

# 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** - **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
RTCKSPE	平行型/外径把持	360 360度	4mm (片側2mm)	P3 PCON P5 MSEL	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



## 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 (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。

## メインスペック

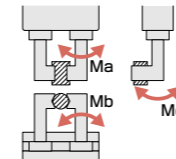
項目	内容	
減速比	1/4	
最大トルク (N・m)	0.29	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

CPM : Cycle Per minute

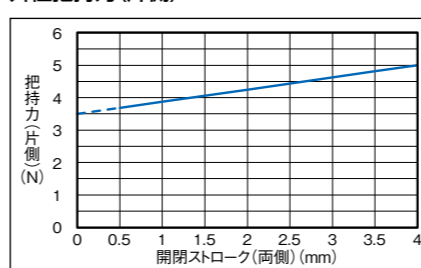
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m <sup>2</sup>
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構
	解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
	Ma : 0.62N・m
	Mb : 0.62N・m
静的許容モーメント	Mc : 0.99N・m
	150N
	使用周囲温度・湿度
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

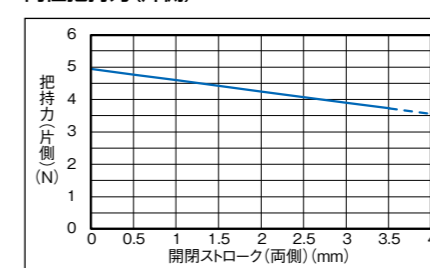


## 把持力と開閉ストロークの相関図

### 外径把持力 (片側)

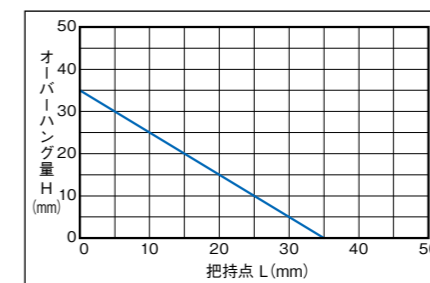
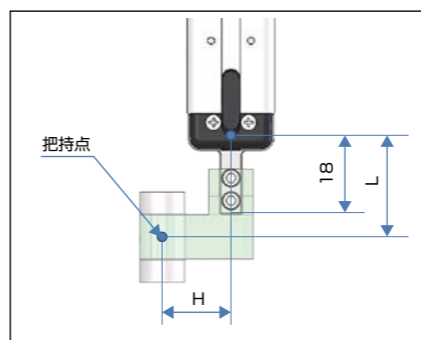


### 内径把持力 (片側)



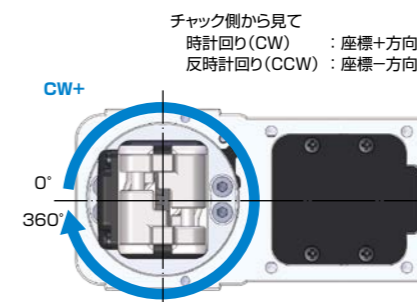
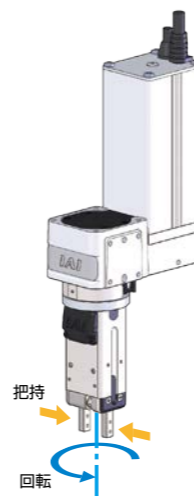
## 把持点距離の確認

フィンガー (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

