

RCP6-RTCKSPE  
RCP6-RTCKSPI

バッテリーレスアプソ

スライド

2ツ爪

ソレノイド  
グリップ

モーター  
ストレート

本体幅  
40mm

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

RCP6

シリーズ

タイプ

RTCKSPE 平行型/外径把持

RTCKSPI 平行型/内径把持

360

回転動作範囲

360 360度

4

把持開閉動作範囲

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

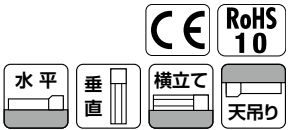
M 5m

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	6-329	—
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	—
ブレーキ	B	6-329	—
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-330	—
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-330	—
ケーブル取出し方向 (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 (シリコンゴム)	RSL	6-334	—
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-334	—
センサー2個取付 (NPN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)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
ロボットケーブル	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

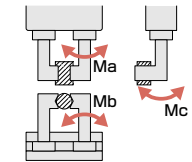
項目	内容
減速比	1/4
最大トルク (N・m)	0.29
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

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	0.00023kg・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 Ma：0.62N・m Mb：0.62N・m Mc：0.99N・m
静的許容モーメント	150N
垂直方向許容荷重	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
使用周囲温度・湿度	IP20
保護等級	4.9m/s <sup>2</sup>
耐振動・耐衝撃	CEマーク、RoHS指令
海外対応規格	納期
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

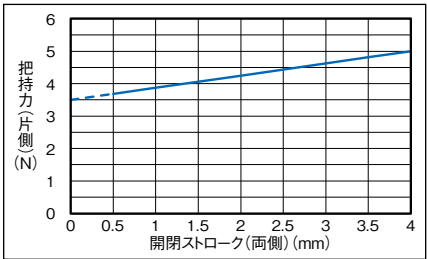
CPM：Cycle Per minute

■スライドタイプモーメント方向

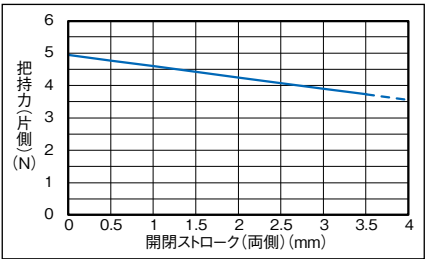


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

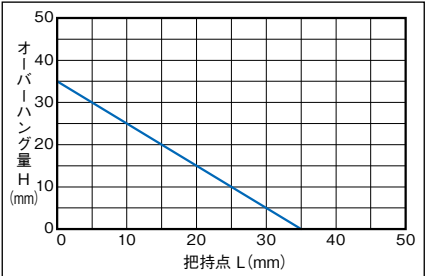
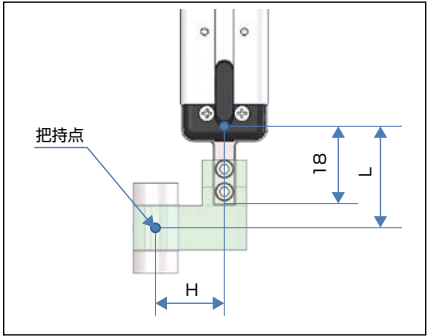


内径把持力 (片側)



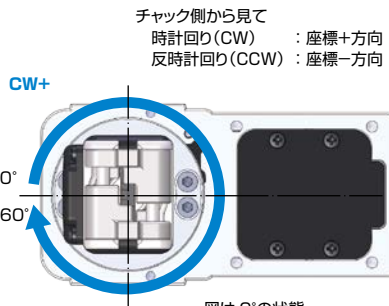
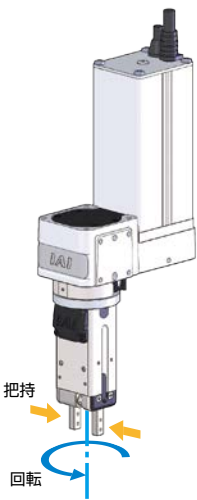
把持点距離の確認

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。



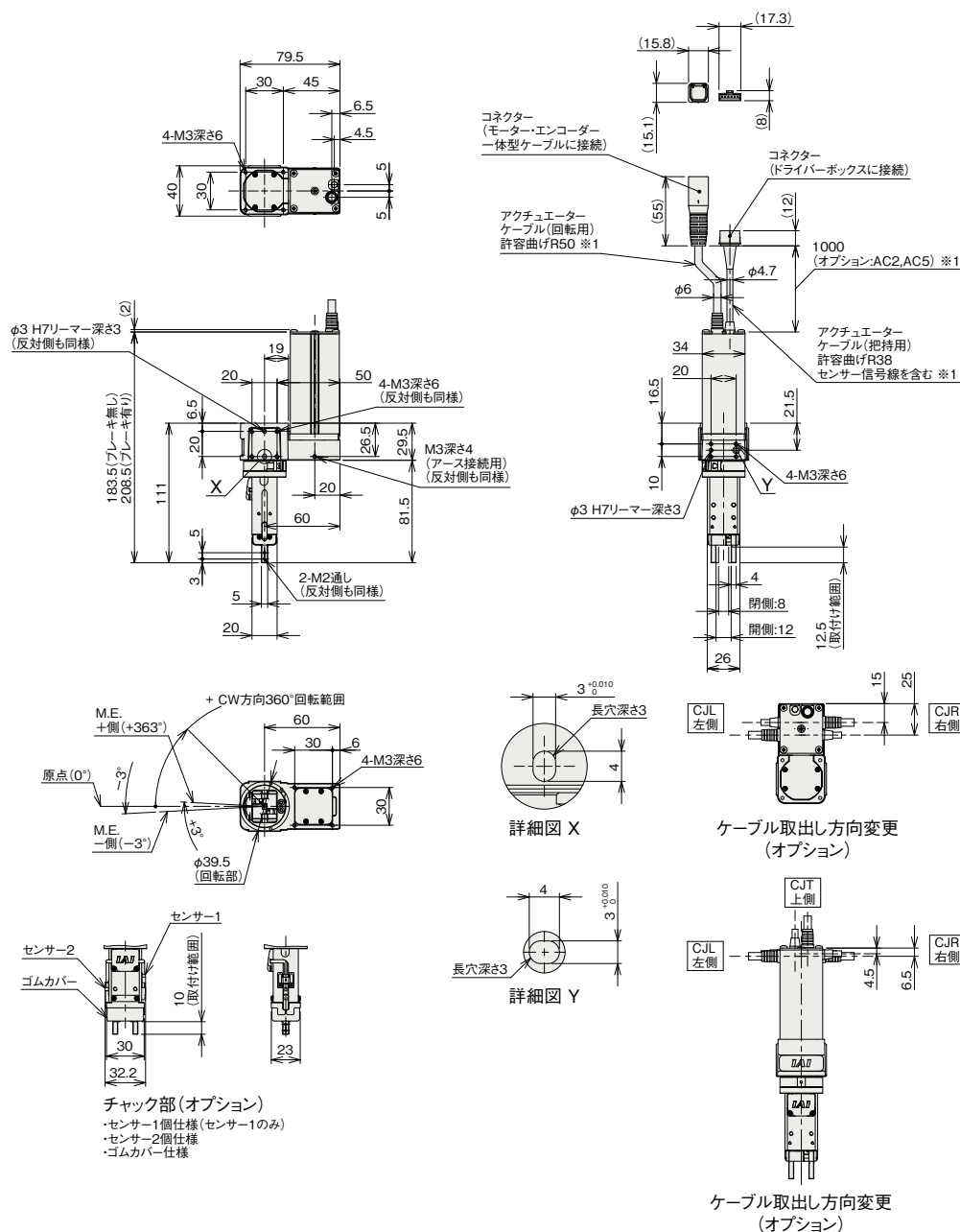
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



図は 0° の状態

MF : メカニカルテスト








## ■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	
				ポジションナー	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
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)	—	8-57
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—

(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。