

RCP6-RTCKSRE RCP6-RTCKSRI

バッテリーレスアプソ
スライド
2ツ爪
ソレノイド
グリップ
モーター
折返し
本体幅
40mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP6 - **360** - **4** - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSRE	折返し型/外径把持	360° 360度	4mm (片側2mm)	P3 PCON	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様)	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
RTCKSRI	折返し型/内径把持			P5 RCON	N ドライバーボックスなし		



本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し 有り	- -

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
(注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です

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)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。

- POINT**
選定上の注意
- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
 - 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
 - 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-295ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
 - 回転速度が低速 (120度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
 - 選定方法は1-311ページをご参照ください。
 - コントローラーの高出力設定は無効のみです。

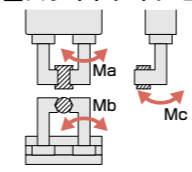
メインスペック

項目	内容
減速比	1/4
最大トルク (N・m)	0.29
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

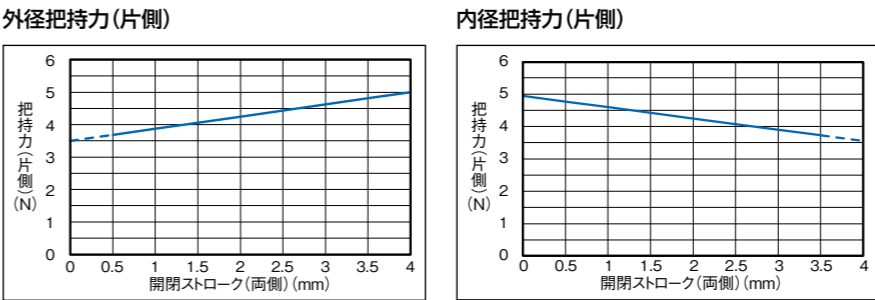
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロストモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下 Ma : 0.62N・m Mb : 0.62N・m Mc : 0.99N・m
静的許容モーメント	150N
許容スラスト荷重	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
使用周囲温度・湿度	IP20
保護等級	4.9m/s ²
耐振動・耐衝撃	CEマーク、RoHS指令
海外対応規格	納期 ホームページ [納期照会] に記載
納期	

(注3) 1G≒9807度/s² CPM : Cycle Per minute

■スライドタイプモーメント方向

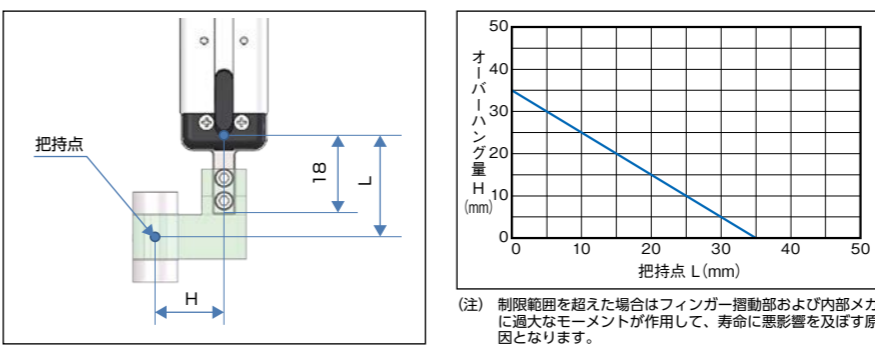


把持力と開閉ストロークの相関図

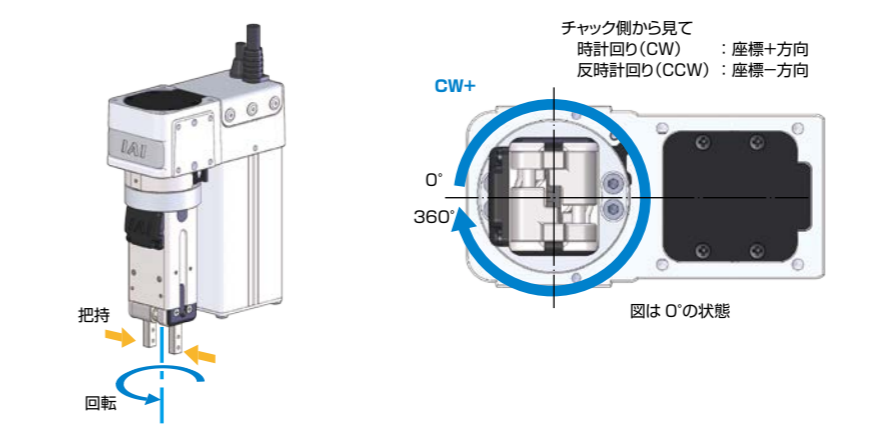


把持点距離の確認

フィンガー (IT) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

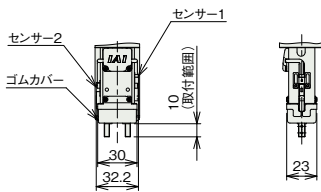
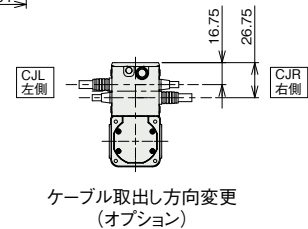
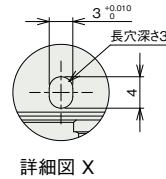
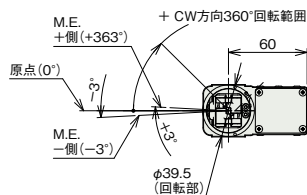
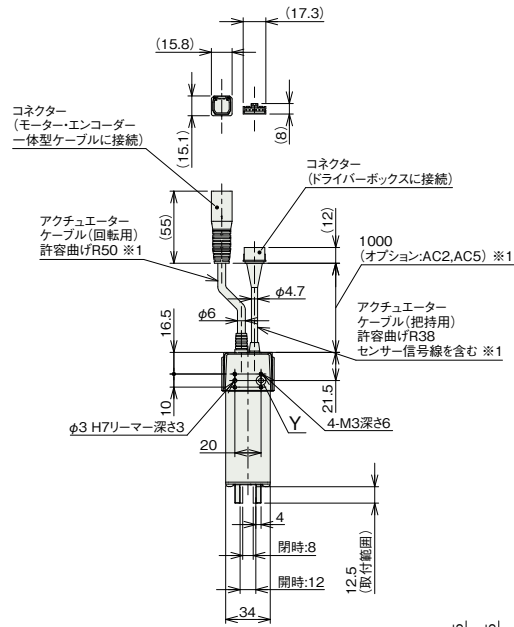
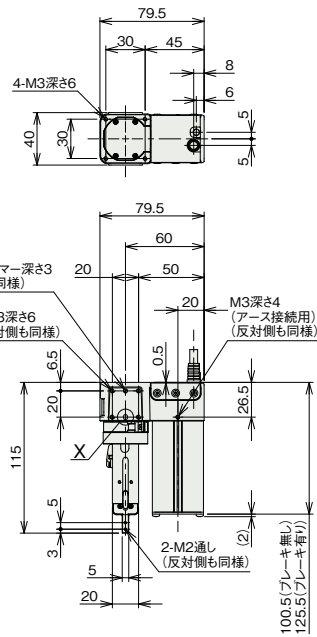


回転と把持

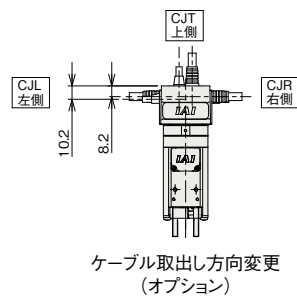
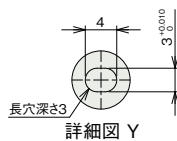


※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/ AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.-側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド



チャック部(オプション)
・センサー1個仕様(センサー1のみ)
・センサー2個仕様
・ゴムカバー仕様



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.68kg
	ブレーキ有り	0.74kg

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。把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-295ページをご確認ください。

名称	外形	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							
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								SSN	ECM										
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。