30 减速比 1/30		行程 10mm (单侧5mm)		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
10	○

选项

名称	选项记号	参考页
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)	○	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。



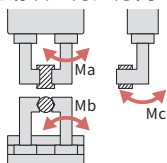
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离10, 伸出距离0时所有夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持力与电流限制值的关系图”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (6) RCON/RSEL连接时, 需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/30	
导程	滚珠丝杆导程 (mm) 相当于2.5	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	22
	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)	40
	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)	5
	最大行程 (mm) (单侧)	5

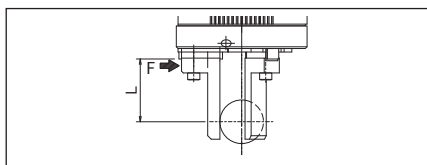
项目	内容
驱动方式	蜗轮+蜗轮齿轮
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.3mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.1mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 3.8N·m
	Mb: 3.8N·m
	Mc: 3N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

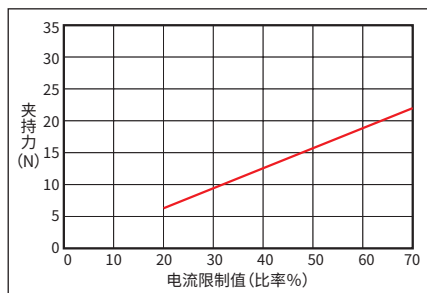
夹持点距离 (L) 请控制在50mm以下使用。



(注) 即使夹持点距离在限制范围内, 也尽可能选择小形、轻型的工装。爪部太长、质量太大时, 关闭时的惯性力与弯曲力矩会对机体造成影响, 可能导致性能下降或对导轨部造成不利影响。

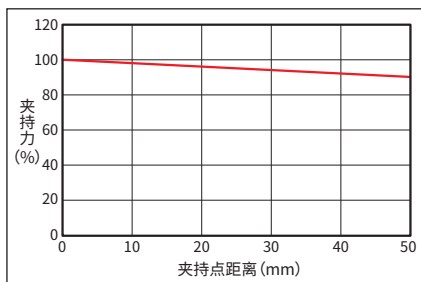
夹持力

■ 夹持力与电流限制值的关系图



(注) 夹持力为夹持点距离 (L) 0时两夹爪夹持力的合计值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考

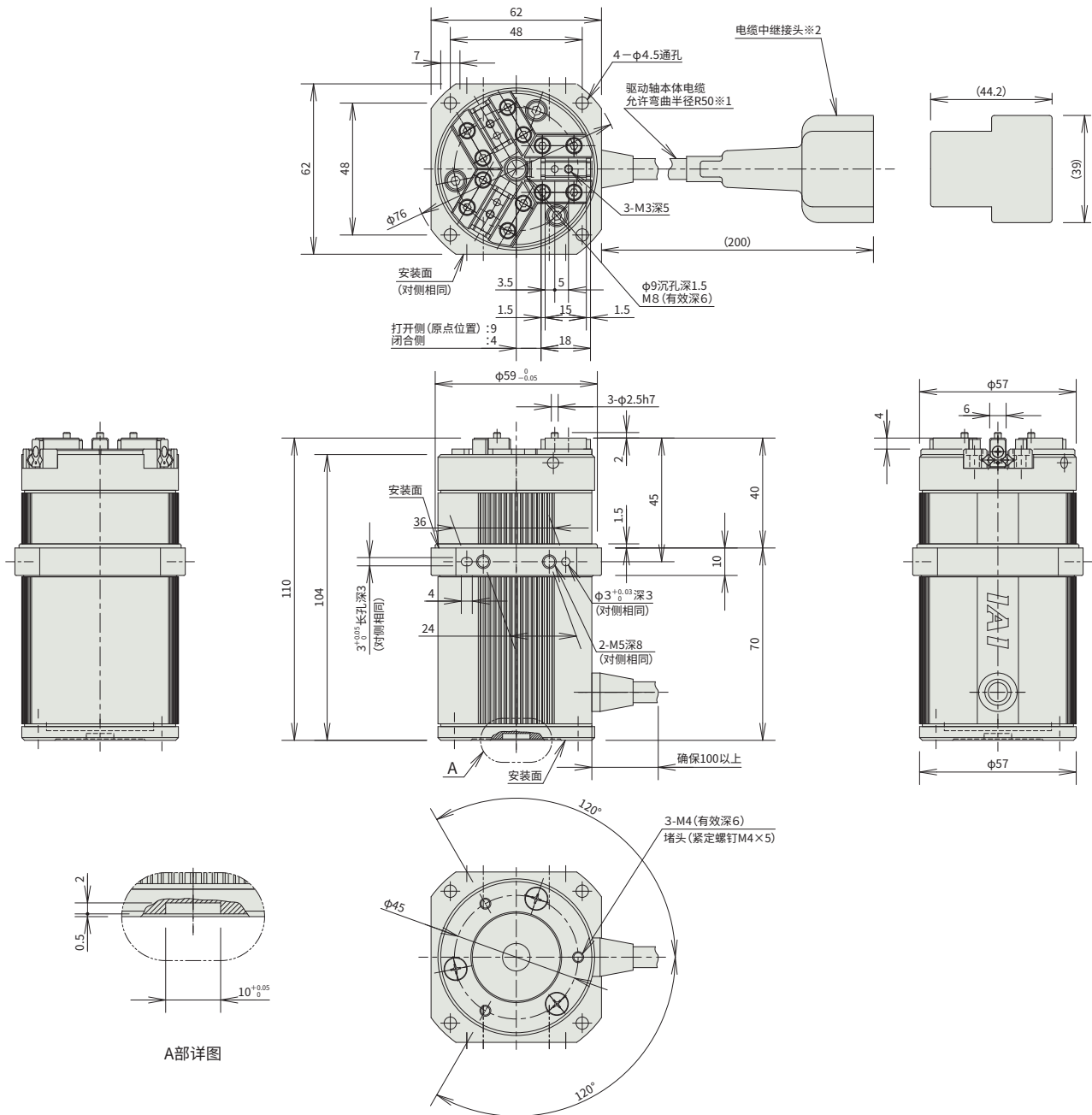


(注) 图表显示的是最大夹持力为100%时夹持点距离与夹持力的关系。

尺寸图

※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
 ※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
 (注) 进行原点复位时, 会 from 原点向外侧张开约0.5mm后再回位, 请注意不要与周围物品产生干涉。

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



质量

项目	内容
质量	0.6kg

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。

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
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

RCP2-GR3SM

滑块

3爪

本体宽
80
mm

24V
脉冲
伺服马达

型号项目

RCP2	-	GR3SM	-	I	-	42P	-	30	-	14	-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲伺服马达 42□尺寸		减速比 减速比 1/30		行程 14mm (单侧7mm)		适用控制器		电缆长		选项
												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	
												P5 RCON RSEL				



行程阵容

行程 (mm)	对应
14	○

选项

名称	选项记号	参考页
法兰托架	FB	5-283
轴托架	SB	5-288

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)		○	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)		○	○

(注) 标准配备柔性电缆。



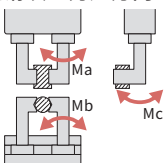
- (1) “主要规格”中的开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) “主要规格”中的最大夹持力为夹持点距离10, 伸出距离0时所有夹爪夹持力的合计数。实际能够搬送的工件质量请参考“夹持力与电流限制值的关系图”。
- (3) 夹持工件时请务必使用推压动作。详细内容请参考1-311页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- (5) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (6) RCON/RSEL连接时, 需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

主要规格

项目	内容	
减速比	1/30	
导程	滚珠丝杆导程 (mm) 相当于3.0	
夹持动作	最大夹持力 (N) (两侧)	102
	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)	50
	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)	7
	最大行程 (mm) (单侧)	7

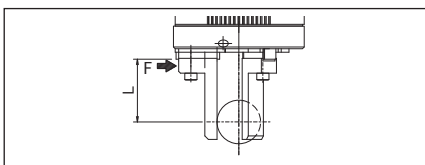
项目	内容
驱动方式	蜗轮+蜗轮齿轮
重复定位精度	±0.01mm
原点复位精度	—
背隙	单侧0.3mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转值	单侧0.1mm以下
线性导轨	有限导轨
静态允许负载力矩	Ma: 6N·m
	Mb: 6N·m
	Mc: 5N·m
动态允许负载力矩	—
允许推力负荷 (垂直方向允许负荷)	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

■ 滑块型力矩方向



确认夹持点距离

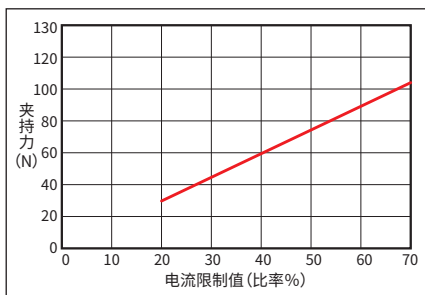
夹持点距离 (L) 请控制在80mm以下使用。



(注) 即使夹持点距离在限制范围内, 也尽可能选择小形、轻型的工装。爪部太长、质量太大时, 关闭时的惯性力与弯曲力矩会对机体造成影响, 可能导致性能下降或对导轨部造成不利影响。

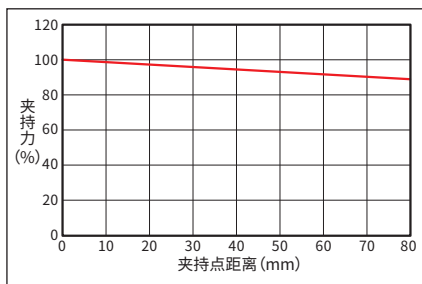
夹持力

■ 夹持力与电流限制值的关系图



(注) 夹持力为夹持点距离 (L) 0时两夹爪夹持力的合计值。
(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。

■ 夹持点距离与夹持力的参考



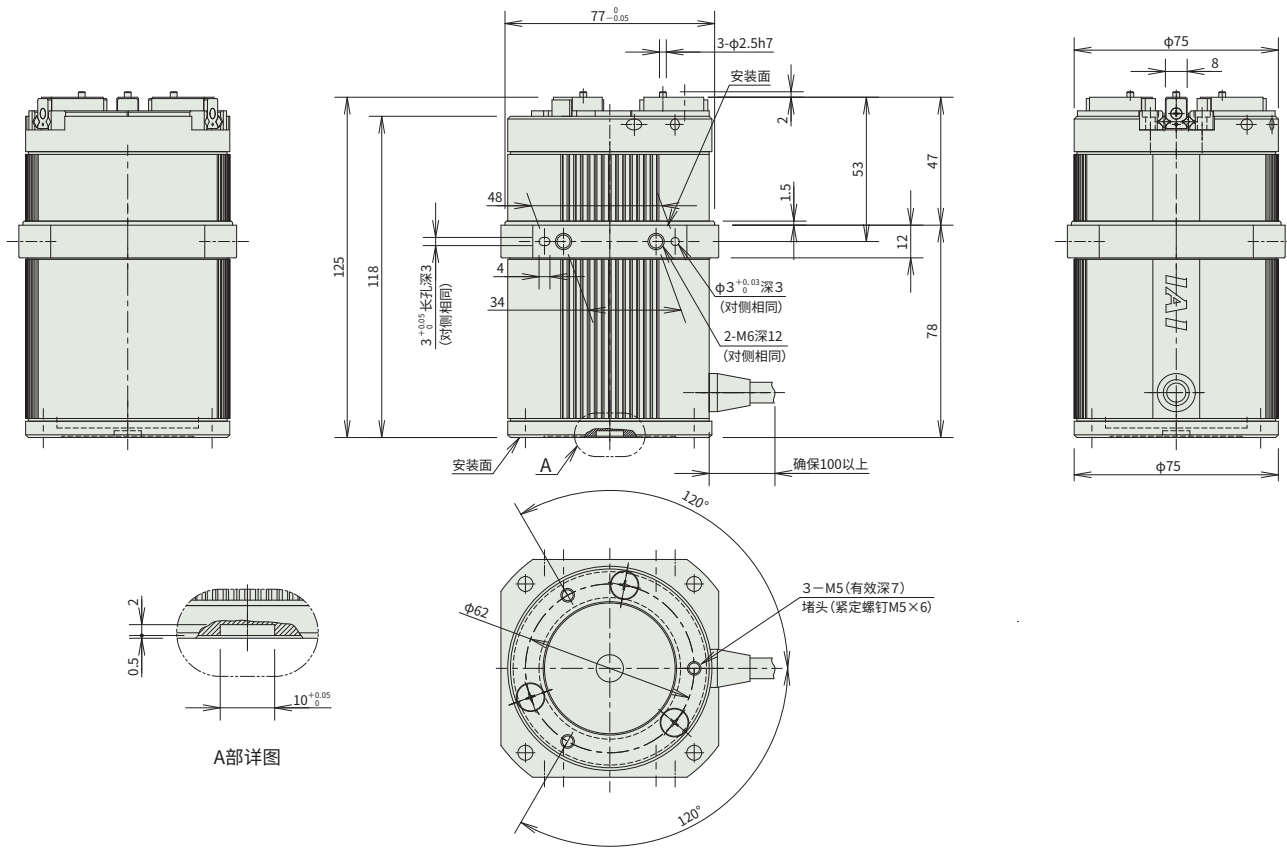
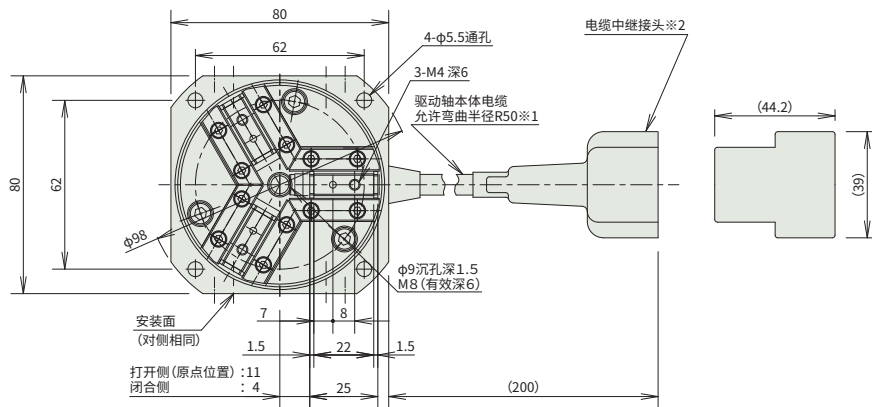
(注) 图表显示的是最大夹持力为100%时夹持点距离与夹持力的关系。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
(注) 进行原点复位时, 会 from 原点向外侧张开约0.5mm后再回位, 请注意不要与周围物品产生干涉。



质量

项目	内容
质量	1.2kg

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。

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												
						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。