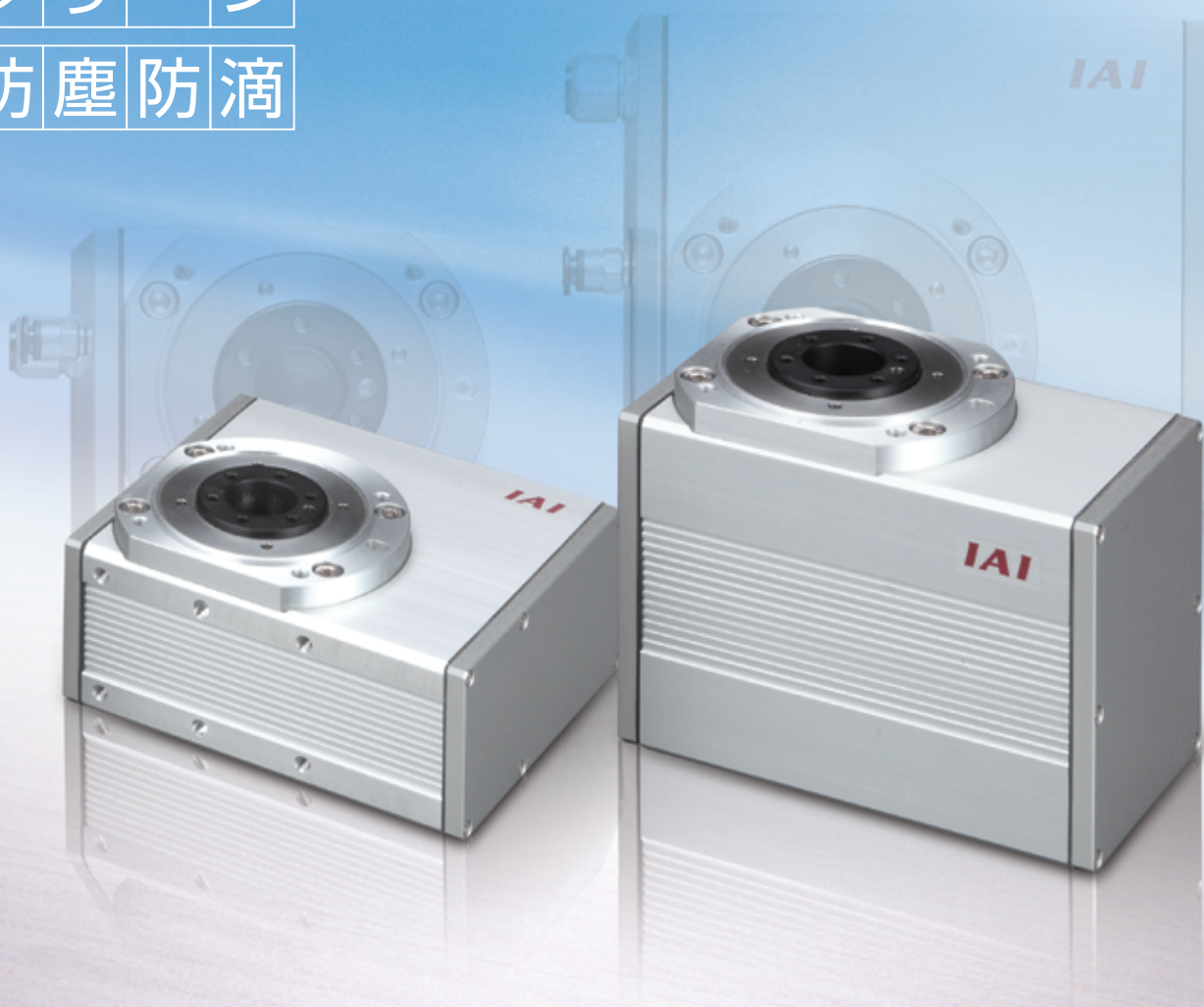


クリーン対応ロータリ **RCP2CR-RT** シリーズ
防塵防滴対応ロータリ **RCP2W-RT** シリーズ

ク
リ
ー
ン
防
塵
防
滴



代理店

RCP2 ロボシリンダ ロータリタイプに クリーン対応 **クラス10** と 防塵対応 **IP54** が シリーズ追加

シリーズの特長

1 クリーンルーム対応と防塵防滴対応がシリーズ追加

■ ロータリタイプにクリーン対応タイプと防塵防滴対応タイプがシリーズ追加。
ご使用の環境に適したタイプをお選びいただけます。

Clean
Class
10

対応

IP54

対応

クリーン度 クラス10とは…

クリーン度を表す単位としてクラス100、クラス10などがあります。クラス10(0.1 μ m)は1立方フィートの中に0.1 μ m以上のゴミが10個以下の環境を指します。



IPとは… IP⁵⁴

IEC規格で規定された防水や防塵の程度についての等級のことです。

第2示性数字… 水の浸入に対する保護
いかなる方向からの水の飛沫を受けても有害な影響を受けません。

第1示性数字… 人体および固形異物に対する保護
動作に影響を及ぼすような粉塵、本体内部に侵入しません。



2 ロボシリンダ ロータリタイプの特長

ロボシリンダ ロータリタイプは下記のように優れた機能・特長があります。

速度・加速度制御が可能

スムーズな起動/停止を行う事ができます。

多点位置決めが可能

512点の位置決めを行う事ができます。

ピッチ送りが可能

等角度での回転も容易です。

ゾーン出力が可能

任意の範囲で信号を出力する事ができます。

移動中の速度変更が可能

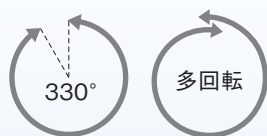
移動中に速度を上げたり、下げたりすることができます。

一時停止が可能

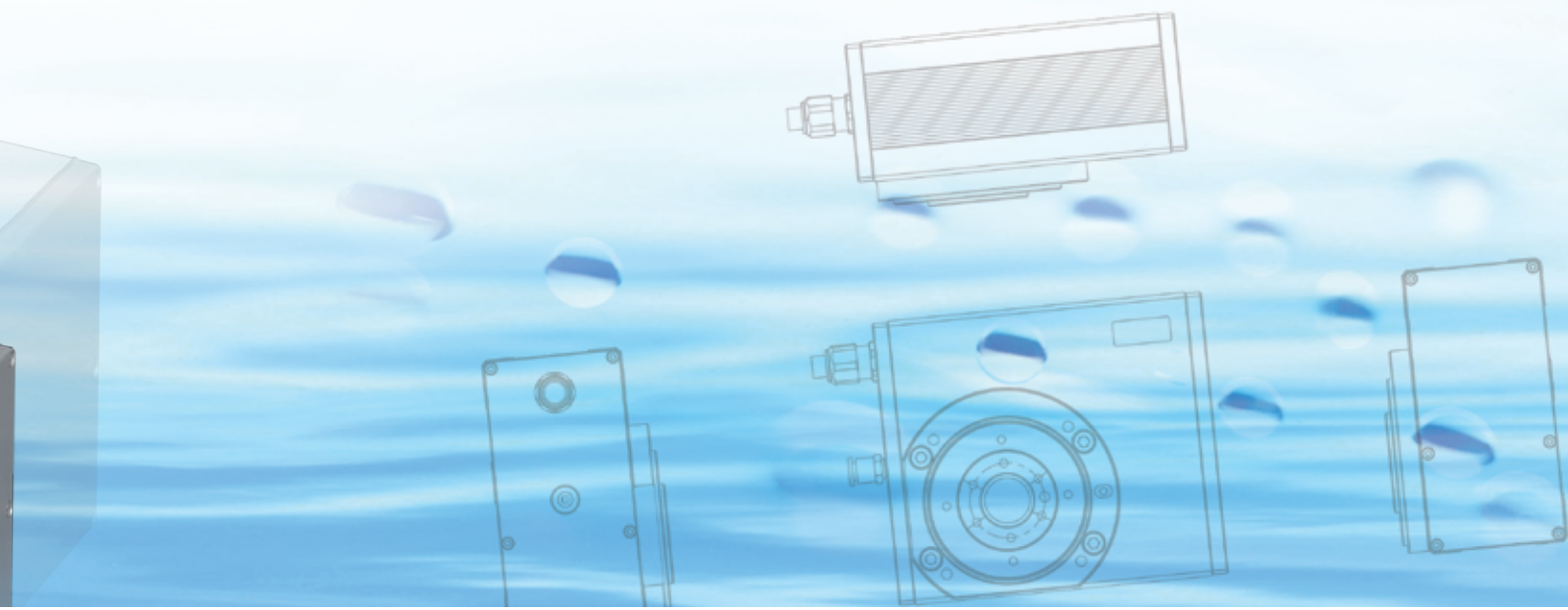
一時停止信号の入力により、動作を停止させる事ができます。

3 豊富なバリエーション

- サイズ：サイズ3サイズ
- 形状：2種類(縦型、扁平型)
- 回転：2種類(330度仕様、多回転仕様)



形状 \ サイズ	小型	中型	大型
縦型			
扁平型			



製品ラインナップ

シリーズ	種類	タイプ	外観	揺動角度	本体幅	最大トルク(N・m)			掲載ページ	
						減速比1/20	減速比1/30	減速比1/45		
クリーン対応 RCP2CR 防塵防滴対応 RCP2W	小型	縦型	RTBS		330	45mm	—	0.24	0.36	P.3
			RTBSL	360						
		扁平型	RTCS		330	68mm				P.5
			RTCSL	360						
	中型	縦型	RTB		330	50mm	1.1	1.7	—	P.7
			RTBL	360						
		扁平型	RTC		330	81mm				P.9
			RTCL	360						
	大型	縦型	RTBB		330	76mm	3	4.6	—	P.11
			RTBBL	360						
		扁平型	RTCB		330	114mm				P.13
			RTCBL	360						

対応コントローラ

単軸用ポジション
コントローラ
PCON-CA



ポジションコントローラ
多軸タイプ
MSEP-C

ポジションコントローラ
PLC機能付多軸タイプ
MSEP-LC



プログラムコントローラ
多軸タイプ
MSEL-PC/PG



RCP2CR-RTBS/RTBSL クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

RCP2W-RTBS/RTBSL 防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

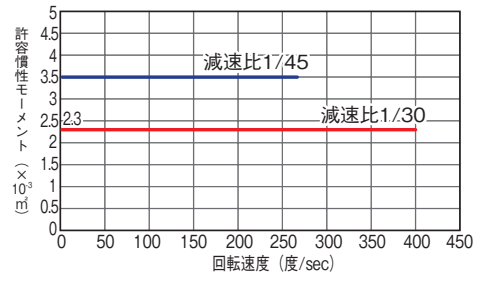
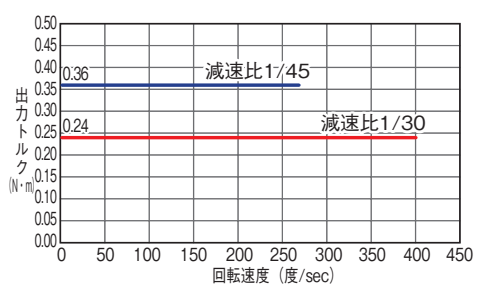
型式項目	RCP2CR RCP2W	—	—	I	—	20P	—	—	—	—	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適用コントローラ	ケーブル長	オプション							
RTBS :330度回転仕様 RTBSL:多回転仕様		I:インクリメンタル仕様 *簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30 45:減速比 1/45	330:330度 (RTBS 専用) 360:360度 (RTBSL 専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:逆回転仕様 SA:シャフトアダプタ TA:テーブルアダプタ							



*上記姿勢での設置が可能です。



速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2①-RTBS-I-20P-30-330-②-③-④	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2①-RTBS-I-20P-45-330-②-③-④	1/45	0.36	0.0035	
RCP2①-RTBSL-I-20P-30-360-②-③-④	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2①-RTBSL-I-20P-45-360-②-③-④	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ①シリーズ ②適用コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

減速比と最高速度

揺動角度 減速比	330/360 (度)	
	1/30	400
1/45	266	

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBS	330	—
RTBSL	360	—

④オプション価格表 (標準価格)

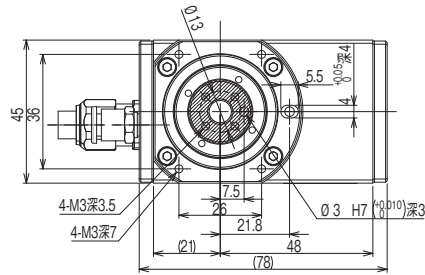
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

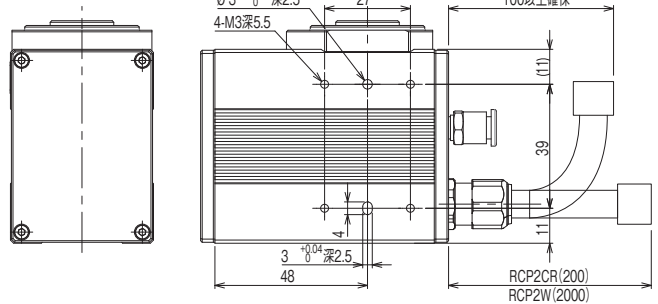
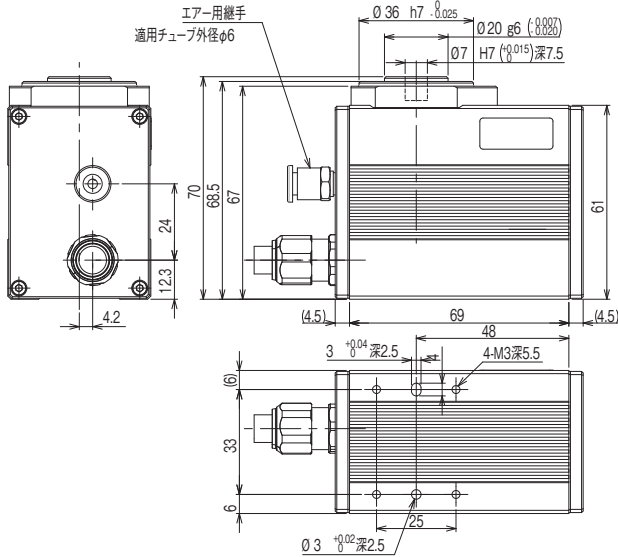
種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	P1用は標準で ロボット ケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.05 度	
原点復帰精度	± 0.05 度以内 (RTBS) / ± 0.05 度以内 (RTBSL)	
ロストモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス 10 (0.1 μm)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6	—
エア吸引量	10 NI/min	—
保護等級	—	IP54 相当
エアバージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6
エアバージ流用	—	15 NI/min
質量	0.6kg	



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。



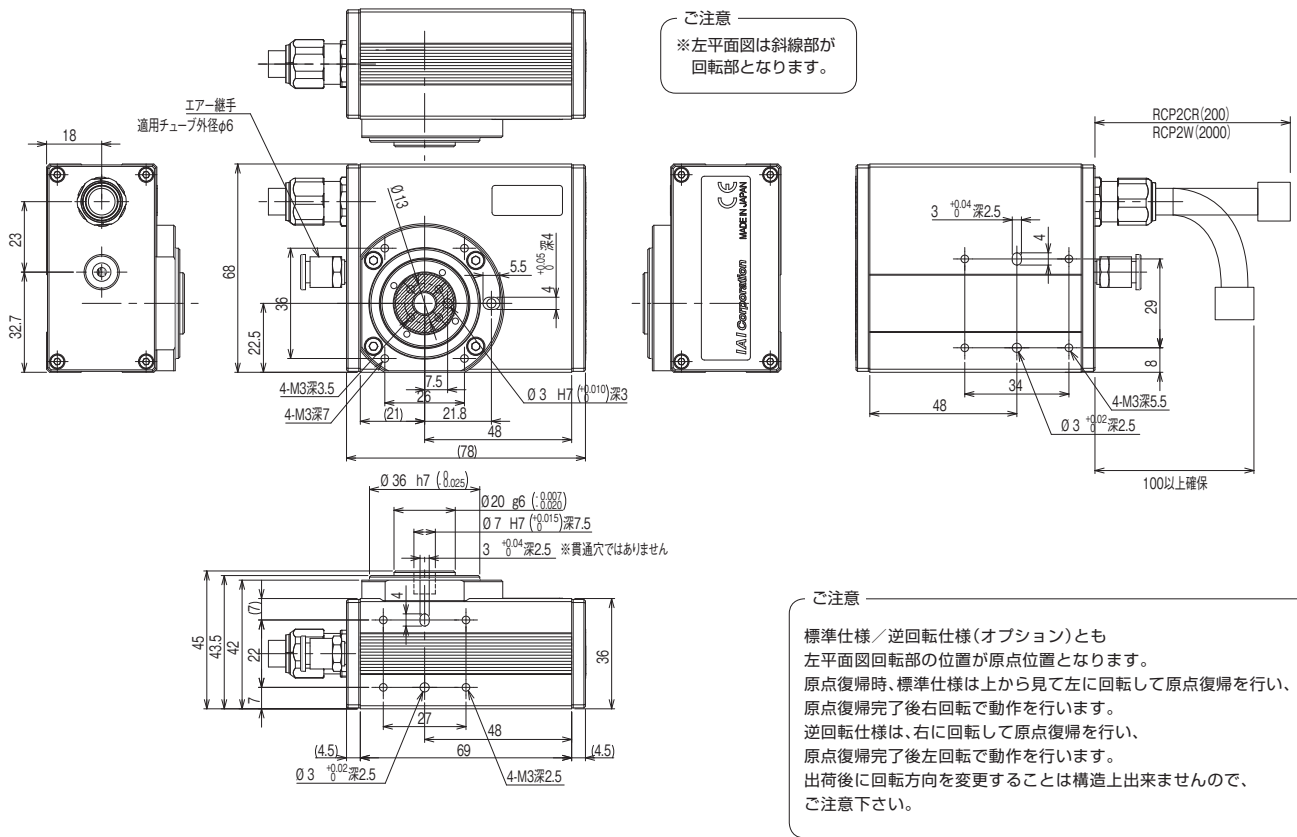
ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。

② 適応コントローラ

RCP2CR/RCP2Wシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-①-0-0		256点		
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-⑩-0-0		768点		—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点		—
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-20P④-⑩-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-⑩-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE					

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※⑩ 軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号



② 適応コントローラ

RCP2CR/RCP2Wシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-④-0-0		256点		
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-⑩-0-0		768点		—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点	—	
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-20P④-⑩-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-⑩-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE					

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※⑩ 軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号

RCP2CR-RTB/RTBL クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

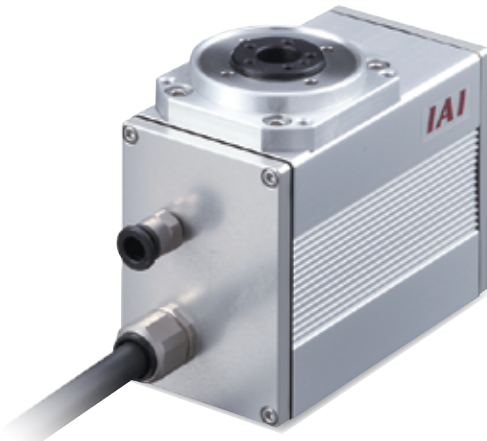
RCP2W-RTB/RTBL 防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

■型式項目 RCP2CR RCP2W シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

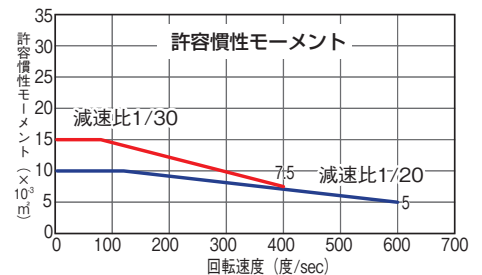
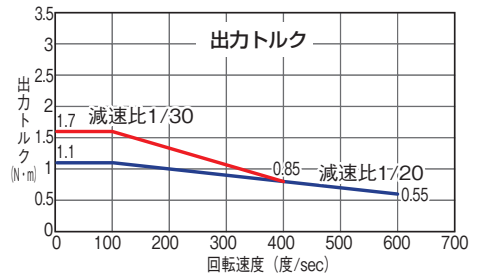
RTB :330度回転仕様
RTBL:多回転仕様
I:インクリメンタル仕様
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。
28P:パルスモータ
28□サイズ
20:減速比 1/20
30:減速比 1/30
330:330度 (RTB 専用)
360:360度 (RTBL 専用)
P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL
P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル
NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ



※上記姿勢での設置が可能です。



■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCP2 ①-RTB-I-28P-20-330-②-③-④	1/20	1.1	0.01	330
RCP2 ①-RTB-I-28P-30-330-②-③-④	1/30	1.7	0.015	
RCP2 ①-RTBL-I-28P-20-360-②-③-④	1/20	1.1	0.01	360
RCP2 ①-RTBL-I-28P-30-360-②-③-④	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① シリーズ ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■減速比と最高速度

揺動角度 減速比	330/360 (度)	
	1/20	600
1/30	400	

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTB	330	—
RTBL	360	—

④オプション価格表 (標準価格)

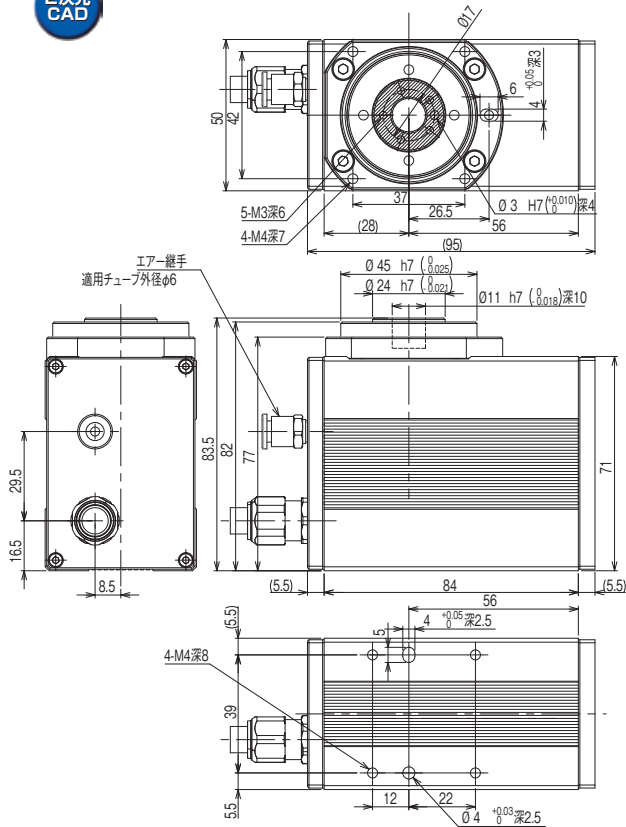
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	P1用は標準で ロボット ケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTB) / ± 0.05 度以内 (RTBL)	
ロストモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N·m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス 10 (0.1 μm)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6	—
エア吸引量	15 NI/min	—
保護等級	—	IP54 相当
エアパージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6
エアパージ流用	—	20 NI/min
質量	0.96kg	



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。

ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

② 適応コントローラ

RCP2CR/RCP2Wシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-④-0-0		256点		
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL④-2-0		—		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-④-0-0		768点		
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	2	1500点		—
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-28P④-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-28P④-④-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P④-①-2-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P④-④-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE					

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※⑩ 軸数 ※④ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※④ N(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号

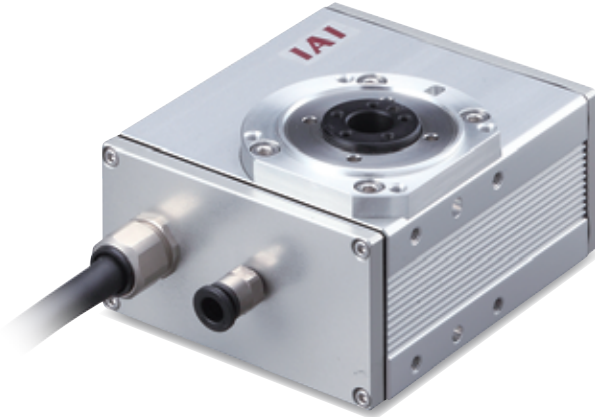
RCP2CR-RTC/RTCL クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm バルスモータ

RCP2W-RTC/RTCL 防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm バルスモータ

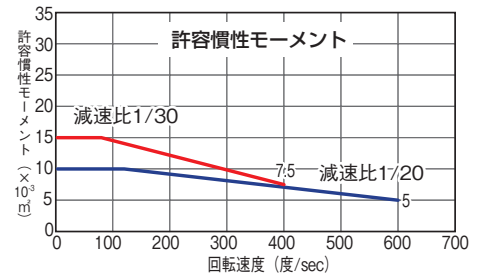
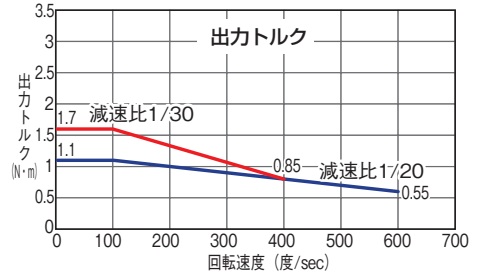
■型式項目	RCP2CR RCP2W	—	—	I	—	28P	—	—	—	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
RTC :330度回転仕様 RTCL :多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。	28P:バルスモータ 28□サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330度 (RTC専用) 360:360度 (RTCL専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	NM:逆回転仕様 SA:シャフトアダプタ TA:テーブルアダプタ							



※上記姿勢での設置が可能です。



■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m ²)	揺動角度 (度)
RCP2 ①-RTC-I-28P-20-330-②-③-④	1/20	1.1	0.01	330
RCP2 ①-RTC-I-28P-30-330-②-③-④	1/30	1.7	0.015	
RCP2 ①-RTCL-I-28P-20-360-②-③-④	1/20	1.1	0.01	360
RCP2 ①-RTCL-I-28P-30-360-②-③-④	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ①シリーズ ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

■減速比と最高速度

揺動角度 (度)	330/360 (度)	
	減速比	最高速度 (度/s)
330	1/20	600
360	1/30	400

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTC	330	—
RTCL	360	—

④オプション価格表 (標準価格)

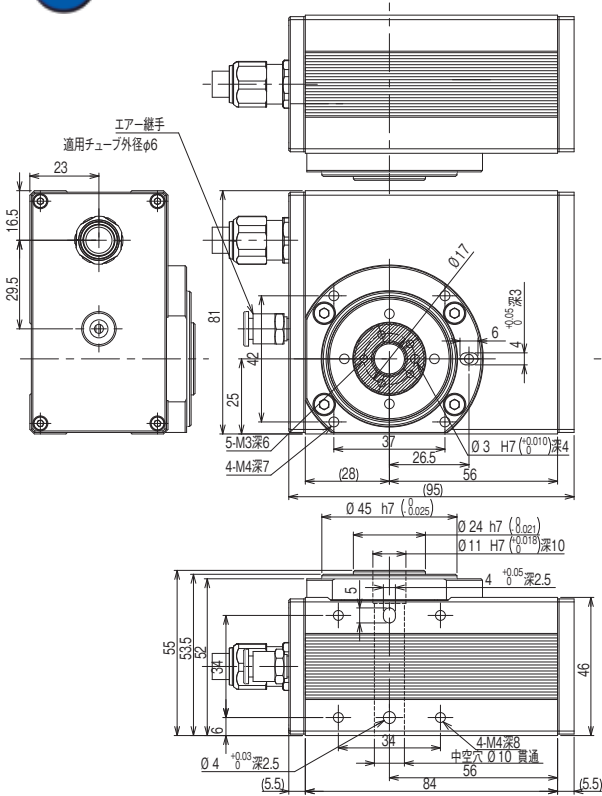
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

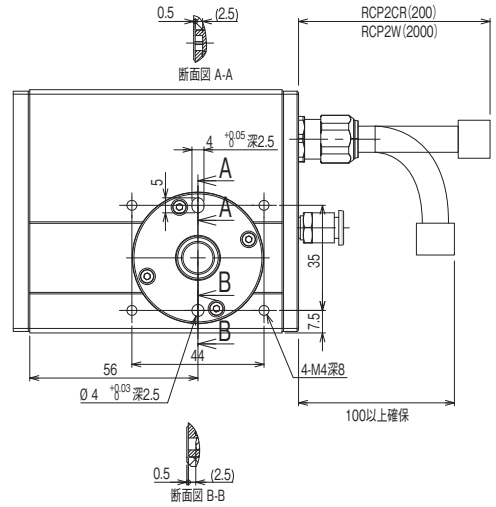
種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	P1用は標準でロボットケーブル
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰精度	±0.01度以内 (RTC) / ±0.05度以内 (RTCL)	
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス10(0.1μm)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手	—
エア吸引量	適用チューブ径φ6	—
保護等級	15NI/min	—
エアバージ用配管継手	—	IP54相当
エアバージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手
エアバージ用配管継手	—	適用チューブ径φ6
エアバージ用配管継手	—	20NI/min
質量	1.04kg	



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。



ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。

② 適応コントローラ

RCP2CR/RCP2Wシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0		256点		
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0	1	512点	DC24V	—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0		—		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0		768点		
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0	2	1500点	単相 AC 100V～ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-4	4	30000点		
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE					

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※② 軸数 ※③ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑤ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※⑥ N(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号

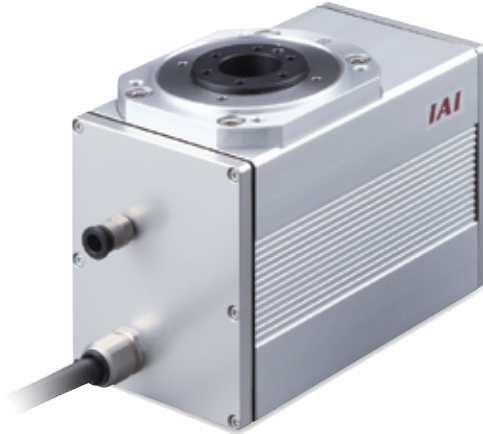
RCP2CR-RTBB/RTBBL クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

RCP2W-RTBB/RTBBL 防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

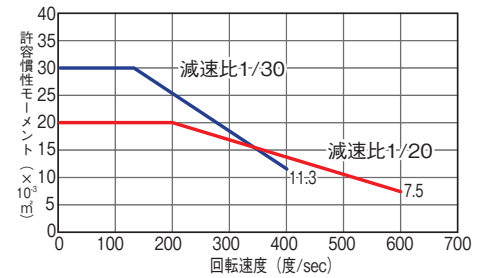
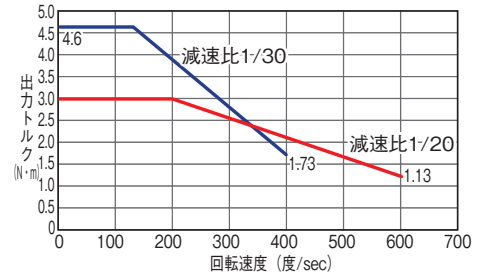
■型式項目	RCP2CR RCP2W	—	—	I	—	35P	—	—	—	—	—	—	—	—		
シリーズ	タイプ	—	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	減速比	—	揺動角度	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
RTBB : 330度回転仕様 RTBBL : 多回転仕様				I : インクリメンタル仕様 ※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。		35P : パルスモータ 35□サイズ		20 : 減速比 1/20 30 : 減速比 1/30		330 : 330度 (RTBB 専用) 360 : 360度 (RTBBL 専用)		P1 : PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3 : PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL		N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□ : 長さ指定 R□ : ロボットケーブル		NM : 逆回転仕様 SA : シャフトアダプタ TA : テーブルアダプタ



※上記姿勢での設置が可能です。



速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT** 選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意ください。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCP2 ①-RTBB-I-35P-20-330-②-③-④	1/20	3.0	0.02	330
RCP2 ①-RTBB-I-35P-30-330-②-③-④	1/30	4.6	0.03	
RCP2 ①-RTBBL-I-35P-20-360-②-③-④	1/20	3.0	0.02	360
RCP2 ①-RTBBL-I-35P-30-360-②-③-④	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ①シリーズ ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

減速比と最高速度

揺動角度 (度)	最高速度 (度/sec)	
	減速比	330/360 (度)
330	1/20	600
	1/30	400

(単位は度/sec)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

④オプション価格表 (標準価格)

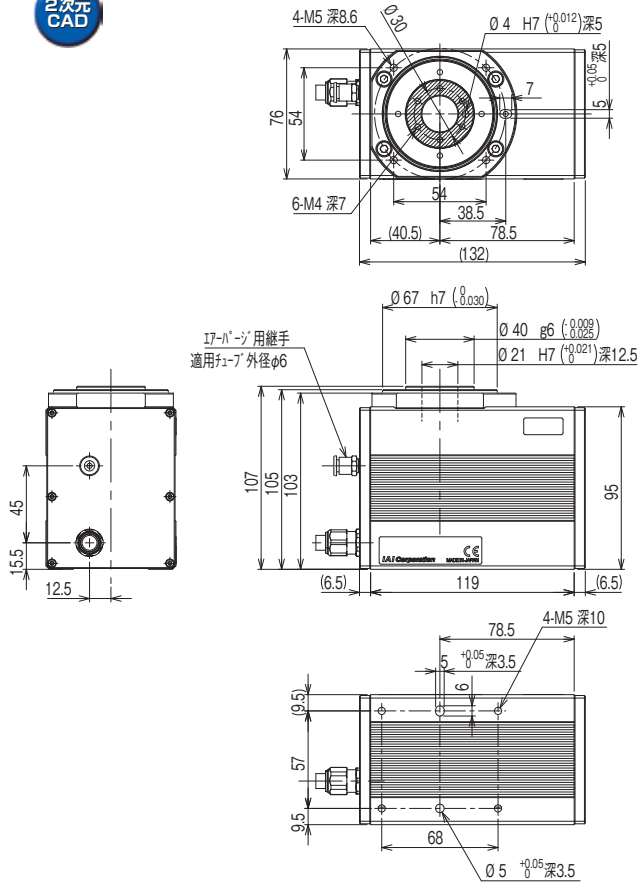
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

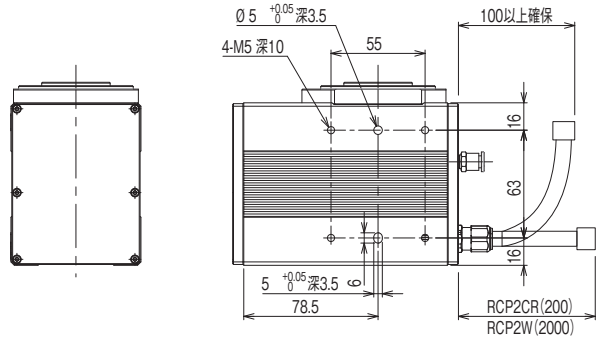
種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準でロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTBB) / ± 0.03 度以内 (RTBBL)	
ロストモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N·m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス 10 (0.1 μm)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手	—
	適用チューブ径 φ 6	—
エア吸引量	20 NI/min	—
保護等級	—	IP54 相当
エアパージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手
	—	適用チューブ径 φ 6
エアパージ流用	—	40 NI/min
質量	2.5kg	



ご注意
※左平面図は斜線部が回転部となります。



ご注意
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも左平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意下さい。

② 適応コントローラ

RCP2CR/RCP2Wシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-①-②-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	—
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-①-②-0-0		256点		
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL①-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-0-0		768点		—
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI①-2-0	2	1500点		—
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-35P①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-35P①-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P①-2-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35P①-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE					

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※② 軸数 ※③ フィールドネットワーク記号
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アブソ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑤ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
 ※⑥ N(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号

RCP2CR-RTCB/RTCBL

クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm バルスモータ

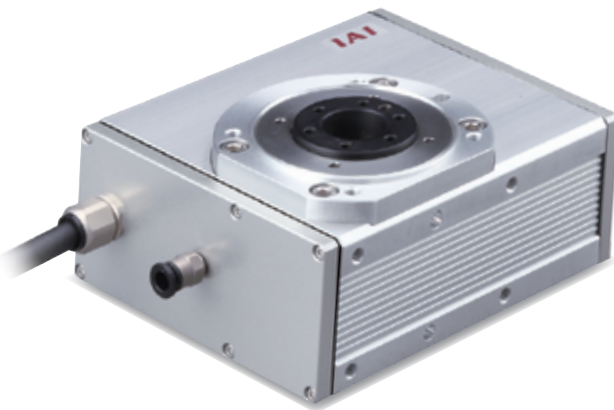
RCP2W-RTCB/RTCBL

防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm バルスモータ

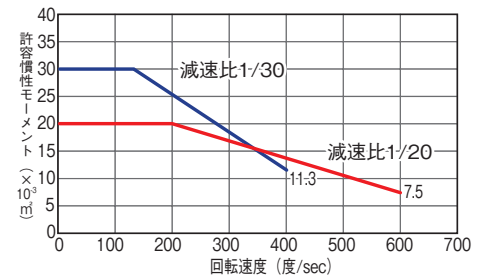
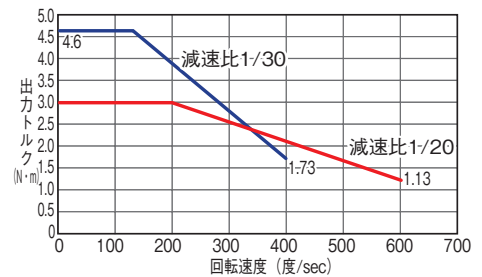
型式項目	RCP2CR RCP2W	—	—	I	—	35P	—	—	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	揺動角度	適応コントローラ	ケーブル長	オプション					
RTCB :330度回転仕様 RTCBL :多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプソで使用する場合は型式は「I」になります。	35P:バルスモータ 35□サイズ	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	330:330度 (RTCB専用) 360:360度 (RTCBL専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	NM:逆回転仕様 SA:シャフトアダプタ TA:テーブルアダプタ						



※上記姿勢での設置が可能です。



速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。動作に必要な速度が得られるかどうかは右記の出力トルクのグラフでご確認下さい。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。動作に必要な慣性モーメントが許容値内にあるかは右記の許容慣性モーメントのグラフでご確認下さい。
 - 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - 多回転仕様で無限回転動作を行う場合は、PMEC/PSEP コントローラは使用出来ませんのでご注意下さい。

アクチュエータスペック

型式	減速比	最大トルク (N·m)	許容慣性モーメント (kg·m ²)	揺動角度 (度)
RCP2 ①-RTCB-I-35P-20-330-②-③-④	1/20	3.0	0.02	330
RCP2 ①-RTCB-I-35P-30-330-②-③-④	1/30	4.6	0.03	
RCP2 ①-RTCBL-I-35P-20-360-②-③-④	1/20	3.0	0.02	360
RCP2 ①-RTCBL-I-35P-30-360-②-③-④	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ①シリーズ ②適応コントローラ ③ケーブル長 ④オプション

減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	
	330	360
1/20	600	400
1/30	400	—

(単位は度/s)

タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	揺動角度 (度)	標準価格
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準でロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	—
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	—
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTCB) / ± 0.03 度以内 (RTCBL)	—
ロストモーション	± 0.1 度	—
許容スラスト荷重	200N	—
許容負荷モーメント	17.7N·m	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス 10 (0.1 μm)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6	—
エア吸引量	20 NI/min	—
保護等級	—	IP54 相当
エアパージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6
エアパージ流用	—	40 NI/min
質量	2.4kg	

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです

フリーコール **0800-888-0088**
フリーコール (通話料無料)
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
 土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(* 上記フリーコールがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))
 **TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486**

株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミグランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 大発地所ビルディング 7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町22-11 市川ビル3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市榑屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榑味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道路1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office 2690W 237th Street Torrance CA 90505
 Chicago Office 110 E. State Parkway Schaumburg, IL 60173

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
 Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad Rd.,
 Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。
 ロボシリンダ/ROBOCYLINDER/RADIAL CYLINDER/パワーコンは株式会社アイエイアイの登録商標です。

