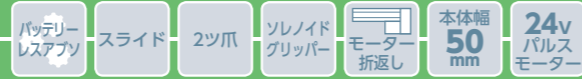


RCP6-RTCKMRE RCP6-RTCKMRI



■型式項目

RCP6 - **360** - **4** - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTCKMRE 折返し型/外径把持 RTCKMRI 折返し型/内径把持	回転動作範囲 360° 360度	把持開閉動作範囲 4 4mm (片側2mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ドライバーボックス 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	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
------	---	---------------------	---------------------------------	---	--	---	---------------------------



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6-319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	6-321	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
ケーブル取出し方向(左側)(注1)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向(右側)(注1)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向(上側)(注1)	CJT	6-322	-
ゴムカバー取付(フロロレンゴム)	RCH	6-326	-
ゴムカバー取付(シリコンゴム)	RSL	6-326	-
センサー1個取付(NPN仕様)(注2)	S1N	6-326	-
センサー2個取付(NPN仕様)(注2)	S2N	6-326	-
センサー1個取付(PNP仕様)(注2)	S1P	6-326	-
センサー2個取付(PNP仕様)(注2)	S2P	6-326	-

(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 「-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。

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6-319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6-31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

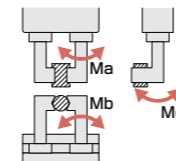
項目	内容	
減速比	1/5	
最大トルク(N・m)	0.36	
速度/加減速度	最高回転速度(度/s)	1800
	最高加減速度(G)(注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク(N・m)	0.125
回転動作範囲(度)	0~360(1回転以内)	
把持動作	最大把持力(N)(両側)	20
	把持動作時間(s)(両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
把持ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	2
	最大ストローク(mm)(片側)	2

(注3) 1G≒9807度/s²

CPM：Cycle Per minute

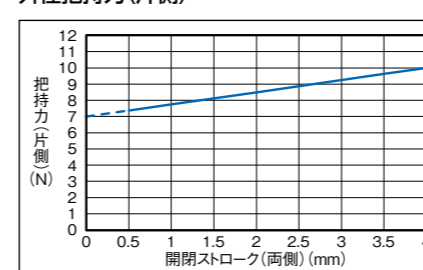
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構(チャック)：圧縮スプリング+カム機構
	解放機構(アンチャック)：ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
	Ma：1.08N・m
	Mb：1.08N・m
静的許容モーメント	Mc：2.64N・m
	240N
	使用周囲温度・湿度
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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

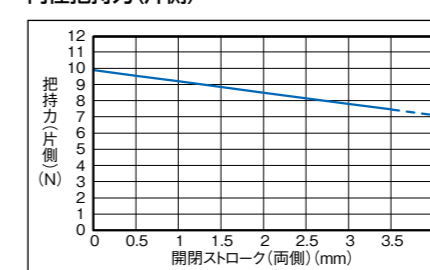


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)

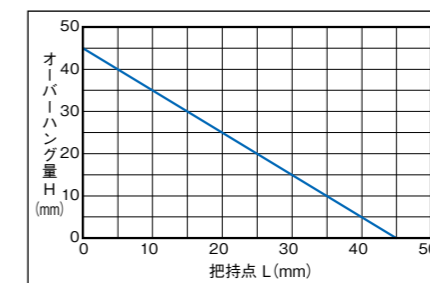
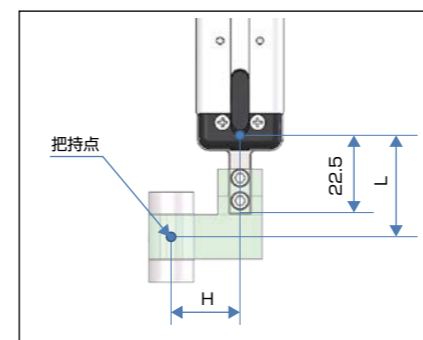


内径把持力(片側)



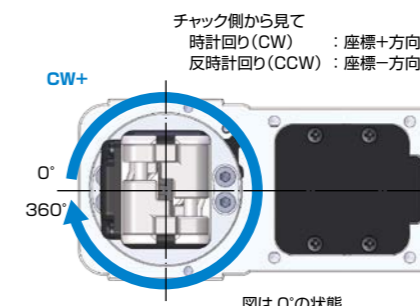
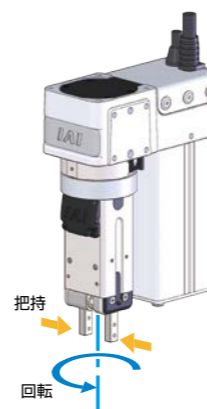
把持点距離の確認

フィンガー(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

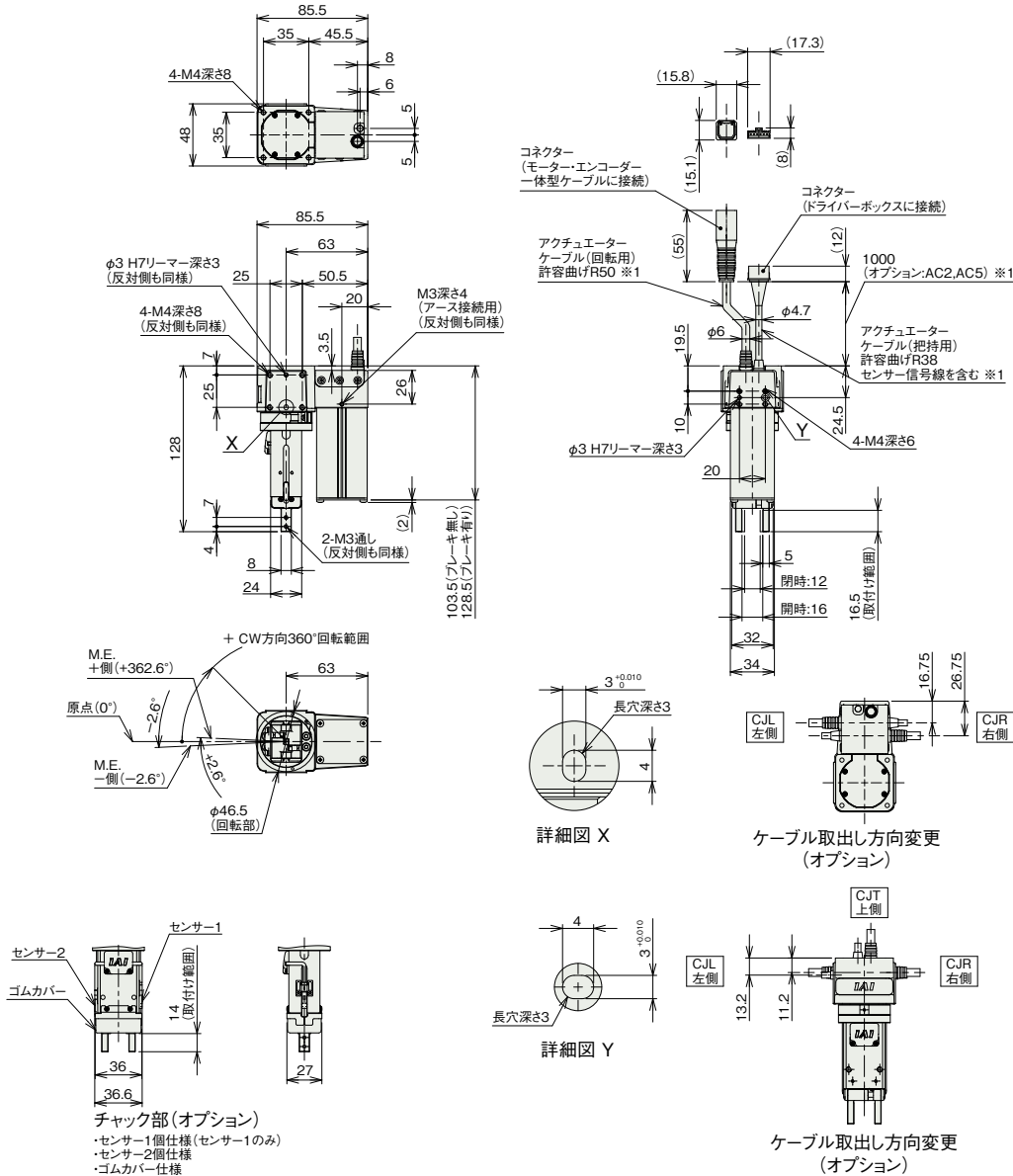


図は0°の状態

※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6-319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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						アナログ						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※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)	-	8-57
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、8-15ページをご確認ください。