

# RCP6-RTFML

バッテリーレスアプン 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	エンコーダ種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプン	パルスモーター	42P パルスモーター 42□サイズ	30 減速比 1/30	360 ±180度	P3 PCON P5 MSEL RCON RSEL	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



(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	6-321	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	A2	6-321	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	A3	6-321	-
ブレーキ	B	6-321	-
モーター左折返し (注1) (注2)	ML	6-325	-
モーター右折返し (注1) (注2)	MR	6-325	-
モーター上折返し (注1) (注2)	MT	6-325	-

(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1-89ページをご参照ください。

選定上の注意

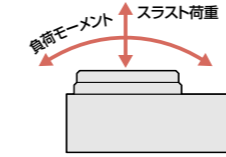
- 「メインスペック」の最大トルクは低速動作時の最大値を表示していません。速度により出力トルクは変化します。詳細は「速度別出力トルク」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最大許容慣性モーメントは回転させることができる最大の慣性モーメントを示します。詳細は「速度・加速度別許容慣性モーメント」をご参照ください。
- 選定を行う場合は「選定方法 (6-39 ページ)」の計算を行い使用条件を確認してください。
- インデックスモードでは使用できません。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。

## 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 無励磁作動電磁ブレーキ	
動作範囲 (度)	ブレーキ保持トルク (N・m) 4.2	
	±180	

(注3) 1G≒9807度/s<sup>2</sup>

## ロータリータイプモーター方向



## 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)

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 <sup>2</sup>
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 <sup>2</sup>
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
エンコーダ種類	バッテリーレスアプンリニア
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

## 速度・加速度別許容慣性モーメント

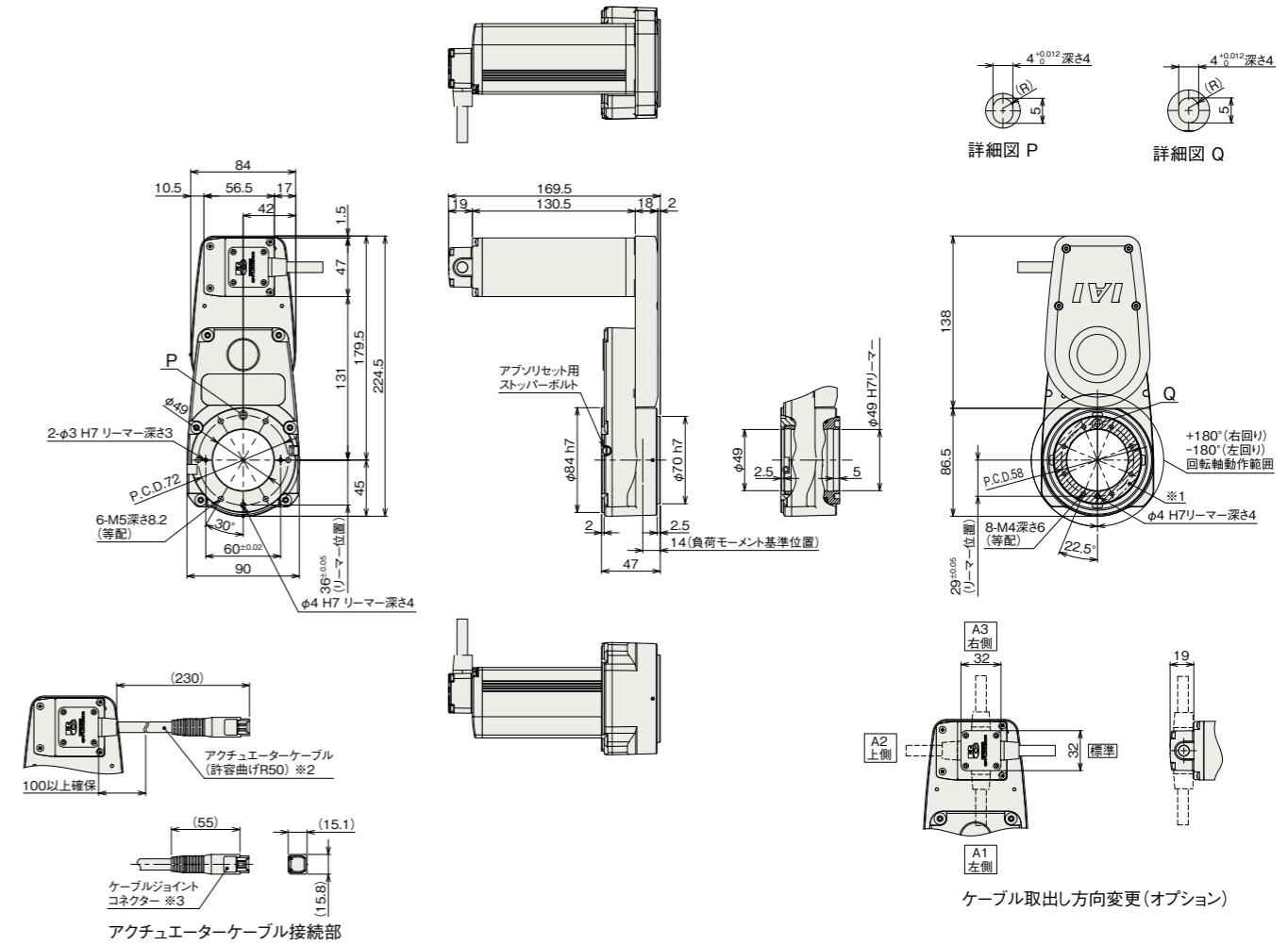
速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(単位はkg・m<sup>2</sup>)

## 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。

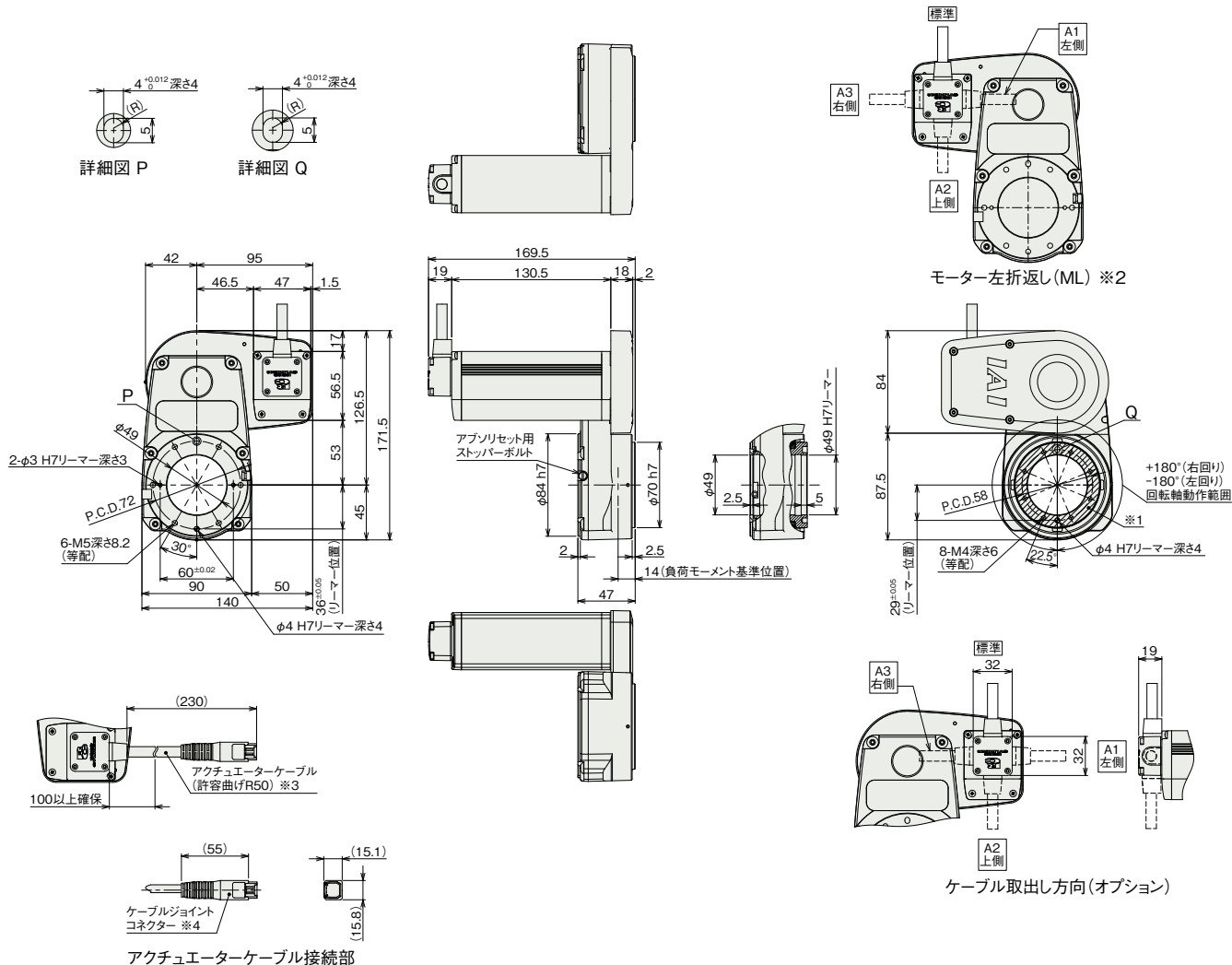


■質量

タイプ	内容	
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

## ■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にモーター・エンコーダ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

## ■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								ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。