RCP6-RTCKMRE
RCP6-RTCKMRI

バッテリーレスアブソ / スライド / 2ツ爪 / ソレノイドグリッパー / モーター折返し / 本体幅 50mm / 24v パルスモーター

■型式項目

RCP6 – [ ] – 360 – 4 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
	RTCKMRE 折返し型/外径把持 RTCKMRI 折返し型/内径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	DBN ドライバーボックス有り (NPN仕様) DBP ドライバーボックス有り (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	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

本体価格表(標準価格)

ストローク(mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	–
	有り(付属)	–

(注) ドライバーボックスの詳細は6-321ページをご参照ください。

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
アクチュエーターケーブル長2m	**AC2**	6-335	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	6-335	–
ブレーキ	**B**	6-335	–
ケーブル取出し方向(左側)(注1)	**CJL**	6-336	–
ケーブル取出し方向(右側)(注1)	**CJR**	6-336	–
ケーブル取出し方向(上側)(注1)	**CJT**	6-336	–
ゴムカバー取付(クロロプレンゴム)	**RCH**	6-340	–
ゴムカバー取付(シリコーンゴム)	**RSL**	6-340	–
センサー1個取付(NPN仕様)(注2)	**S1N**	6-340	–
センサー2個取付(NPN仕様)(注2)	**S2N**	6-340	–
センサー1個取付(PNP仕様)(注2)	**S1P**	6-340	–
センサー2個取付(PNP仕様)(注2)	**S2P**	6-340	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

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)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
(注) 4方向コネクター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。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 『-RB』=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。
(注) ケーブル型式は、1-81ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます（常時閉形）。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます（常時開形）。
(2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
(3) 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は 6-321 ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
(4) 回転速度が低速（90 度 /s 以下）の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
(5) 選定方法は 6-31 ページをご参照ください。
(6) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

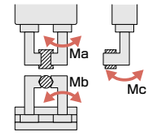
項目		内容
減速比		1/5
最大トルク(N·m)		0.36
速度/加減速度	最高回転速度(度/s)	1800
	最高加減速度(G)(注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.125
回転動作範囲(度)		0～360（1回転以内）
把持動作	最大把持力(N)(両側)	20
	把持動作時間(s)(両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
把持ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	2
	最大ストローク(mm)(片側)	2

CPM：Cycle Per minute

(注3) 1G≒9807度/s²

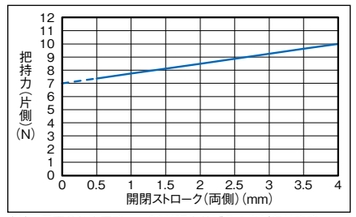
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg·m²
駆動方式	把持機構(チャック)：圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック)：ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma：1.08N·m Mb：1.08N·m Mc：2.64N·m
垂直方向許容荷重	240N
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向

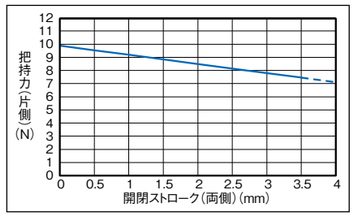


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



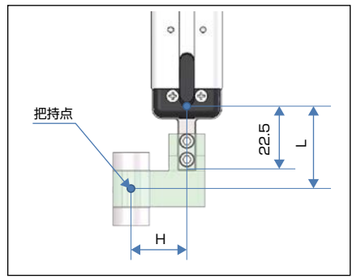
内径把持力(片側)

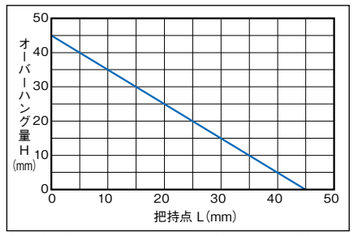


(注) 目安の数字です。±20%程度のばらつきがあります。

把持点距離の確認

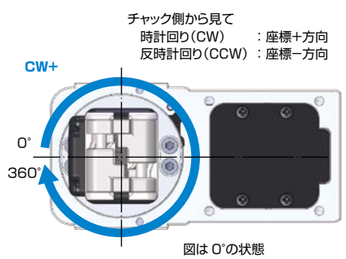
フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。





(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー揺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



図は 0°の状態

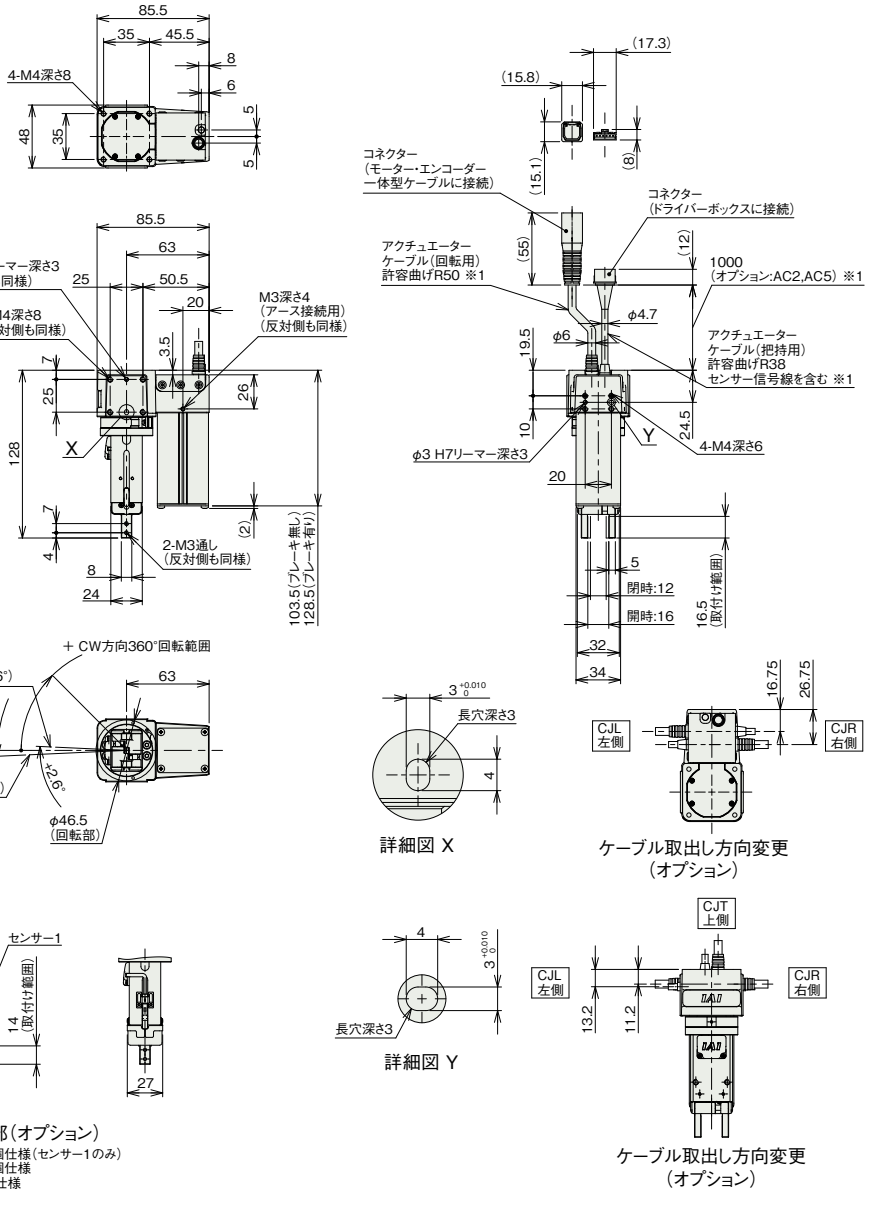
IAI

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
2D/3D CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式：AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.－側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.：メカニカルエンド



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.88kg
	ブレーキ有り	0.94kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。
把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-321ページをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	－	－	●	●	●	－	－	●	－	－	－	●	●	●	－	－	30000	－	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	－	●	●	●	－	●	●	●	●	●	●	●	－	－	512 (ネットワーク仕様は768)	－	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	64	－	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		－	－	－	●	●	●	●	●	－	－	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	－	8-55
RSEL		8		－	－	●	●	●	●	－	●	－	－	－	●	●	●	－	－	36000	－	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-13ページをご確認ください。