

RCP6-RTCKSPE

RCP6-RTCKSPI



■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
RTCKSPE	平行型/外径把持	RTCKSPI	平行型/内径把持	360°	360°	4° (片側2mm)

適合コントローラー

ドライバーボックス

ケーブル長

オプション

下記オプション

価格表参照

P3 PCON MSEL

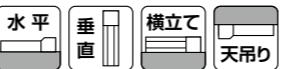
DBN ドライバーボックス有り(PNP仕様)

DBP ドライバーボックス無し

N RCON RSEL

X 長さ指定

R ロボットケーブル



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	6-329	—
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	—
ブレーキ	B	6-329	—
ケーブル取り出し方向(左側)(注1)	CJL	6-330	—
ケーブル取り出し方向(右側)(注1)	CJR	6-330	—
ケーブル取り出し方向(上側)(注1)	CJT	6-330	—
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-334	—
ゴムカバー取付(シリコーンゴム)	RSL	6-334	—
センサー1個取付(PNP仕様)(注2)	S1N	6-334	—
センサー2個取付(PNP仕様)(注2)	S2N	6-334	—
センサー1個取付(PNP仕様)(注2)	S1P	6-334	—
センサー2個取付(PNP仕様)(注2)	S2P	6-334	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづれかの記号を記入ください。

(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。



- 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(120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。

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6-347ページをご参照ください。

メインスペック

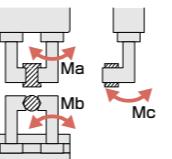
項目	内容
減速比	1/4
最大トルク(N·m)	0.29
速度/加減速度	最高回転速度(度/s) 最高加減速度(G)(注3)
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ仕様
回転動作範囲(度)	0~360(1回転以内)
把持動作	最大把持力(N)(両側) 把持動作時間(s)(両側)
把持ストローク(片側)	動作頻度(CPM) 最小ストローク(mm)(片側) 最大ストローク(mm)(片側)

CPM : Cycle Per minute

(注3) $1G \approx 9807\text{度/s}^2$

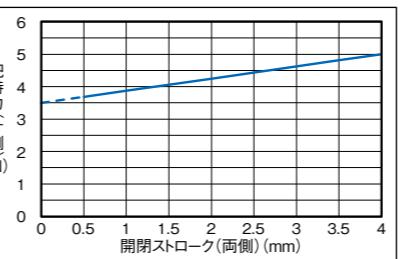
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰り返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg·m ²
駆動方式	把持機構(チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰り返し位置決め精度	±0.1mm
把持のパックラッシ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 0.62N·m Mb : 0.62N·m Mc : 0.99N·m
垂直方向許容荷重	150N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
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

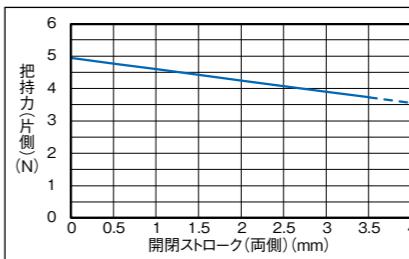


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)

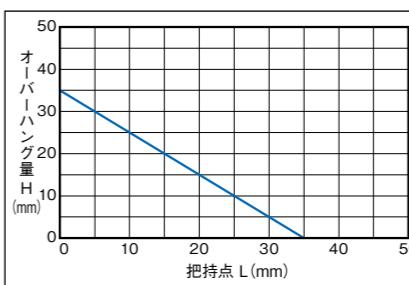
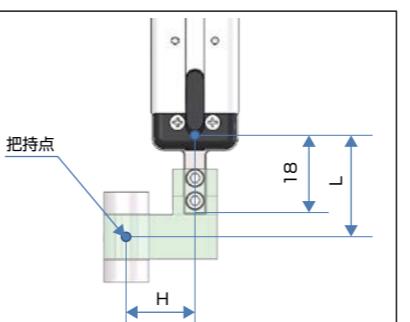


内径把持力(片側)



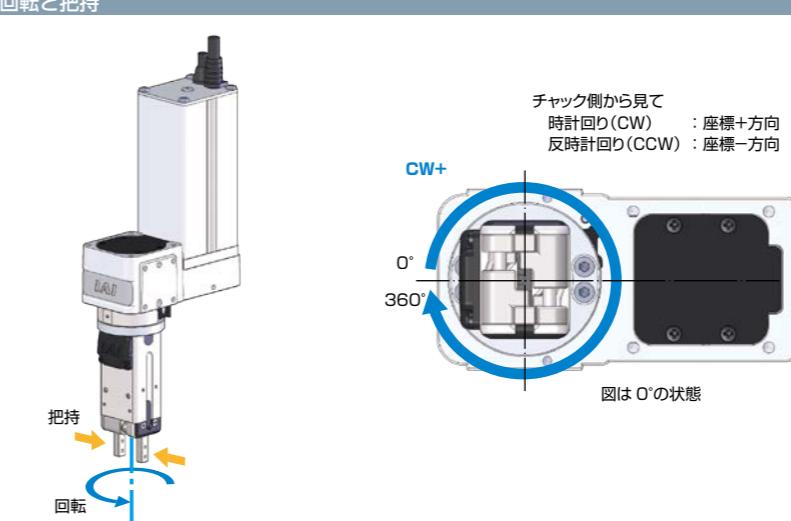
把持点距離の確認

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摺動部および内部マグネット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



IAI

寸法図

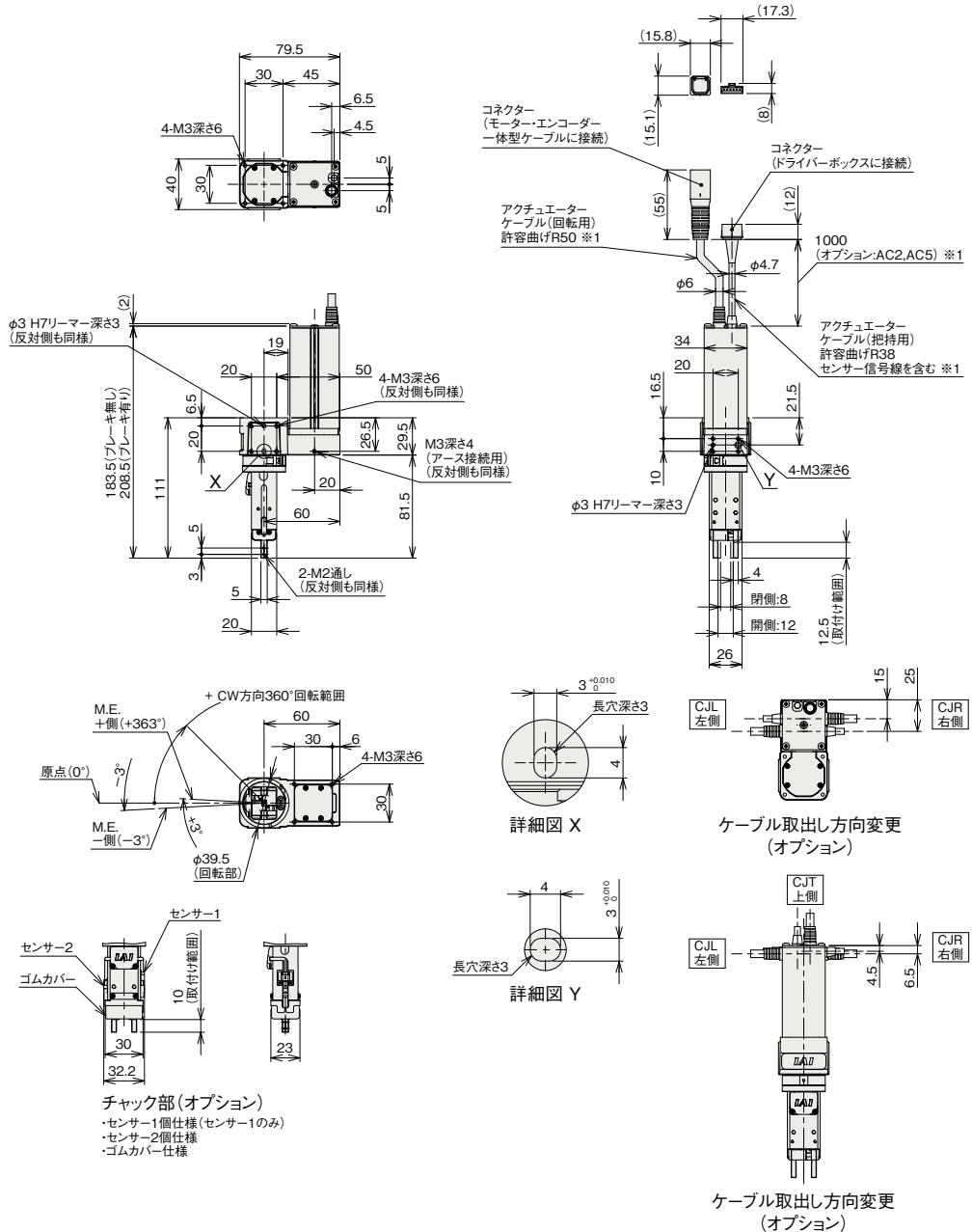
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E. - 側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後左回転(原点復帰を行なう)。

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

2次元 CAD

3次元 CAD

M.E.：メカニカルエンド



■ 質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.67kg
	ブレーキ有り	0.73kg

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	DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	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。