

RCP6-RTFML

バッテリー
レスアブソ
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
				WA バッテリーレスアブソ		42P パルスマーター 42□サイズ		30 減速比 1/30		適応コントローラー
										P3 PCON MSE
										P5 RCON RSEL
										ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R 口rottケーブル
										オプション 下記オプション 価格表参照



(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
ケーブル取り出し方向(左側)(注1)	A1	6-329	—
ケーブル取り出し方向(上側)(注1)	A2	6-329	—
ケーブル取り出し方向(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づれかの記号をご記入ください。

選定上の注意

- 「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す。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。
- 「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。
- 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。
- インデックスモードでは使用できません。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。

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方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエータ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)

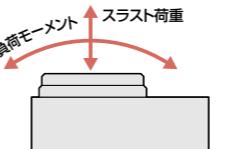
取付け時の注意事項など詳細は6-347ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容
減速比	1/30
最大トルク(N·m)	5.2
速度/加減速度(注3)	最高速度(度/s) 定格加減速度(G)
ブレーキ	無効モード電磁ブレーキ
動作範囲(度)	±180

(注3) $1G = 9807\text{度/s}^2$

■ロータリータイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	タイミングブーリー+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°C、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	パルスマーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
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

速度別出力トルク

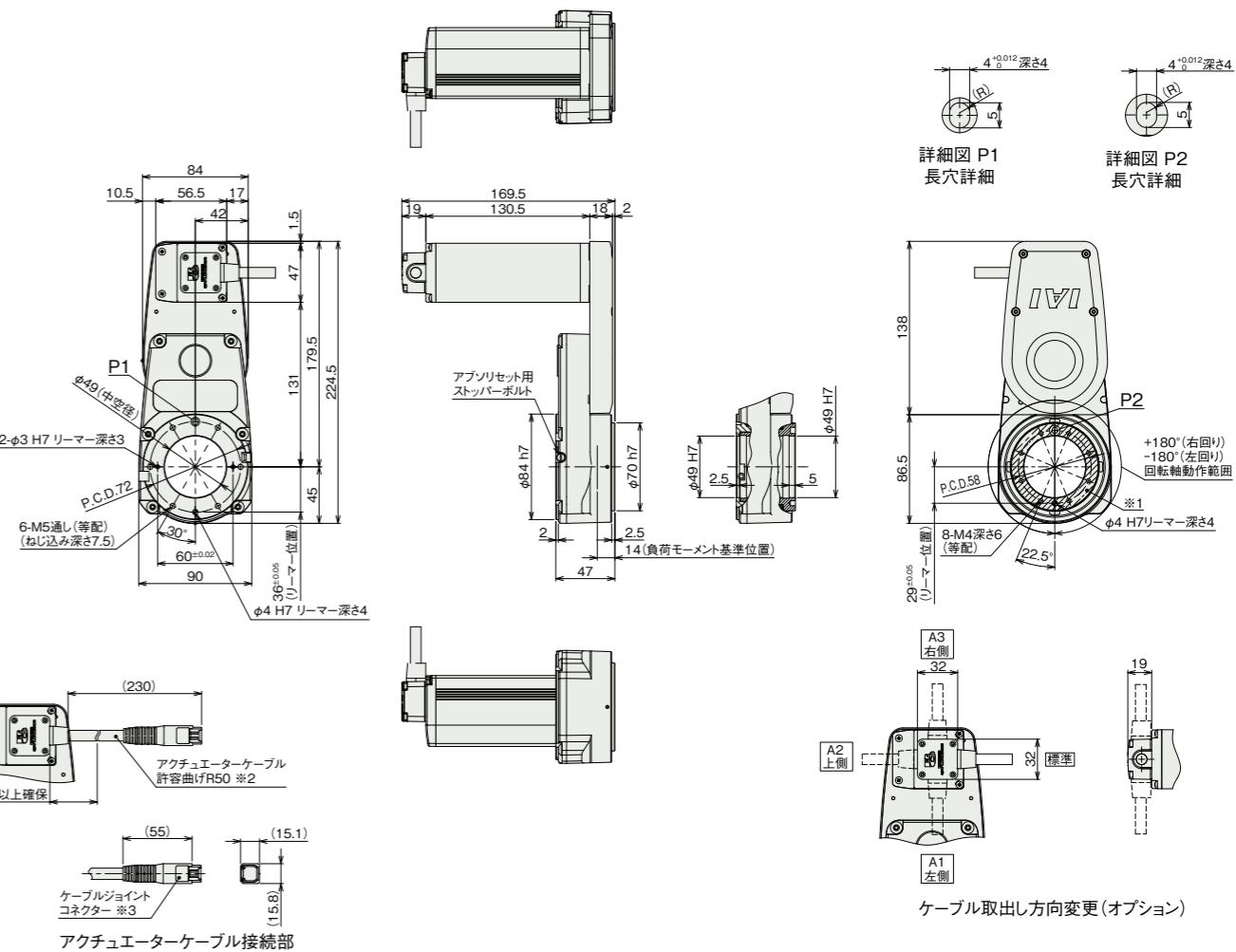
速度(度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(単位はN·m)

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ーはモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



■質量

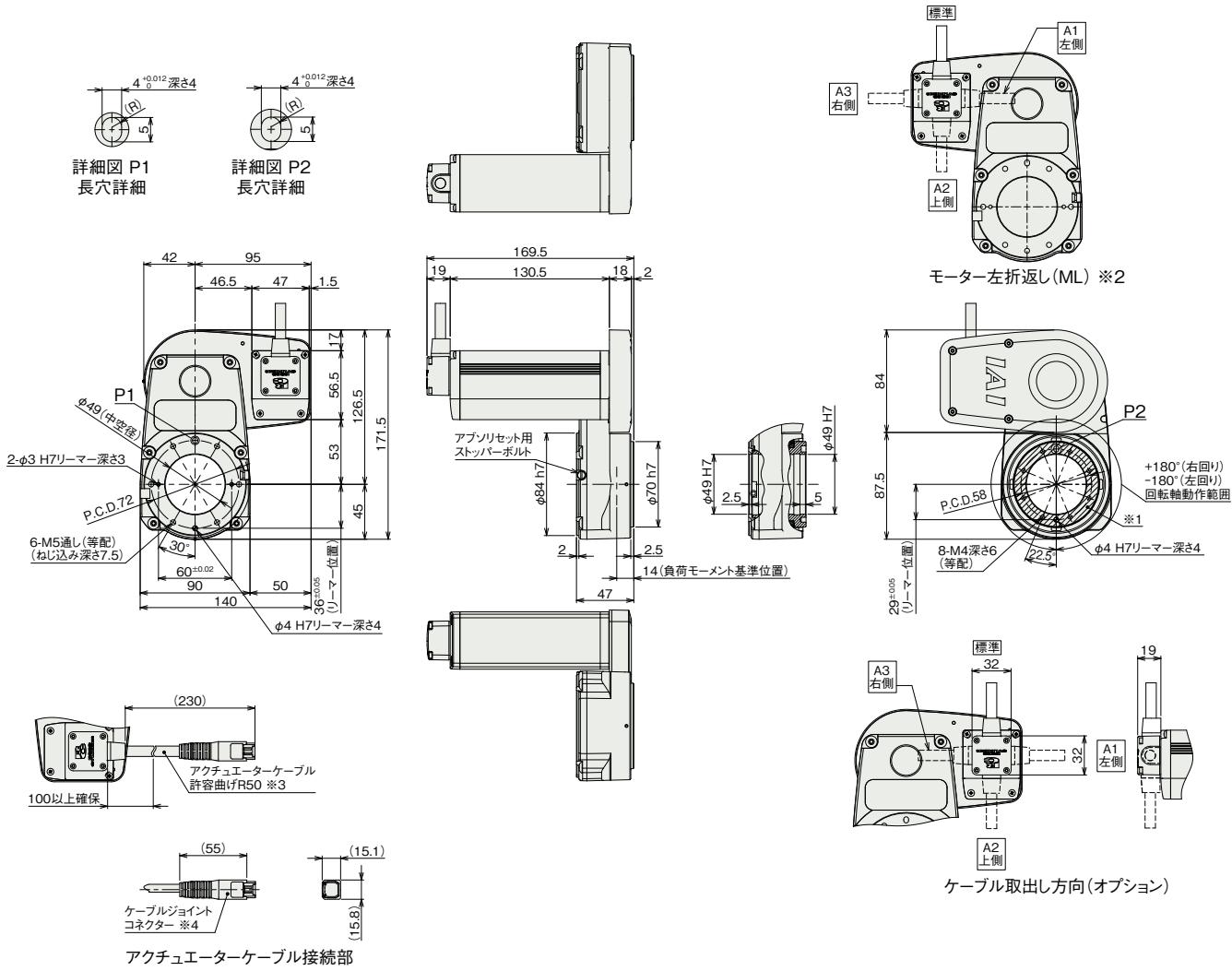
タイプ	内容
質量	ブレーキ無し 2.1kg
	ブレーキ有り 2.2kg

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

■モーター右折返し仕様(MR)

- ※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ーにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



■ 質量

タイプ	内容
質量	ブレーキ無し
	ブレーキ有り

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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源电压	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	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1	 DC24V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	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。