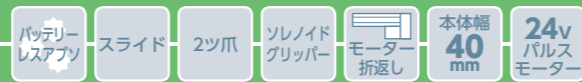


RCP6-RTCKSRE RCP6-RTCKSRI



■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	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSRE	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

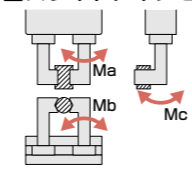
- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (120度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

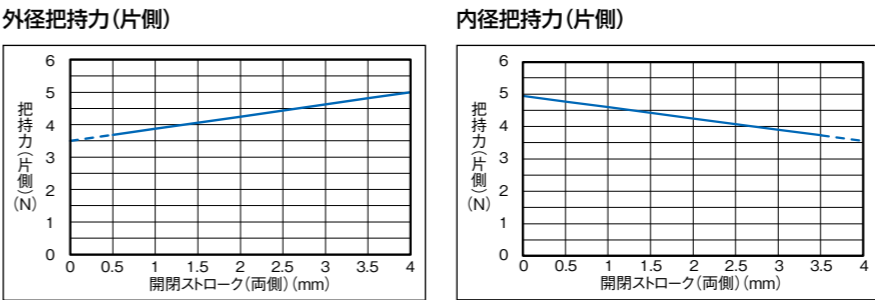
項目	内容	項目	内容	
減速比	1/4	回転駆動方式	タイミングベルト	
最大トルク (N・m)	0.29	回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800	回転角度のロスモーション	0.05度
	最高加減速度 (G) (注3)	3	回転のモーター種類	□28パルスモーター
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	回転のエンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1	回転のエンコーダパルス数	8192 pulse/rev
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10	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
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下	フィンガーガイド	すべり案内
	動作頻度 (CPM)	120	把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2	把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
	最大ストローク (mm) (片側)	2	静的許容モーメント	Ma：0.62N・m Mb：0.62N・m Mc：0.99N・m

(注3) 1G≒9807度/s² CPM：Cycle Per minute

■スライドタイプモーメント方向

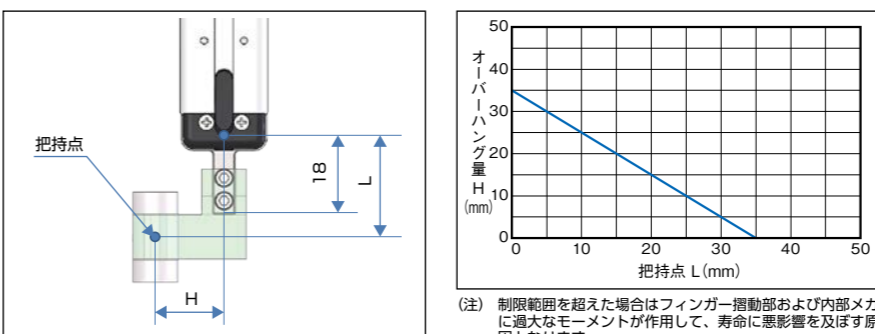


把持力と開閉ストロークの相関図



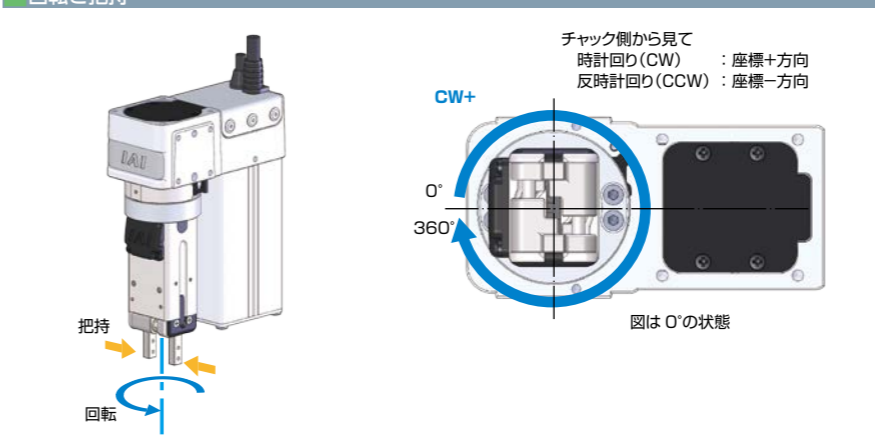
把持点距離の確認

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。



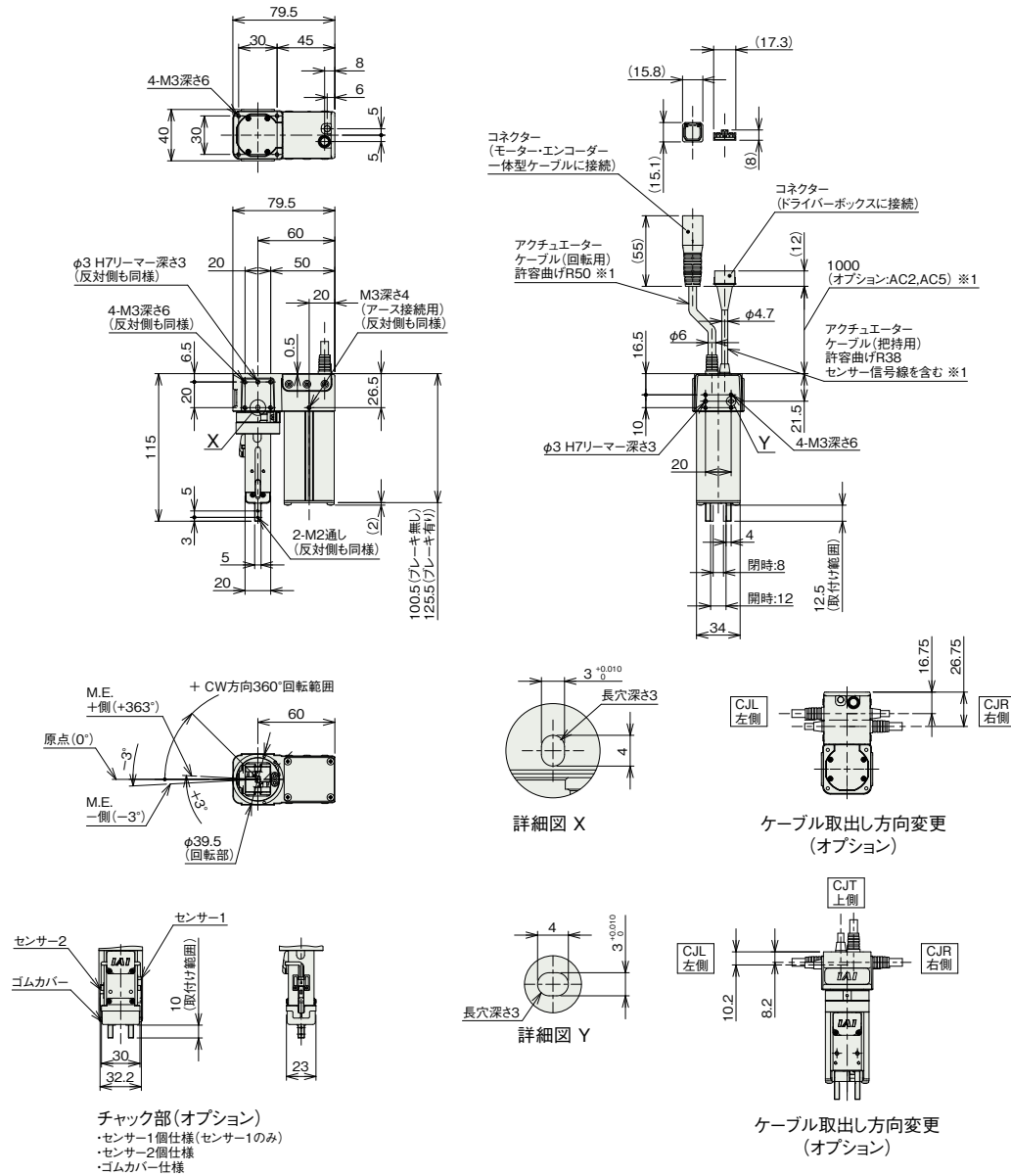
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



※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	0.68kg
	ブレーキ有り	0.74kg

■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								SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		※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	-	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。