

# RCP6-RTCKMRE RCP6-RTCKMRI

バッテリーレスアプス スライド 2ツ爪 ソレノイドグリップ 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	360° 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックスなし	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



## 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	- -

## 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	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずど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。

**POINT**  
選定上の注意

- 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)。
- 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。
- 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6-295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。
- 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。
- 選定方法は1-311ページをご参照ください。
- 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

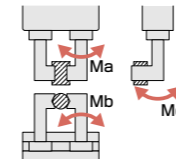
項目	内容
減速比	1/5
最大トルク (N・m)	0.36
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 20 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

(注3) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

CPM : Cycle Per minute

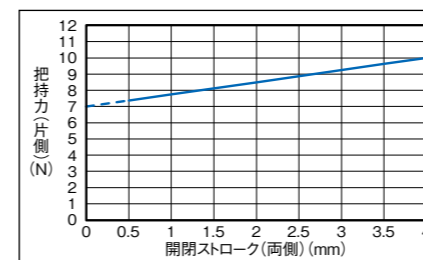
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m <sup>2</sup>
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m Mb : 1.08N・m Mc : 2.64N・m
許容スラスト荷重	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/s <sup>2</sup>
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

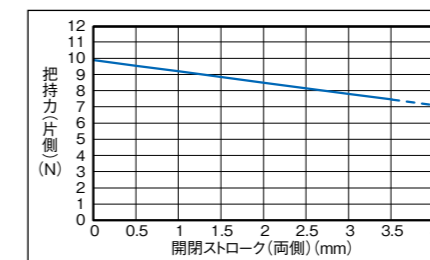


## 把持力と開閉ストロークの相関図

### 外径把持力 (片側)

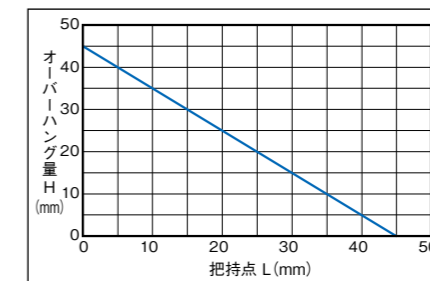
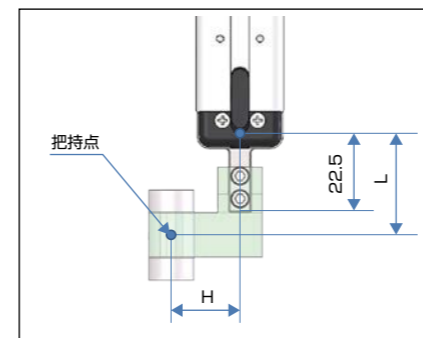


### 内径把持力 (片側)



## 把持点距離の確認

フィンガー (IT) 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振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

