

ロボシリンダ ロータリタイプ

標準タイプ **RCP2-RT** シリーズ

クリーン対応タイプ **RCP2CR-RT** シリーズ

防塵防滴対応タイプ **RCP2W-RT** シリーズ

ブレーキオプション追加



代理店

スムーズなスタート・停止・多点位置決めが可能なロータリタイプ 形状・サイズとも豊富なラインナップ

※ブレーキ付きオプション追加

シリーズの特長

1 ロボシリンダ ロータリタイプの特長

直動軸と同じように簡単に制御できます。

速度・加減速度制御が可能/多点位置決め(512点)が可能/ピッチ送りが可能/ゾーン出力が可能/移動中の速度変更が可能/一時停止が可能

直動軸との組合せで制御することが可能です。

多軸タイプのコントローラを使用すれば、直動軸と組み合わせて制御することができます。プログラムコントローラを使用することで、補間動作も可能です。

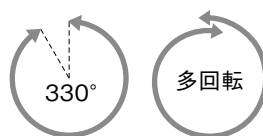
様々な取付方向に対応しています。

ブレーキオプションを付ければ、電源遮断時の停止位置を保持する事が出来ます。(横立て、垂直取付時にお奨めします。)

2 豊富なバリエーション

18種類のタイプを取り揃えており、使用環境にあった最適な機種をお選びいただけます。

- サイズ：3種類(小型、中型、大型)
- 形状：2種類(縦型、扁平型)
- 揺動角度：2種類(330度仕様、多回転仕様)
※多回転仕様はインデックスモードのみ無限回転が可能です。



3 クリーンルーム対応と防塵防滴対応をご用意

クリーン対応タイプと防塵防滴対応タイプをご用意しています。ご使用の環境に適したタイプをお選びいただけます。



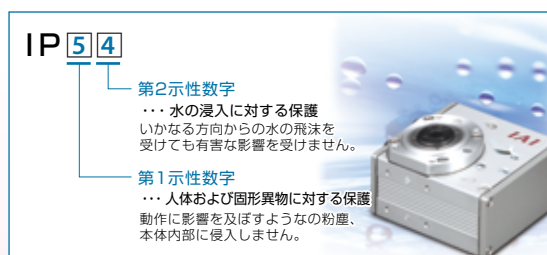
クリーン度

クリーン度を表す規格には、以下の2種類があります。













1. Fed.Std.209D規格
0.5μm以上粒子を基準とし1立方フィート中の粒子数を表示します。
・表示方式: クラス1、10、100、1,000、10,000、100,000
2. JIS B9920(ISO 14644-1)規格
1m³中の0.1μm以上の粒子数を10のべき乗で表したときの指数で表します。
・表示方式: クラス1~クラス8

IP

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。



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 (mm)	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			
RCP2	小型	縦型	RTBS		330	45	—	0.24	0.36	P3	
			RTBSL		360						
		扁平型	RTCS		330					72	P5
			RTCSL		360						
	中型	縦型	RTB		330	50	1.1	1.7	—	P7	
			RTBL		360						
		扁平型	RTC		330					88	P9
			RTCL		360						
	大型	縦型	RTBB		330	76	3	4.6	—	P11	
			RTBBL		360						
		扁平型	RTCB		330					124	P13
			RTCBL		360						
RCP2CR (クリーン対応) RCP2W (防塵防滴対応)	小型	縦型	RTBS		330	45	—	0.24	0.36	P15	
			RTBSL		360						
		扁平型	RTCS		330					78	P17
			RTCSL		360						
	中型	縦型	RTB		330	50	1.1	1.7	—	P19	
			RTBL		360						
		扁平型	RTC		330					95	P21
			RTCL		360						
	大型	縦型	RTBB		330	76	3	4.6	—	P23	
			RTBBL		360						
		扁平型	RTCB		330					132	P25
			RTCBL		360						

※写真は標準タイプです。

対応コントローラ

※下記コントローラは一部です。その他の対応コントローラについては製品仕様掲載ページの「対応コントローラ表」をご確認ください。

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
MCON



プログラムコントローラ
多軸タイプ
MSEL-PC/PG



RCP2-RTBS/RTBSL

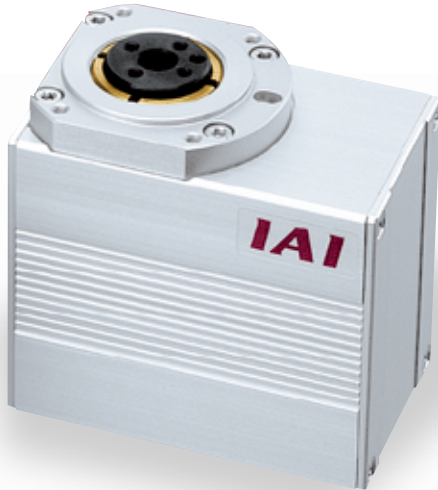
ロボシリンダ ロータリ 小型縦型タイプ 本体幅 45mm パルスモータ

■型式項目	RCP2	—	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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション				
RTBS :330回転仕様 RTBSL:多回転仕様	I:インクリメンタル仕様 ※簡易アプンで使用する場合も型式は「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/MCON MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照					

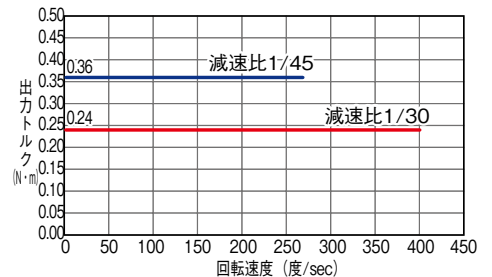
※コントローラは付属しません。



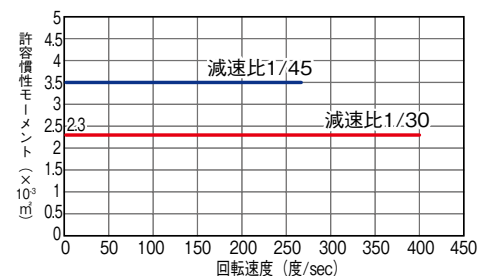
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- 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)
RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

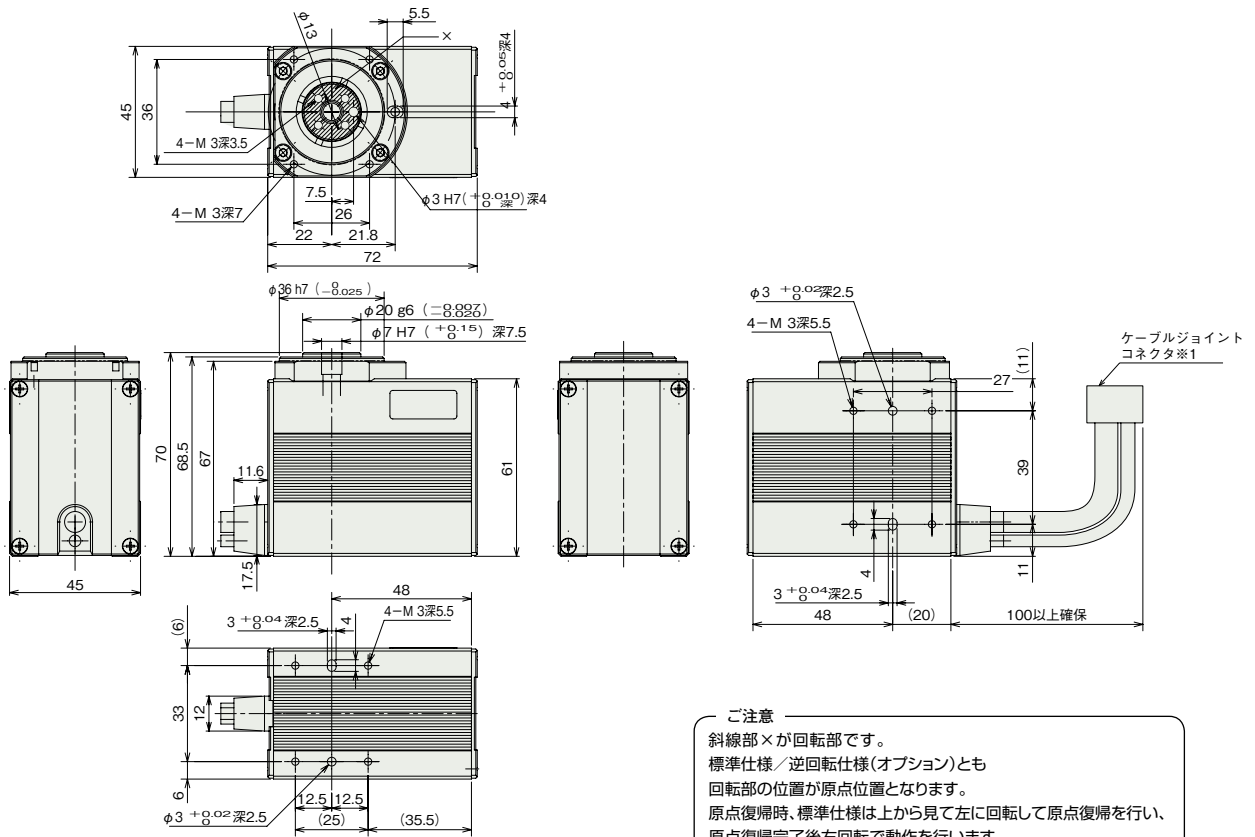
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	—	—
シャフトアダプタ	SA	総合カタログ参照	—
テーブルアダプタ	TA	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
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
質量	0.52kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。



ご注意
 斜線部×が回転部です。
 標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
 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。

質量 (kg) 0.52

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-②-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWA-PL①-②-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI①-②-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P①-②-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P①-③-0-4				—
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P①-②-2-4				—
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-1-20P①-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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 N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号

RCP2-RTCS/RTCSL

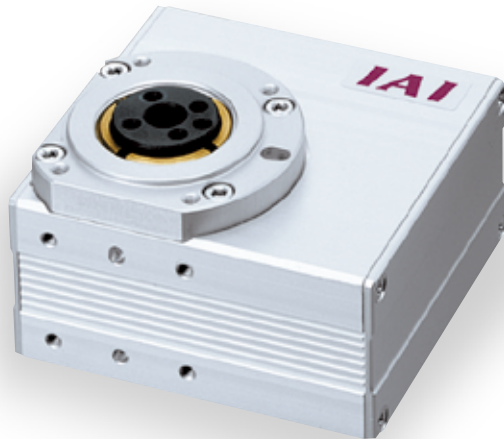
ロボシリンダ ロータリ 小型扁平型タイプ 本体幅 72mm バルスモータ

■型式項目	RCP2	—	□	—	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	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
	RTCS :330度回転仕様		インクリメンタル仕様		20P:バルスモータ		30:減速比 1/30		330:330度 (RTCS 専用)		P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m				下記オプション 価格表参照
	RTCSL :多回転仕様		※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。		20□サイズ		45:減速比 1/45		360:360度 (RTCSL 専用)		P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON MSEL		X□□:長さ指定				

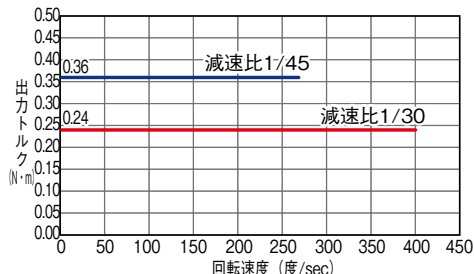
※コントローラは付属しません。



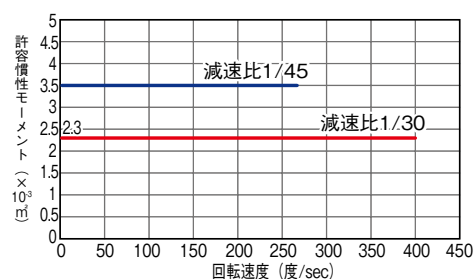
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- POINT** 選定上の注意
- (1) 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。
 - (2) 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。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.2G です。
 - (4) 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-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
		—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。
※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③オプション価格表 (標準価格)

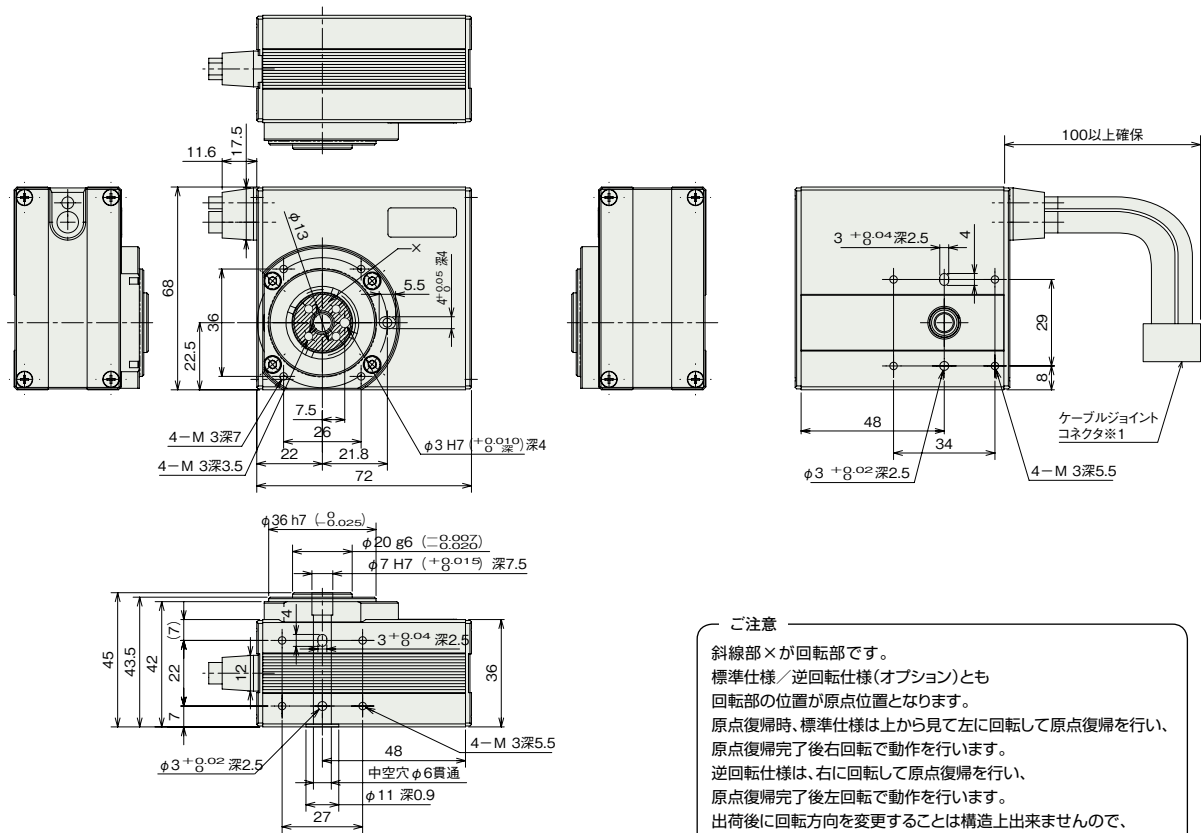
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	NM	総合カタログ参照	—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

項目	内容
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 (RTCS) / ± 0.05 度以内 (RTCSL)
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
質量	0.48kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。



ご注意
 斜線部×が回転部です。
 標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
 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。

質量 (kg) 0.48

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-②-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL①②-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①②-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI①-②-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P①②-③-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P①②-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P①②-③-2-4				
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-1-20P①②-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE, MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号

RCP2-RTB/RTBL

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 **RCP2** - - **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

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/MCON MSEL

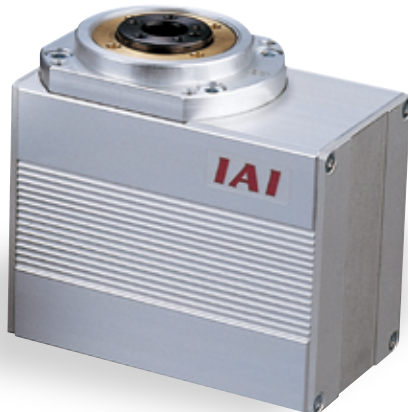
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

下記オプション
価格表参照

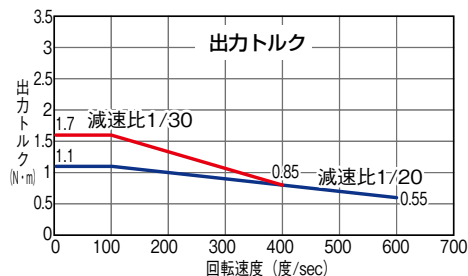
※コントローラは付属しません。



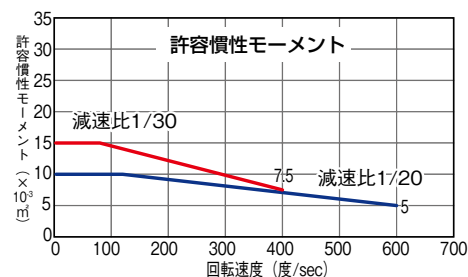
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- 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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	—
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)	—
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
シャフトアダプタ	SA		—
ケーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

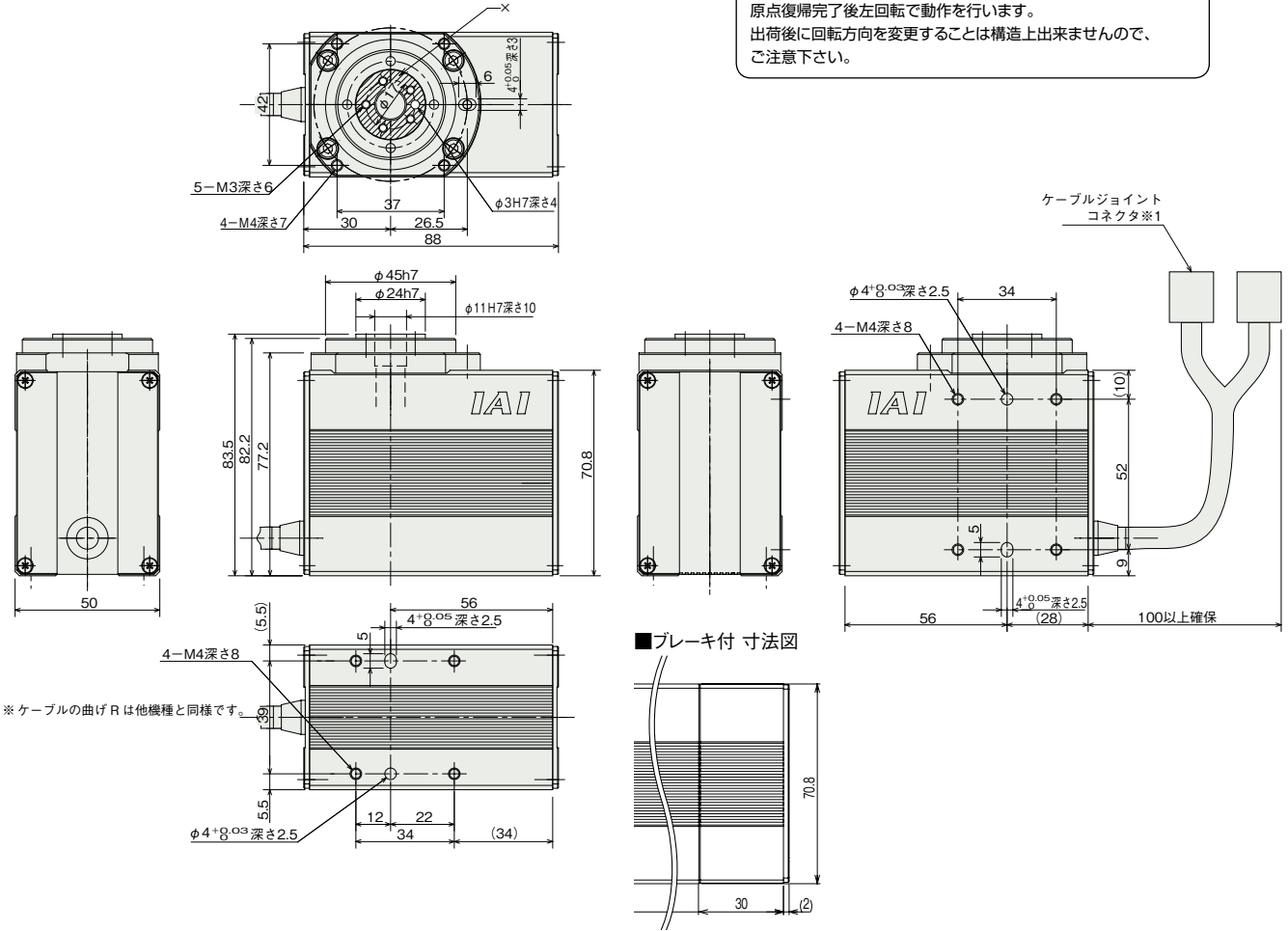
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	± 0.01 度
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTB) / ± 0.05 度以内 (RTBL)
ロストモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
ブレーキ保持トルク	0.4N・m
質量	0.86kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



質量 (kg) 0.86

①適応コントローラ

RCP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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWA①-PL②-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI①-②-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-②-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-②-2-4				
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-1-28P①-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

RCP2-RTC/RTCL

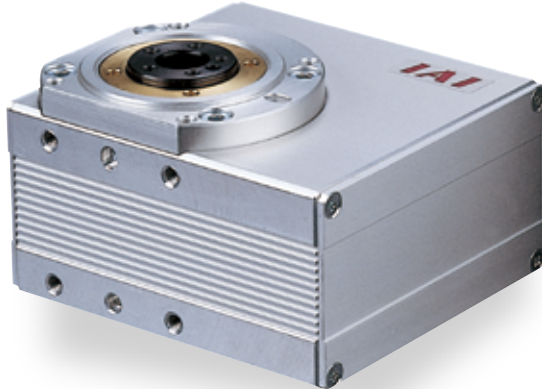
ロボシリンダ ロータリ 中型扁平型タイプ 本体幅 88mm パルスモータ

型式項目	RCP2	—	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: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 (RTC専用) 360:360度 (RTCL専用)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON MSEL	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					

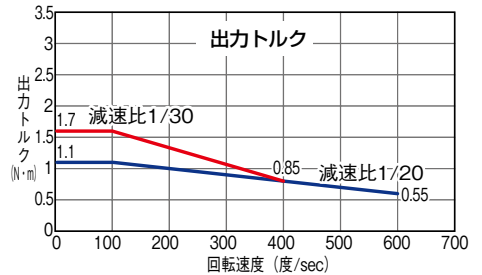
※コントローラは付属しません。



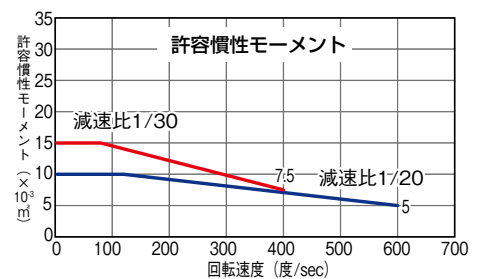
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- 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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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
RTC	330	—
RTCL	360	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	—	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
シャフトアダプタ	SA		—
ケーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

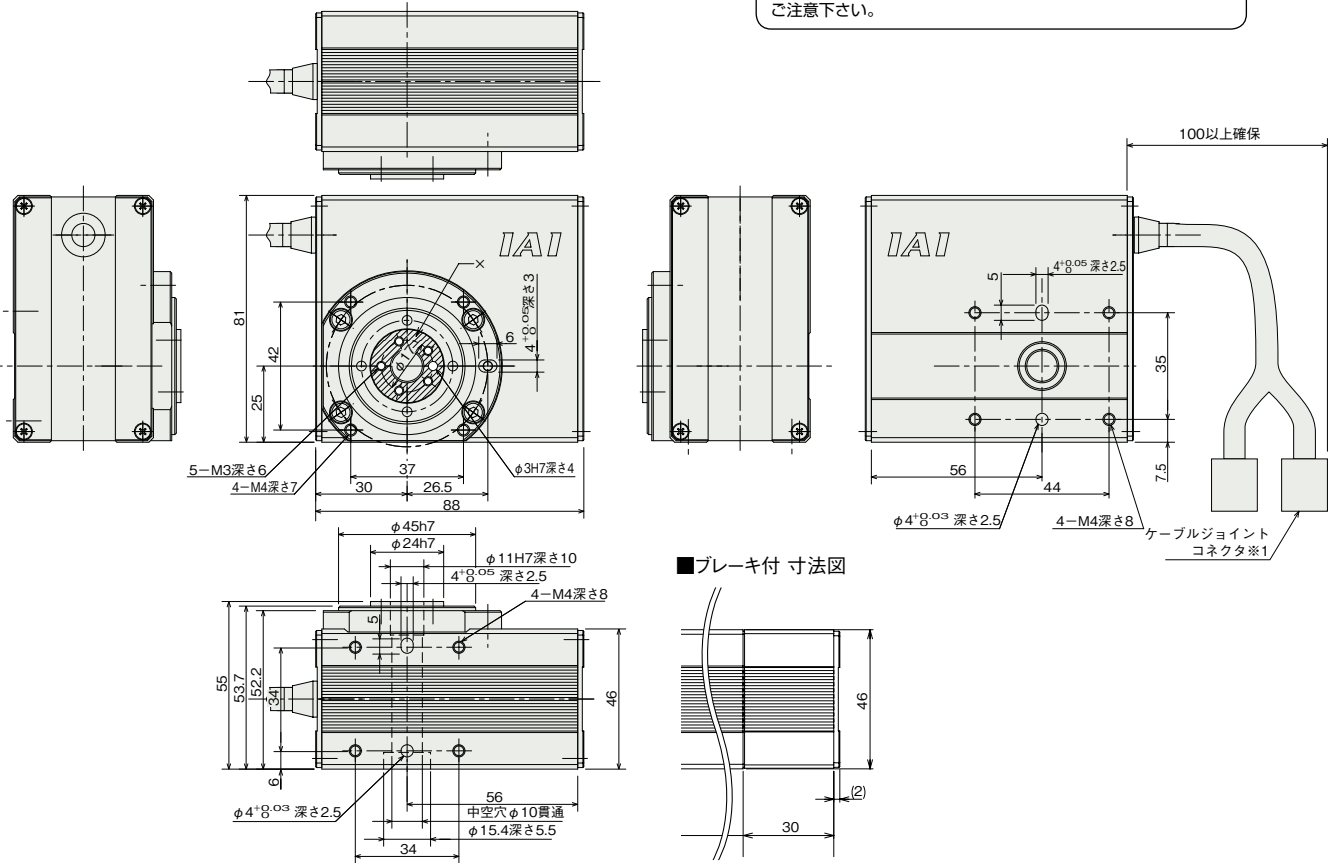
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	± 0.01 度
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTC) / ± 0.05 度以内 (RTCL)
ロストモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
ブレーキ保持トルク	0.4N・m
質量	0.92kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも
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。



質量 (kg) 0.92

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCN-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-②-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWA-PL①-②-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI①-②-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-②-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-②-2-4				
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-1-28P①-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE, MSEP					

※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 N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

RCP2-RTBB/RTBBL

ロボシリンダ ロータリ 大型縦型タイプ 本体幅 76mm ハルスモータ

■型式項目	RCP2	—	□	—	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:ハルスモータ 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/MCON MSEL	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										

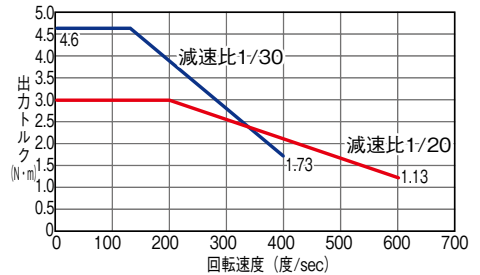
※コントローラは付属しません。



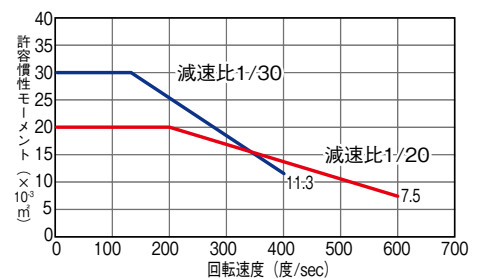
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- POINT** 選定上の注意
- (1) 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。
 - (2) 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。
 - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - (4) 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。
 - (5) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - (6) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
シャフトアダプタ	SA		—
ケーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

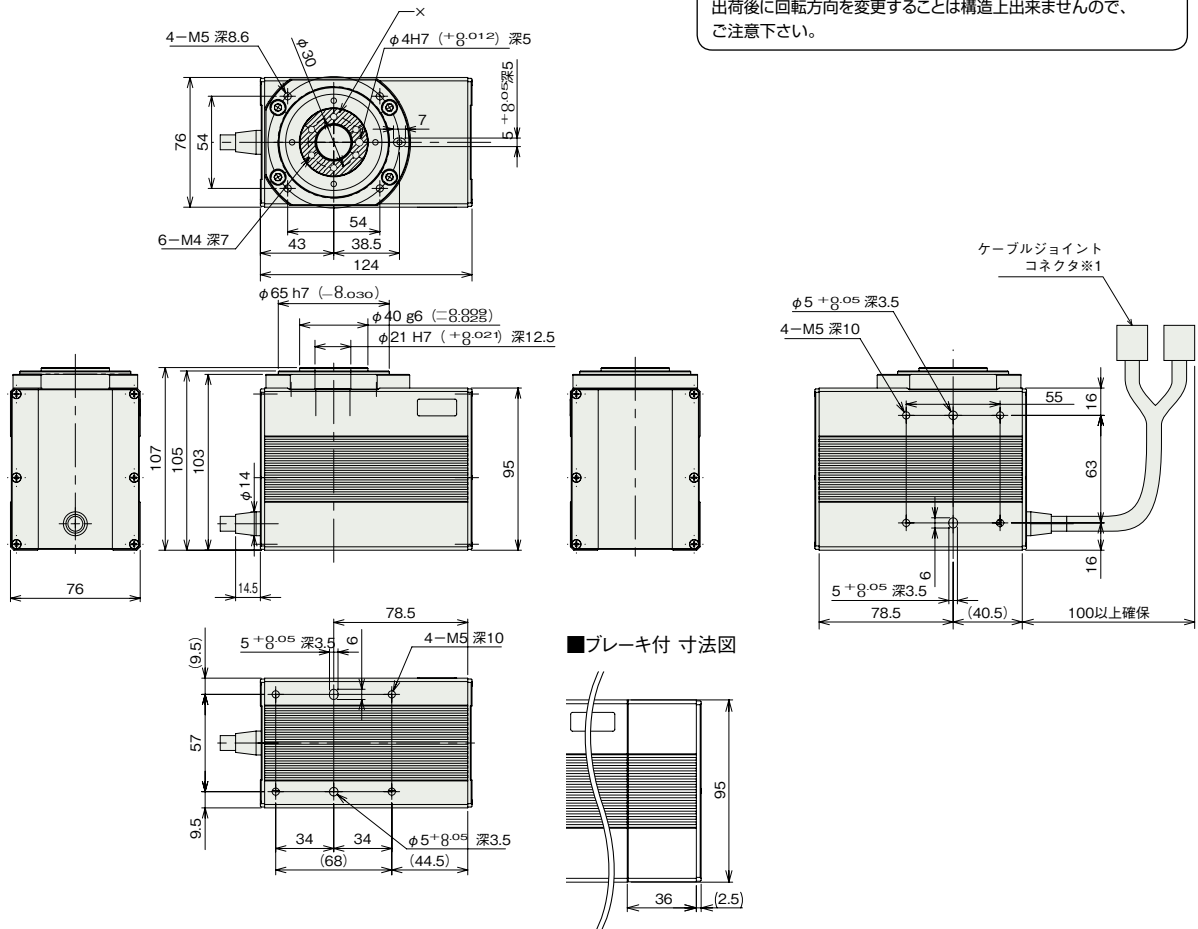
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	± 0.01 度
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTBB) / ± 0.03 度以内 (RTBBL)
ロストモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
ブレーキ保持トルク	2.9N・m
質量	2.3kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



質量 (kg) 2.3

① 適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
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-35PWA-PL①-②-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI①-②-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P①-②-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35P①-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P①-②-2-4				
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-1-35P①-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

RCP2-RTCB/RTCBL

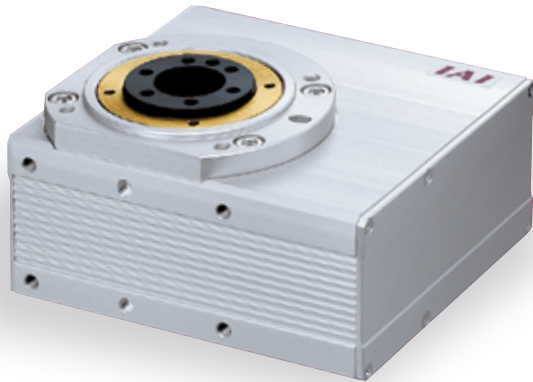
ロボシリンダ ロータリ 大型扁平型タイプ 本体幅 124mm パルスモータ

型式項目	RCP2	—	□	—	I	—	35P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□			
シリーズ	RTCB	:330度回転仕様	タイプ	RTCB	多回転仕様	エンコーダ種類	I:インクリメンタル仕様	モータ種類	35P:パルスモータ	35□サイズ	減速比	20:減速比 1/20 30:減速比 1/30	揺動角度	330:330度 (RTCB専用) 360:360度 (RTCBL専用)	適応コントローラ	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON MSEL	ケーブル長	N:無し P:1m S:3m M:5m	オプション	下記オプション 価格表参照

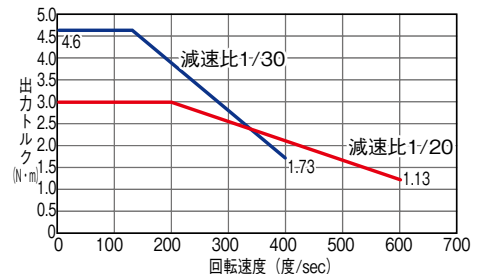
※コントローラは付属しません。
※簡易アプンで使用される場合も型式は「I」になります。



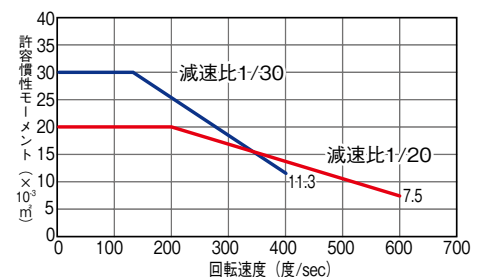
※上記姿勢での設置が可能です。



■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



- POINT**
選定上の注意
- (1)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。
 - (2)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。
 - (3)移動時の定格加速度は 0.3G です。
 - (4)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。
 - (5)ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - (6)許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	(単位は度/s)
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
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
	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)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは裏表紙をご参照下さい。

③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
ブレーキ	B	総合カタログ 参照	—
逆回転仕様	NM		—
シャフトアダプタ	SA		—
ケーブルアダプタ	TA		—

アクチュエータ仕様

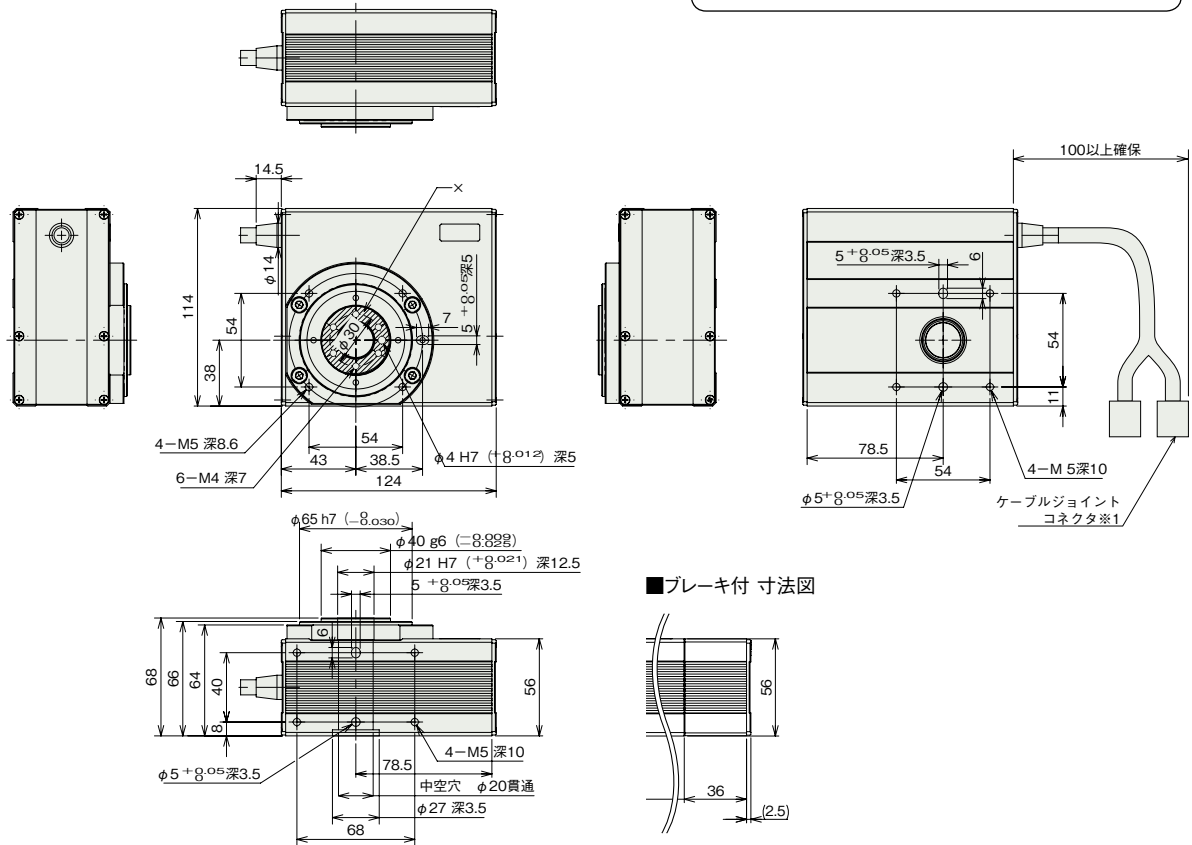
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	± 0.01 度
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTCB) / ± 0.03 度以内 (RTCBL)
ロストモーション	± 0.1 度
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N·m
ブレーキ保持トルク	2.9N·m
質量	2.2kg
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



■ブレーキ付 寸法図

質量 (kg) 2.2

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-0-0	C:8	256点	DC24V	—
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-35PWA-PL①②-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①②-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI①-②-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P①②-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35P①②-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P①②-2-4				
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-1-35P①②-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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 N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

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	—	適応コントローラ	—	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 ※簡易アプソで使 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-CV/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON 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		

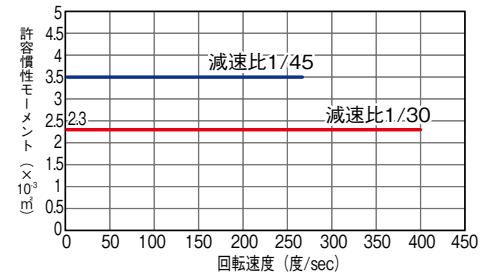
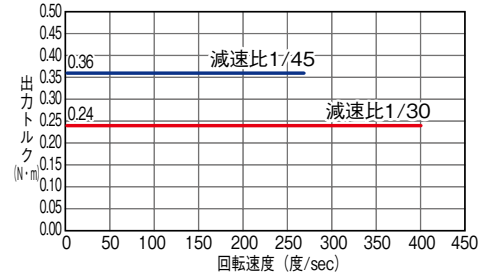
※コントローラは付属しません。



※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。
 - 回転させられるフ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ください。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR/W-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR/W-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR/W-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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	—

③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		—

②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	
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
長さ特殊	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	P1用は標準で ロボット ケーブル
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
		—	

アクチュエータ仕様

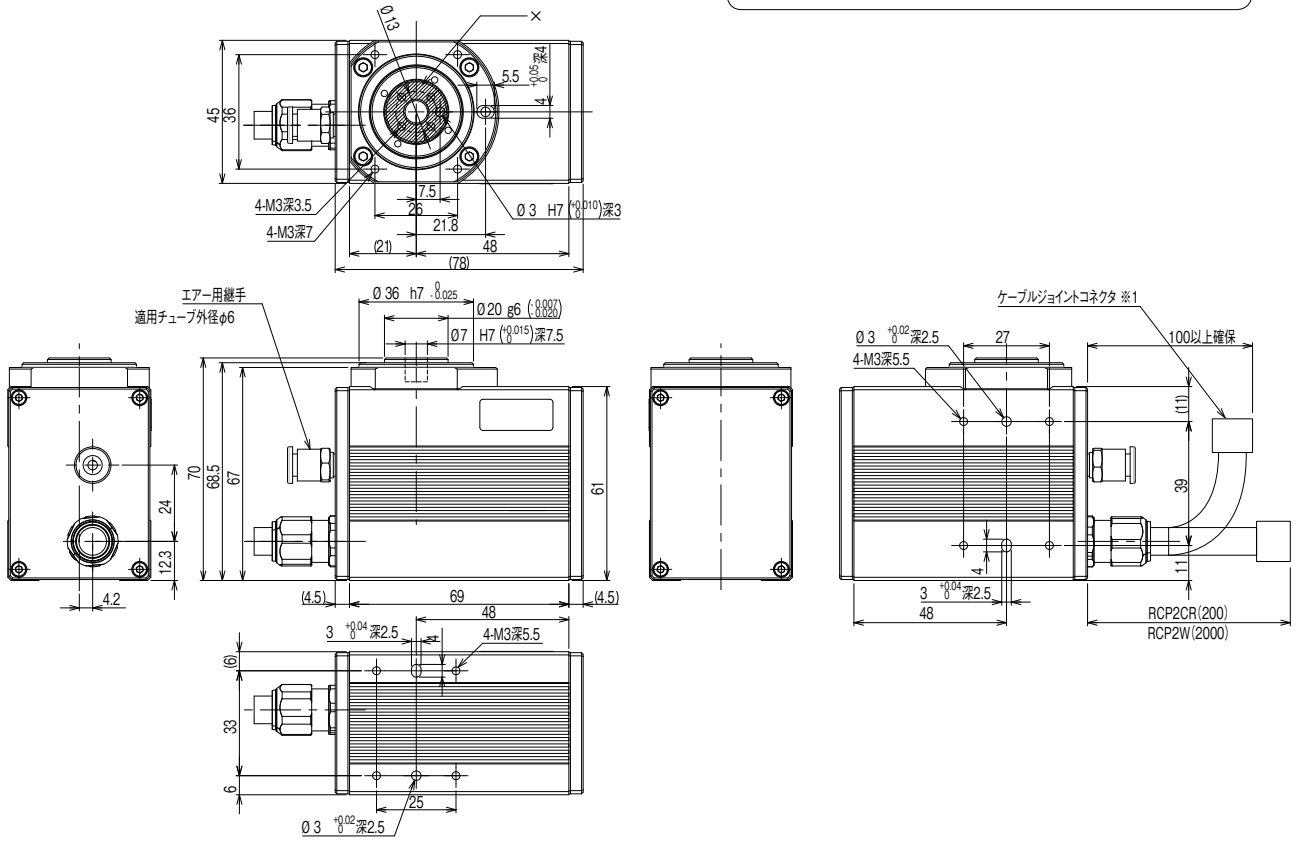
項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.05 度	
原点復帰精度	± 0.05 度以内 (RTBS) / ± 0.05 度以内 (RTBSL)	
ロストモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス10 (Fed規格) クラス2.5相当 (ISO規格)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6	—
エア吸引量	10 NI/min	—
保護等級	—	IP54 相当
エアバージ用配管継手	—	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6
エアバージ流量	—	15 NI/min
質量	0.6kg	



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
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-20PWA-PL④-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-③-0-4				—
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-1-20P④-③-0-4				—
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。

※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

RCP2CR-RTCS/RTCSL

クリーン対応 ロボシリンダ ロータリ 小型扁平型タイプ 本体幅 78mm パルスモータ

RCP2W-RTCS/RTCSL

防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 小型扁平型タイプ 本体幅 78mm 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	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
			RTCS :330度回転仕様 RTCSL :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 (RTCS専用) 360:360度 (RTCSL専用)		P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON 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

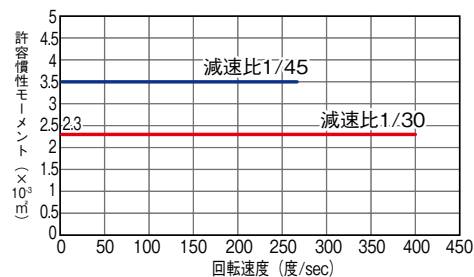
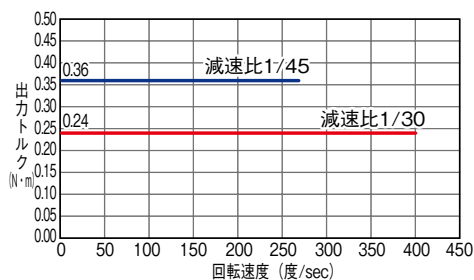
※コントローラは付属しません。



※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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2CR/W-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2CR/W-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2CR/W-RTCSL-I-20P-45-360-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度 (度)	330/360 (度)
1/30	330	400
1/45	360	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
RTCS	330	—
RTCSL	360	—

③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		—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

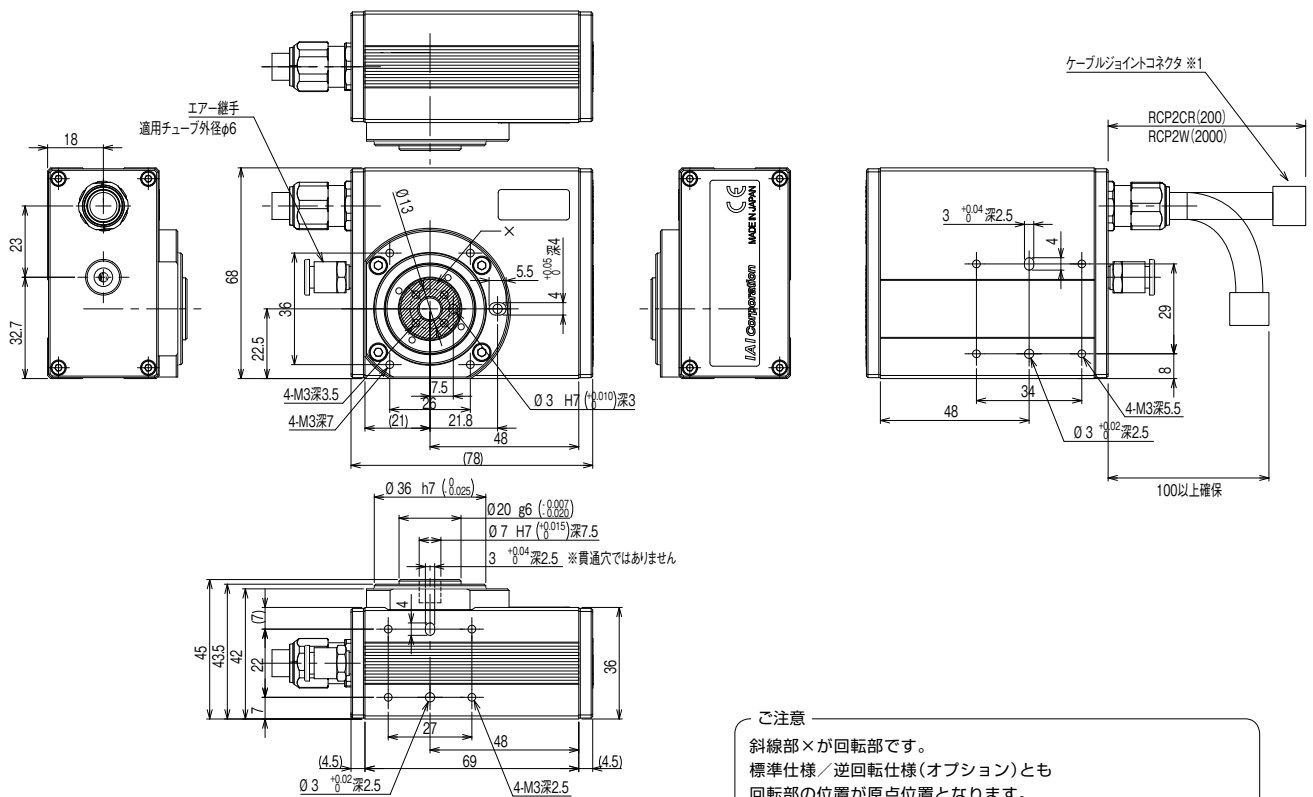
種類	ケーブル記号	標準価格	
		適用コントローラ記号	
		P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	P1用は標準で ロボット ケーブル	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)		—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)		—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)		—
	R16 (16m) ~ R20 (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	± 0.05 度	
原点復帰精度	± 0.05 度以内 (RTCS) / ± 0.05 度以内 (RTCSL)	
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 (Fed規格)	—
	クラス2.5相当 (ISO規格)	—
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
エアパージ流量	—	15 NI/min
質量	0.54kg	



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。



ご注意
 斜線部×が回転部です。
 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
 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。

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256 点	DC24V	—
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-20P④-③-0-0		768 点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500 点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000 点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-③-0-4				
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-1-20P④-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくは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

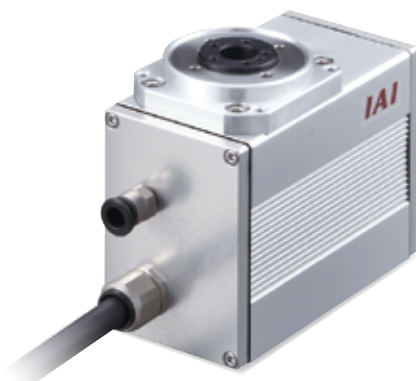
防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 中型縦型タイプ 本体幅 50mm パルスモータ

■型式項目	RCP2CR RCP2W	—	—	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					
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/MCON 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						

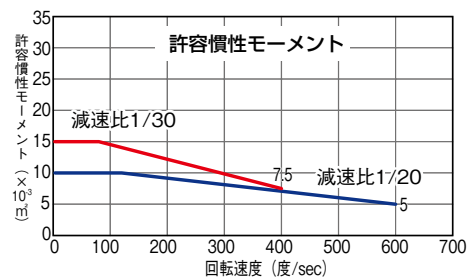
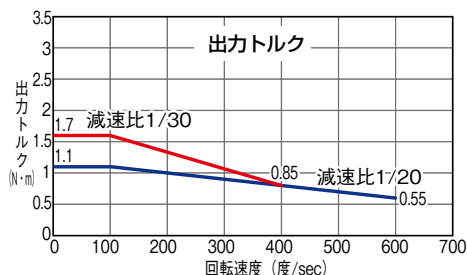
※コントローラは付属しません。



※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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR/W-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR/W-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR/W-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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	—

②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)	—	
	—	—	

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
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

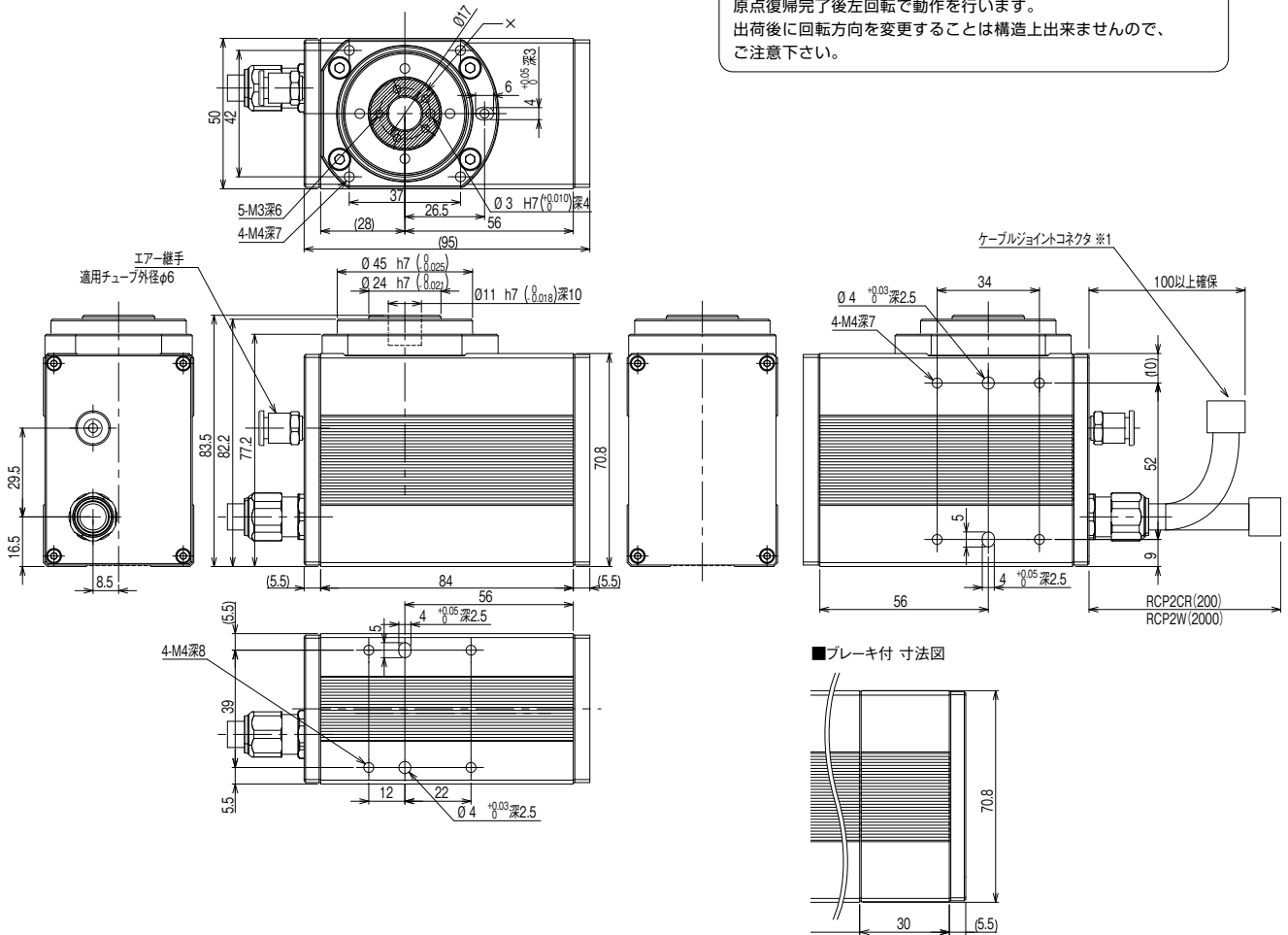
項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	—
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	—
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTB) / ± 0.05 度以内 (RTBL)	—
ロストモーション	± 0.1 度	—
許容スラスト荷重	50N	—
許容負荷モーメント	3.9N・m	—
ブレーキ保持トルク	0.4N・m	—
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス10 (Fed規格)	—
—	クラス2.5相当 (ISO規格)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6	—
エア吸引量	15 NI/min	—
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φ6
エアパージ流量	—	20 NI/min
質量	0.96kg	



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
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-28P④-③-0-0		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		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 ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P④-③-0-4				
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-1-28P④-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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 N (NPN仕様) もしくは 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 95mm パルスモータ

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 95mm 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

RTC :330度回転仕様
RTCL:多回転仕様

I:インクリメンタル仕様
※簡易アプソで使用する場合は型式は「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 (RTC専用)
360:360度 (RTCL専用)

P1:PCON-CY/PL/PO/SE
PSEL
P3:PCON-CA
PMEC/PSEP
MSEP/MCON
MSEL

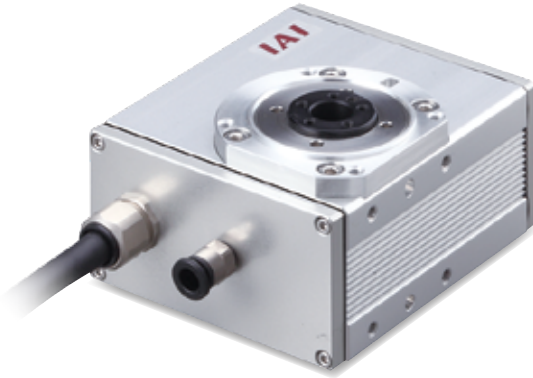
N:無し
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:長さ指定
R□□:ロボットケーブル

NM:逆回転仕様
SA:シャフトアダプタ
TA:テーブルアダプタ

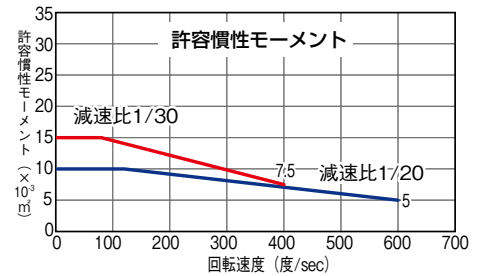
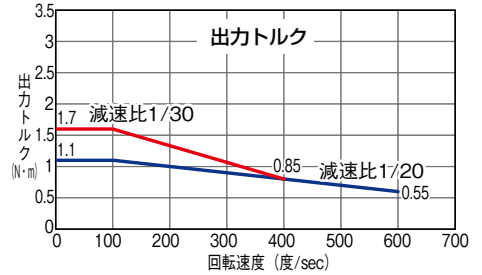
※コントローラは付属しません。



※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。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ください。
 - 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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2CR/W-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2CR/W-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2CR/W-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

減速比	揺動角度	
	330/360 (度)	最高速度 (度/s)
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
RTC	330	—
RTCL	360	—

②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)	—	
	—	—	

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
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

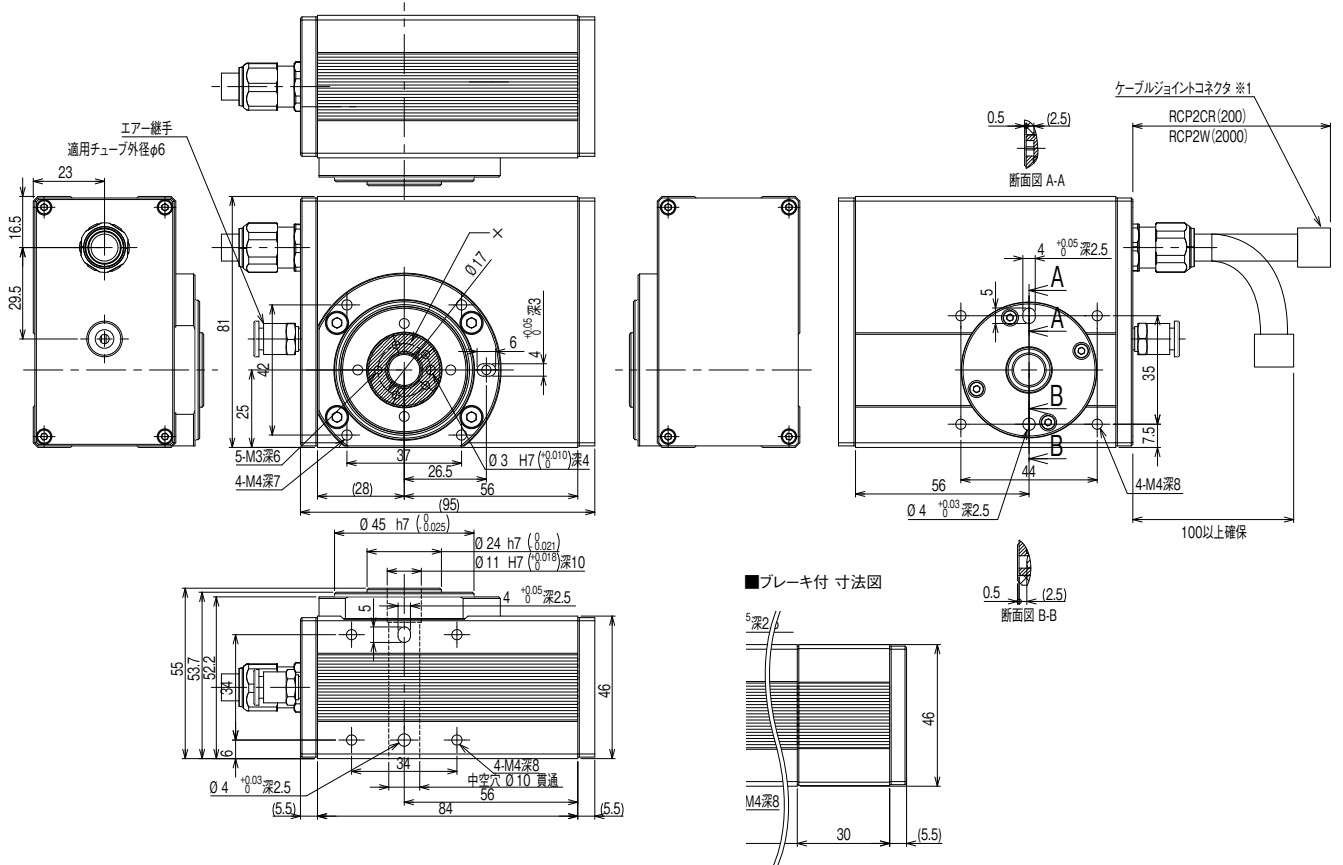
項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTC) / ± 0.05 度以内 (RTCL)	
ロスモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
ブレーキ保持トルク	0.4N・m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス10 (Fed規格) クラス2.5相当 (ISO規格)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ6	—
エア吸引量	15 NI/min	—
保護等級	—	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φ6
エアパージ流量	—	20 NI/min
質量	1.04kg	



※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも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。



①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジショナタイプ 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-28PWA④-PL⑤-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P④-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI①-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P④-①-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P④-③-0-4				—
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-1-28P④-③-0-4				—
その他接続可能機種		PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP				

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。
 ※⑤ N (NPN仕様) もしくは 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

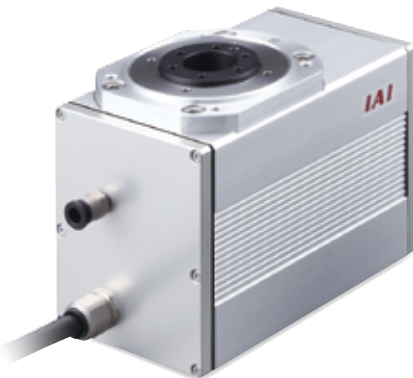
防塵防滴対応 ロボシリンダ ロータリ 大型縦型タイプ 本体幅 76mm パルスモータ

■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 ※簡易アプソ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/MCON 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										

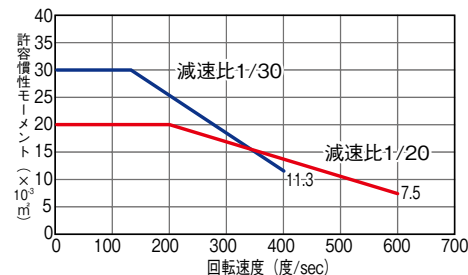
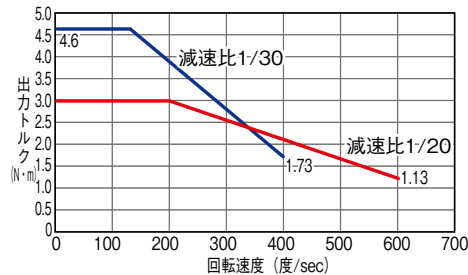
※コントローラは付属しません。



※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。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ください。
 - 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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR/W-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR/W-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR/W-RTBBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

揺動角度 (度)	最高速度 (度/s)	
	減速比	330/360 (度)
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
RTBB	330	—
RTBBL	360	—

②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)	—	
	—	—	

③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
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
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

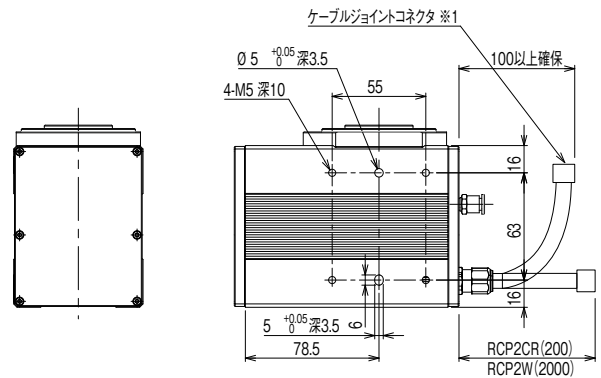
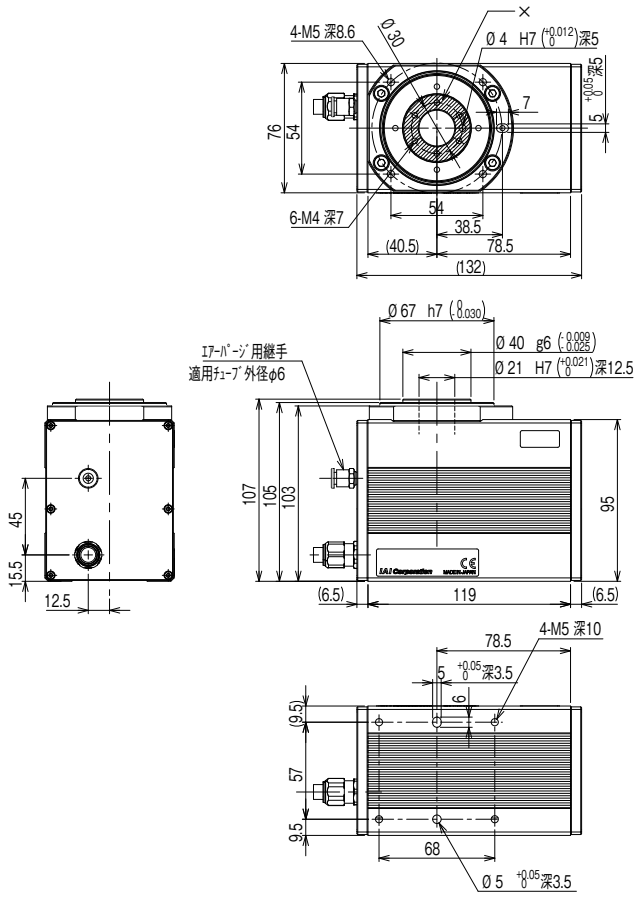
項目	内容	
	クリーン対応	防塵防滴対応
駆動方式	ハイボイドギヤ	
繰返し位置決め精度	± 0.01 度	
原点復帰精度	± 0.01 度以内 (RTBB) / ± 0.03 度以内 (RTBBL)	
ロスモーション	± 0.1 度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N·m	
ブレーキ保持トルク	2.9N·m	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)	
クリーン度	クラス10(Fed規格)	—
	クラス2.5相当(ISO規格)	—
エア吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ径φ 6	—
エア吸引量	20 NI/min	—
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
エアパージ流量	—	40 NI/min
質量	2.5kg	



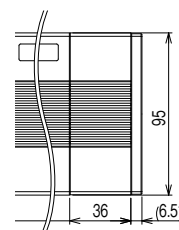
※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。

ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。



■ブレーキ付 寸法図



①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL①②-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P①-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P①-①-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35P①-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P①-①-2-4				
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-1-35P①-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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 N (NPN仕様) もしくは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 132mm パルスモータ

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 132mm パルスモータ

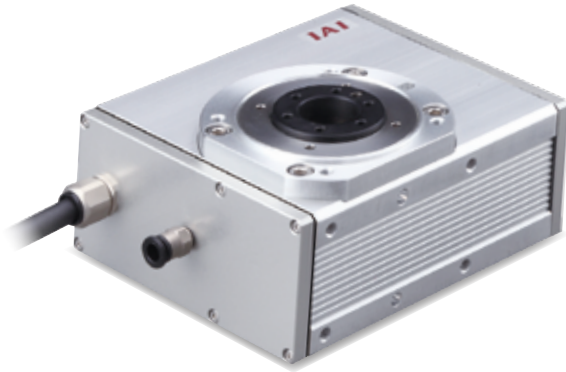
■型式項目 RCP2CR RCP2W シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 揺動角度 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

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: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 (RTCB専用)
360:360度 (RTCBL専用)
P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL
P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MCON 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

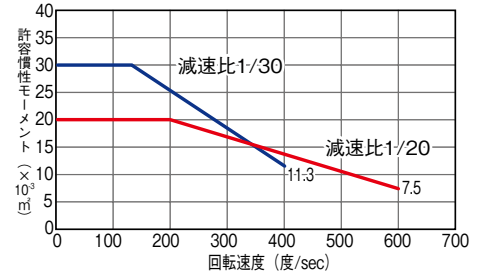
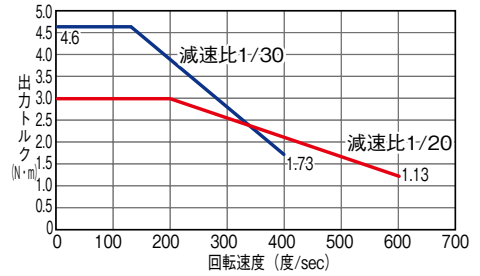
※コントローラは付属しません。



※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。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ください。
 - 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。
 - ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

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)
RCP2CR/W-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2CR/W-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2CR/W-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2CR/W-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③	1/30	4.6	0.03	

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

■減速比と最高速度

揺動角度	330/360 (度)	
	減速比	最高速度
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
RTCB	330	—
RTCBL	360	—

②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)	—	

③オプション価格表 (標準価格)

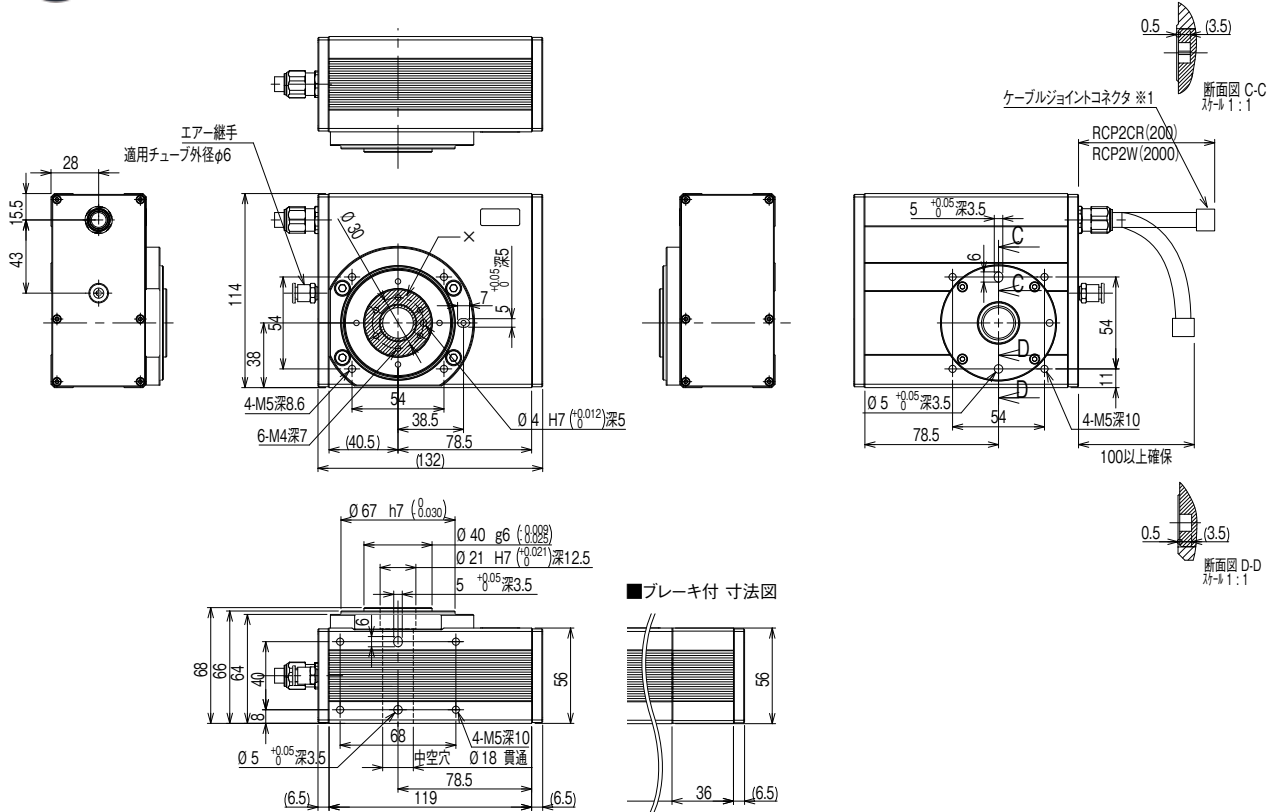
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	総合カタログ参照	—
逆回転仕様	NM		—
シャフトアダプタ	SA		—
テーブルアダプタ	TA		—

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	
ブレーキ保持トルク	2.9N·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 (Fed規格)	—
	クラス2.5相当 (ISO規格)	—
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
エアパージ流量	—	40 NI/min
質量	2.4kg	



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、裏表紙をご参照下さい。



ご注意

斜線部×が回転部です。
標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも
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。

①適応コントローラ

RCP2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 ネットワーク仕様		MCON-C-①-②-③-0-0	C:8	256点	DC24V	—
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P④-①-2-0	1	512点		—
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL④-2-0		—		—
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P④-③-0-0		768点		—
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	2	1500点	単相 AC 100V ~ 230V	—
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P④-①-2-4	4	30000点		—
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35P④-③-0-4				
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P④-①-2-4				
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-1-35P④-③-0-4				
その他接続可能機種	PSEP、PMEC、PCON-CY/PL/PO/SE、MSEP					

※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:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。

※⑤ N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号


アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル型式一覧表

縦軸のアクチュエータと横軸のコントローラを接続するケーブルの型式が表に掲載されています。
 ケーブルの配線内容、寸法図は総合カタログをご参照ください。
 なお、型式中の□□□はケーブル長さを記入します。最長20mまで対応が可能です。例) 080=8m

接続アクチュエータ		ケーブル種類	接続コントローラ			
			PMEC/PSEP	MSEP	PCON-CA	PCON-CY/SE/PL/PO PSEL
RCP2	RTBS/RTCS	モータエンコーダ一体型 ロボットケーブル	CB-RPSEP-MPA□□□			CB-PCS-MPA□□□
		モータケーブル	—			CB-RCP2-MA□□□
	RTB/RTC/ RTBB/RTCB	エンコーダケーブル	—			CB-RCP2-PB□□□
		エンコーダロボットケーブル	—			CB-RCP2-PB□□□-RB
		モータエンコーダ一体型 ロボットケーブル	CB-PSEP-MPA□□□			—
RCP2CR RCP2W	RTBS/RTCS RTB/RTC/ RTBB/RTCB	モータエンコーダ一体型 ロボットケーブル	—			CB-PCS2-MPA□□□
		モータエンコーダ一体型 標準ケーブル	CB-CAN-MPA□□□			—
		モータエンコーダ一体型 ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□-RB			—

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

 **0800-888-0088**
 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)

(*上記フリーダイヤ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 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曾根崎新地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 愛媛県松山市柳味4-9-22 フォレスト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 熊本市中心区神水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/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。