

# RCP2-RTCB RCP2-RTCBL

本体幅  
110 mm  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

**RCP2** - **I** - **35P** - - - - -

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



## 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	6-321	-
逆回転仕様	NM	6-326	-
シャフトアダプタ	SA	6-327	-
テーブルアダプタ	TA	6-329	-

## 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	長さ指定	標準タイプ	長さ指定
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)	-	-	-	-

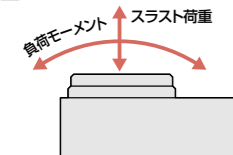
(注) ロボットケーブルです。

## 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	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
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
動作範囲 (度)	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
	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メント方向

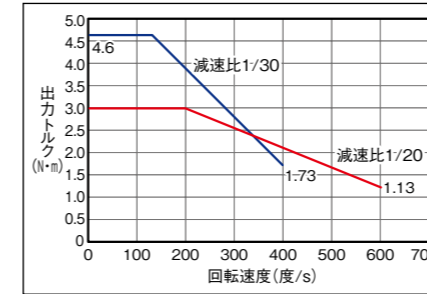


- 選定上の注意**
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
  - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
  - 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組み合わせの注意事項」をご参照ください。
  - ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
  - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
  - 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。
  - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

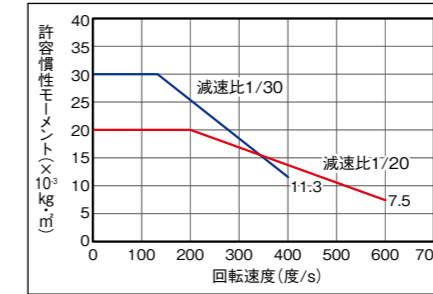
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様: メカストップ方式 360度多回転仕様: 近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様: ±0.01度 360度多回転仕様: ±0.03度
ロストモーション	0.2度以下
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/20: 0.02kg・m <sup>2</sup> 減速比 1/30: 0.03kg・m <sup>2</sup>
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <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

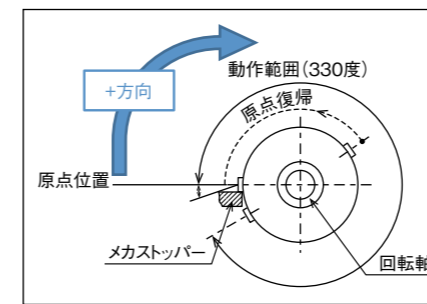


### ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



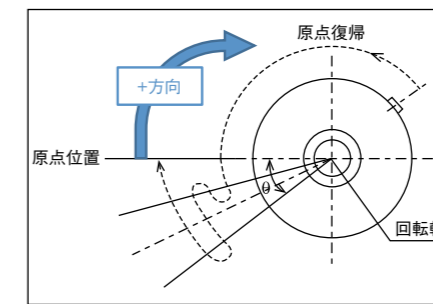
## 原点復帰方法と正回転方向

### ■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。

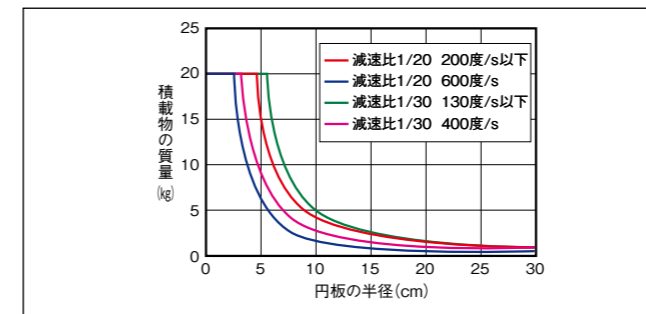
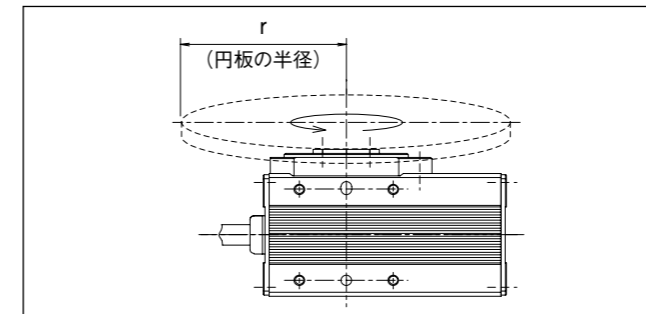
### ■360度多回転仕様



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

