

RCP6-RTFML

バッテリーレスアプソ

中空

24vパルスモーター

■型式項目

RCP6 - RTFML - WA - 42P - 30 - 360 - - -

シリーズ

 -

タイプ

 -

エンコーダー種類

 -

モーター種類

 -

減速比

 -

動作範囲

 -

対応コントローラー

 -

ケーブル長

 -

オプション

WA

バッテリーレスアプソ

42P

パルスモーター
42□サイズ

30

減速比
1/30

360

±180度

P3

PCON
MSEL
RCON
RSEL

P5

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

水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS 10

(注) 上写真はモーター上折返し仕様 (MT) です。

価格表 (標準価格)			
型式	標準価格		
RTFML	-		

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
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	A1	6-329	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	A2	6-329	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	A3	6-329	-
ブレーキ	B	6-329	-
モーター左折返し (注1) (注2)	ML	6-333	-
モーター右折返し (注1) (注2)	MR	6-333	-
モーター上折返し (注1) (注2)	MT	6-333	-

(注1) 方向は「寸法図」をご参照ください。
(注2) 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。

ケーブル長価格表			
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)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(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6-347ページをご参照ください。

- 選定上の
注意

!
- (1) 「メインスペック」の最大トルクは低速動作時の最大値を表示していません。速度により出力トルクは変化します。詳細は「速度別出力トルク」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の最大許容慣性モーメントは回転させることができる最大の慣性モーメントを示します。詳細は「速度・加速度別許容慣性モーメント」をご参照ください。

(3) 選定を行う場合は「選定方法 (6-39 ページ〜)」の計算を行い使用条件を確認してください。

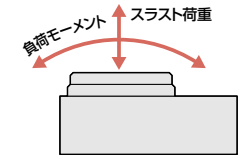
(4) インデックスモードでは使用できません。

(5) コントローラーの高出力設定は有効のみです。

メインスペック		
項目	内容	
減速比	1/30	
最大トルク (N・m)	5.2	
速度/加減速度 (注3)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ
動作範囲 (度)	ブレーキ保持トルク (N・m)	4.2
(注3) 1G≒9807度/s ²		

項目	内容
駆動方式	タイミングプーリー+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.01度
ロストモーション	0.05度
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	30N・m
許容慣性モーメント	0.08kg・m ²
出力軸振れ	0.1mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP40
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ロータリータイプモーメント方向



速度別出力トルク		
速度 (度/s)	出力トルク	
0	5.2	
100	5.2	
200	4.3	
300	3.7	
400	3.0	
500	2.6	
600	2.1	
700	1.7	
800	1.4	

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント			
速度 (度/s)	加減速度		
	0.3G	0.7G	
0	0.080	0.054	
100	0.080	0.054	
200	0.072	0.036	
300	0.063	0.032	
400	0.059	0.032	
500	0.050	0.027	
600	0.041	0.018	
700	0.018	0.009	
800	0.014	0.005	

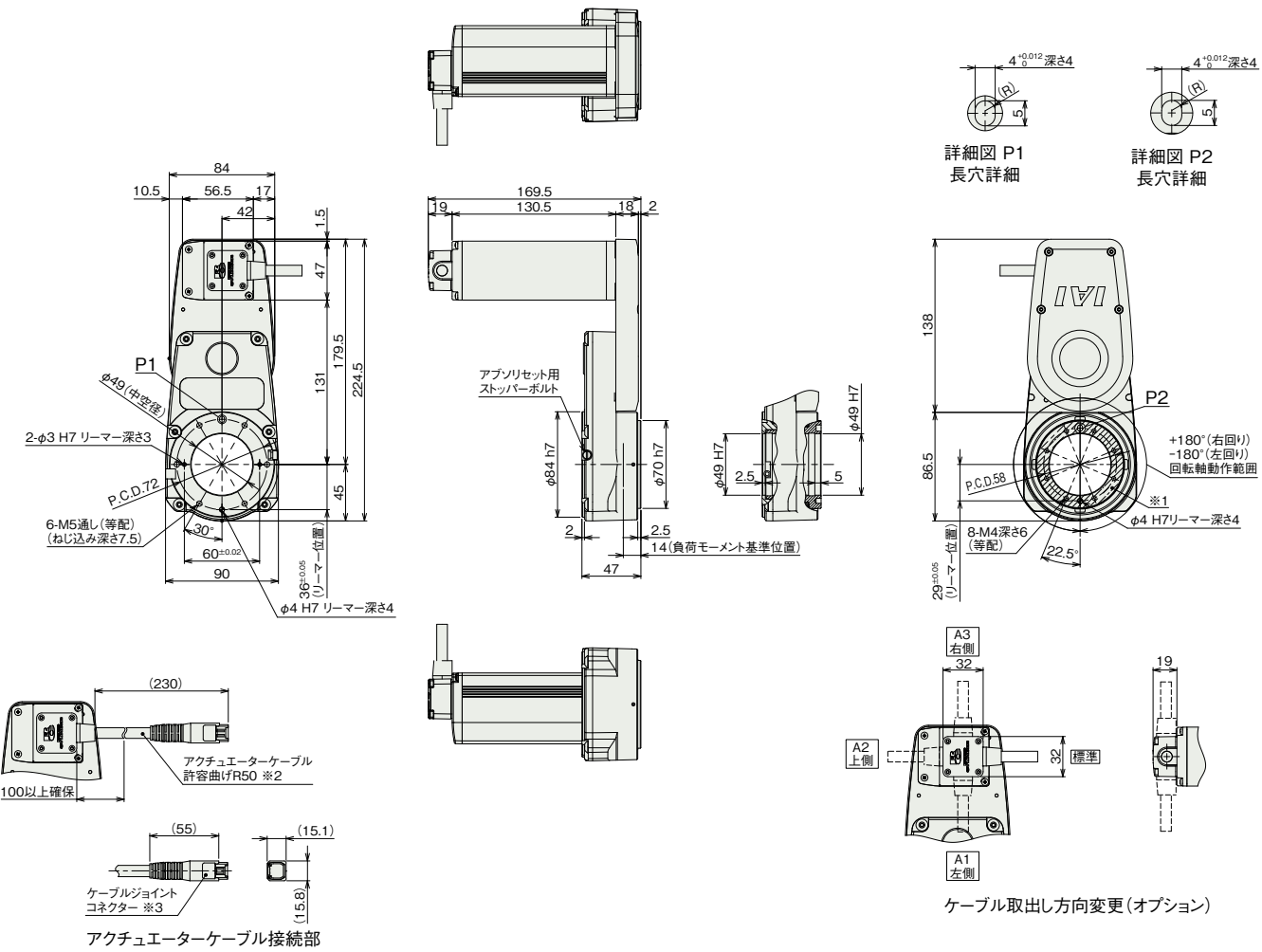
(単位はkg・m²)

寸法図

■モーター上折返し仕様 (MT)

- ※1 斜線部が回転部となります。
※2 アクチュエーターケーブルは、ロボットケーブルではありません。
※3 ケーブルジョイントコネクタはモーター・エンコーダーケーブルを接続します。

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








質量		
タイプ	内容	
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

- ※1 斜線部が回転部となります。
- ※2 モーター左取付けは左右対称形状となります。
- ※3 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※4 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。



タイプ		内容
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

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。

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										※選択					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
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	—	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。