

# RCP2W-RTCB RCP2W-RTCBL

防塵・防滴  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP2W** - [ ] - **I** - **35P** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ RTCB   330度回転仕様 RTCBL   360度多回転仕様	エンコーダ種類 I   インクリメンタル	モーター種類 35P   パルスモーター 35□   サイズ	減速比 20   減速比 1/20 30   減速比 1/30	動作範囲 330   330度回転 (RTCB専用) 360   360度多回転 (RTCBL専用)	適応コントローラ P3   PCON P5   RCON	ケーブル長 N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	---	-------------------------	--------------------------------------	---------------------------------------	--	------------------------------------	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

**選定上の注意**

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

## タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	-
RTCBL	360	-

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-726	-
逆回転仕様	NM	7-734	-
シャフトアダプター	SA	7-736	-
テーブルアダプター	TA	7-738	-

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

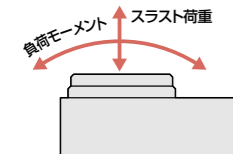
(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「R-B」=ロボットケーブル  
P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)  
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

## メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3.0	4.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
エアパーズ	流量 (NL/min)	40
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

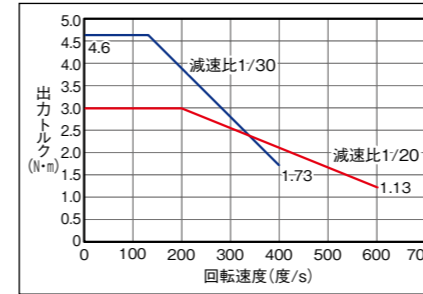
## ■ロータリータイプモーメント方向



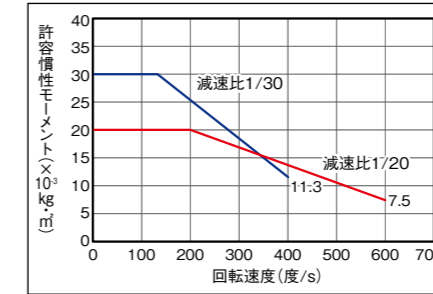
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様: メカストップ方式 360度多回転仕様: 近接センサー方式	
原点復帰精度	330度回転仕様: ±0.01度以内 360度多回転仕様: ±0.03度以内	
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m <sup>2</sup>
	減速比 1/30	0.03kg・m <sup>2</sup>
主要部材質	回転部: レイデント処理 フレーム: アルミ、アルマイト処理 アクチュエーターケーブル: 塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

## 速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

### ■回転速度と出力トルクの相関図

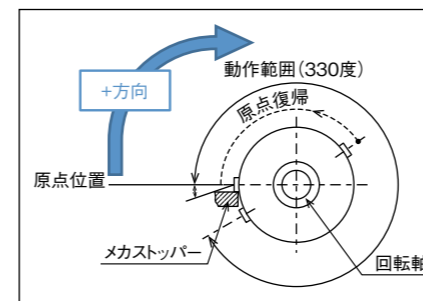


### ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



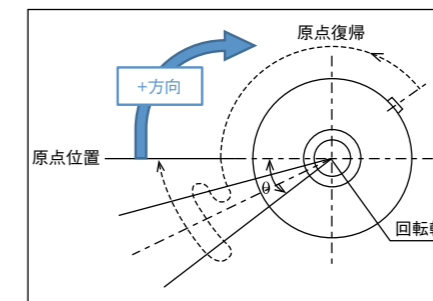
## 原点復帰方法と正回転方向

### ■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

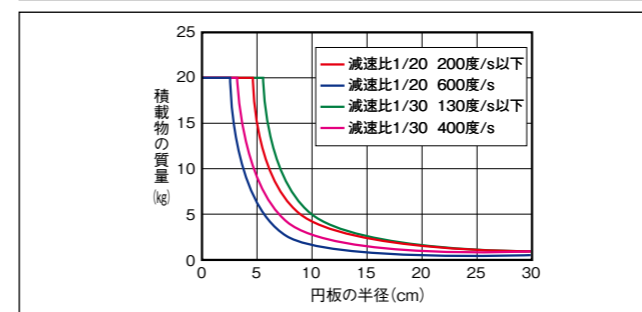
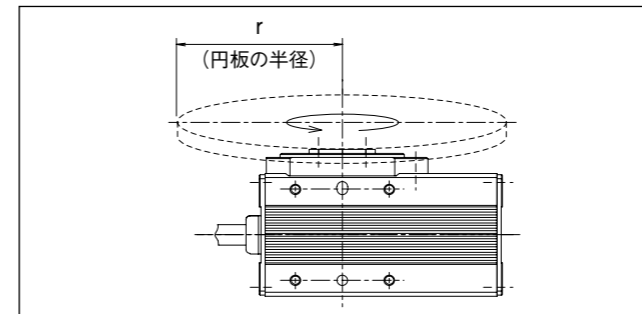
### ■360度多回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。(注2) 原点復帰範囲θ: 約10度  
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

## 積載物形状と質量の目安

### ■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



### ■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

