

RCP2W-RTBS RCP2W-RTBSL

防塵・防滴
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2W - **I** - **20P** -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RTBS	330度回転仕様	I	パルスモーター	30 1/30	330 330度回転 (RTBS専用)	P3 PCON	無し	下記オプション 価格表参照
RTBSL	360度多回転仕様	I	20P パルスモーター	45 1/45	360 360度多回転 (RTBSL専用)	P5 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	



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	-

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
逆回転仕様	NM	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
テーブルアダプター	TA	7-690	-

ケーブル長価格表(標準価格)

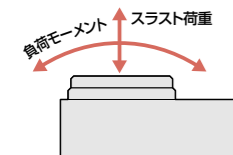
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	1/45
最大トルク(N・m)	0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400
	定格加減速度(G)	0.2
	最高加減速度(G)	0.2
エアパーシ	流量(Nl/min)	15
	ブレーキ仕様	-
ブレーキ	ブレーキ保持トルク(N・m)	-
	動作範囲(度)	330度回転仕様 360度多回転仕様

(注1) 1G≒9807度/s²

ロータリータイプモーメント方向

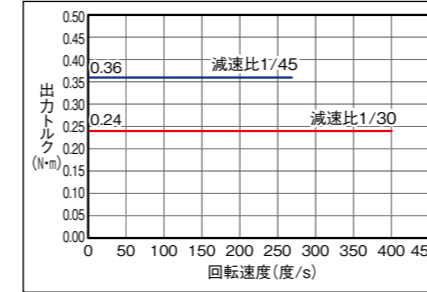


- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
 - 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

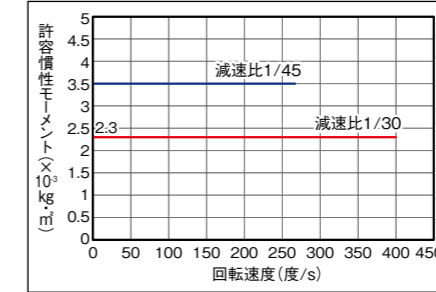
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様 360度多回転仕様
原点復帰精度	330度回転仕様 360度多回転仕様
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/30 減速比 1/45
回転部	レイデント処理
主要部材質	フレーム アクチュエーターケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP54
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

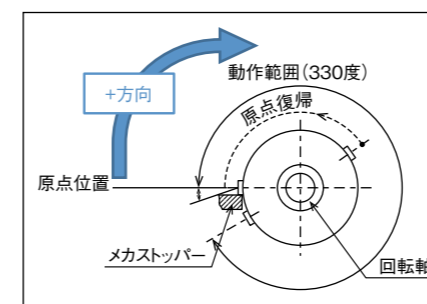


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



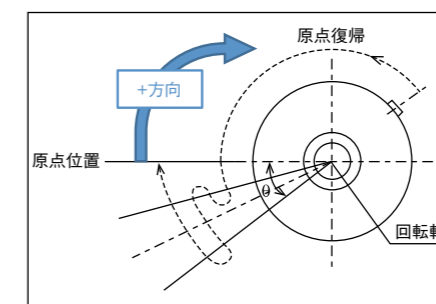
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

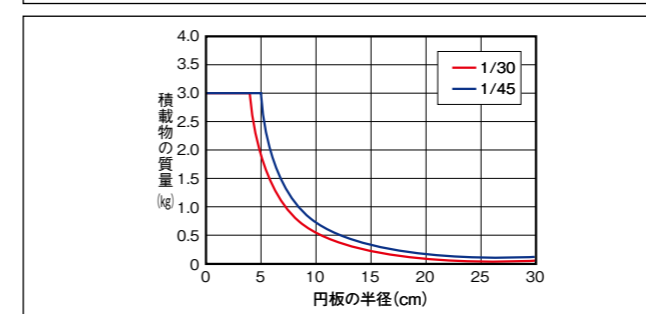
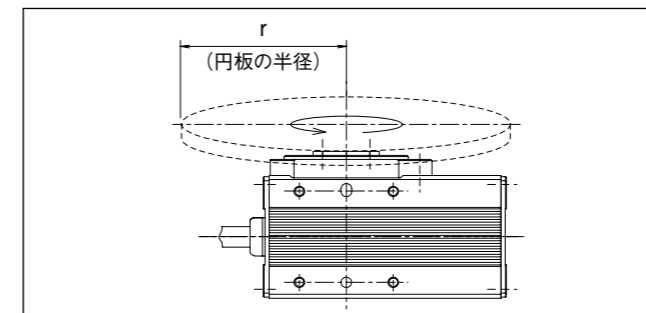
■360度多回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。(注2) 原点復帰範囲θ: 約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

