

RCP6-RTFML

免电池
绝对型

中空

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP6	-	RTFML	-	WA	-	42P	-	30	-	360	-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 免电池绝对型		马达种类 脉冲马达 42□尺寸		减速比 30 减速比 1/30		转动角度 360 ±180度		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL		电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆		选项 请参考下述选项		



(注) 上图为马路上折返规格 (ML)。

选项

名称	选项记号	参考页
电缆出线方向 (左侧) (注1)	A1	5-281
电缆出线方向 (上侧) (注1)	A2	5-281
电缆出线方向 (右侧) (注1)	A3	5-281
刹车	B	5-281
马达左折返 (注1) (注2)	ML	5-285
马达右折返 (注1) (注2)	MR	5-285
马路上折返 (注1) (注2)	MT	5-285

(注1) 各出线方向请参考“尺寸图”。
(注2) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。



- (1) “主要规格”中的最大扭矩用低速动作时的最大值表示。输出扭矩根据速度发生变化。详细内容请参考“不同速度下的输出扭矩”。
- (2) “主要规格”中的最大允许转动惯量用可旋转的最大转动惯量表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的允许转动惯量”。
- (3) 选型时请按“选型方法 (1-324页~)”进行计算, 并确认使用条件。
- (4) 无法在分度盘模式下使用。
- (5) 控制器只能设为高输出有效。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

主要规格

项目	内容
减速比	1/30
最大扭矩 (N·m)	5.2
速度/加减速速度 (注3)	800
额定加减速速度 (G)	0.3
最高加减速速度 (G)	0.7
刹车	无励磁动作电磁刹车
刹车规格	4.2
刹车保持扭矩 (N·m)	4.2
动作范围 (度)	±180

(注3) 1G≈9807度/s²

旋转型负载力矩方向



项目	内容
驱动方式	同步皮带轮+同步带
重复定位精度	±0.01度
空转值	0.05度
允许推力负荷	600N
允许负载力矩	30N·m
允许转动惯量	0.08kg·m ²
输出轴跳动	0.1mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP40
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	8192 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

不同速度下的输出扭矩

速度(度/s)	输出扭矩
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

(单位为N·m)

不同速度·加速度下的允许转动惯量

速度(度/s)	加减速速度	
	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

(单位为kg·m²)

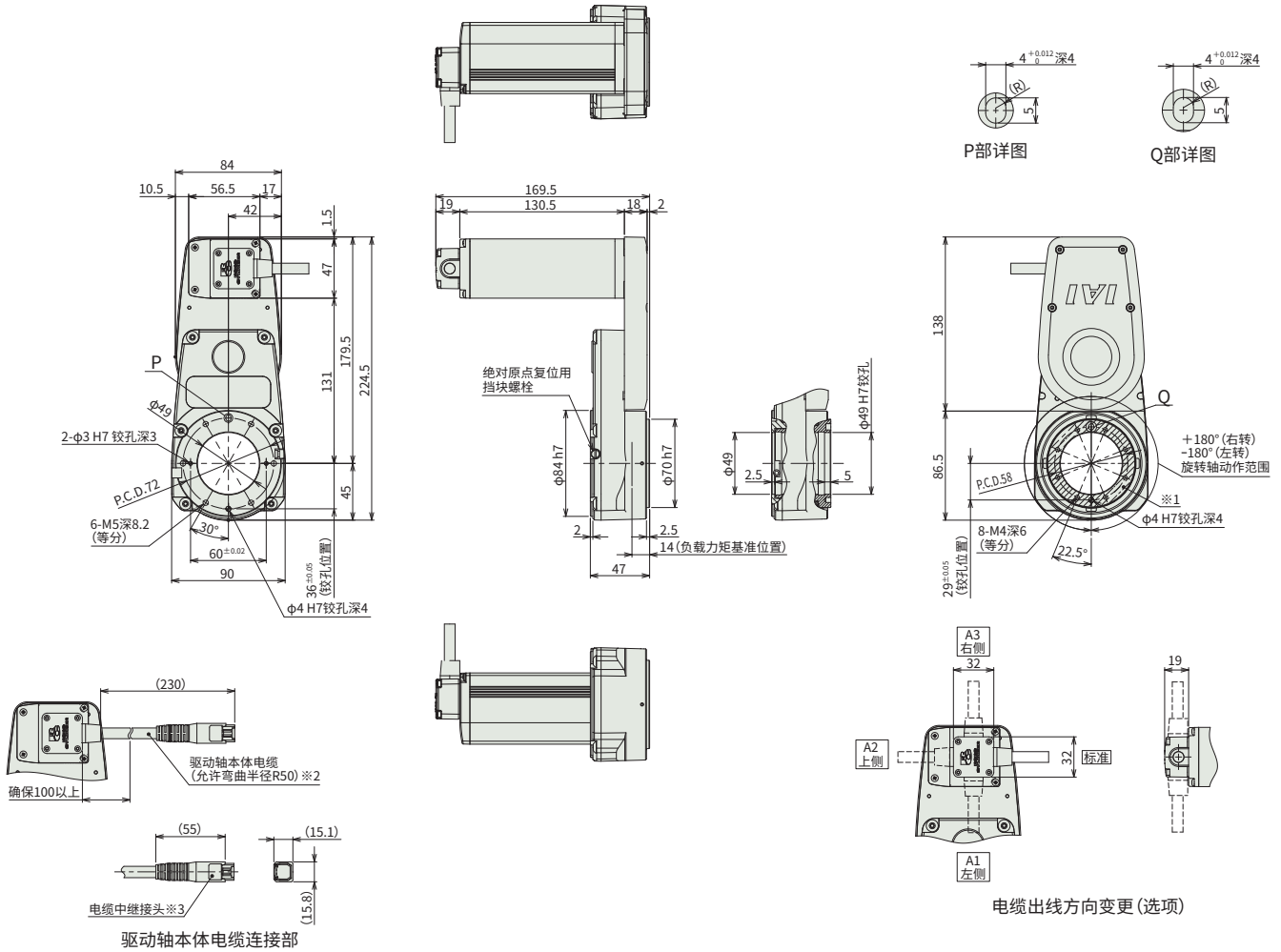
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



■马达上折返规格(MT)

- ※1 斜线部为旋转部。
- ※2 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
- ※3 电缆中继接头连接马达·编码器电缆。

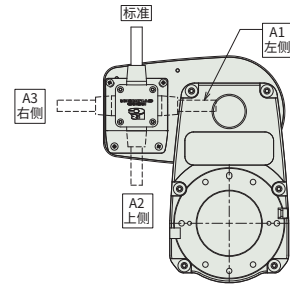
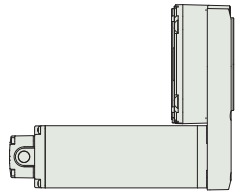
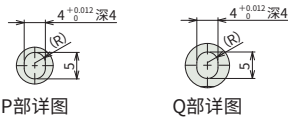


■质量

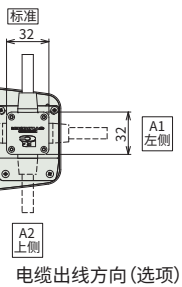
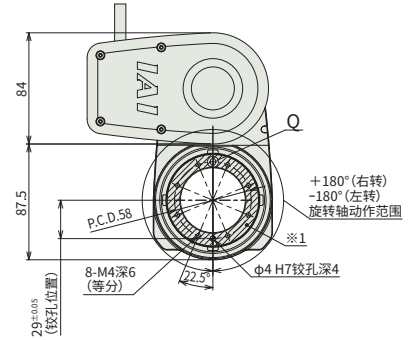
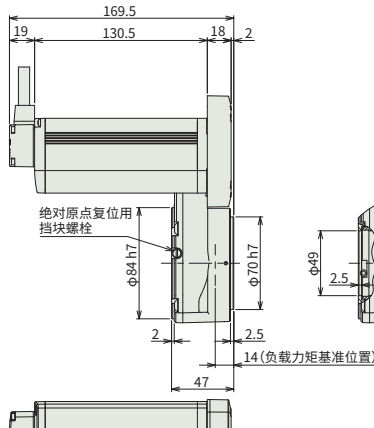
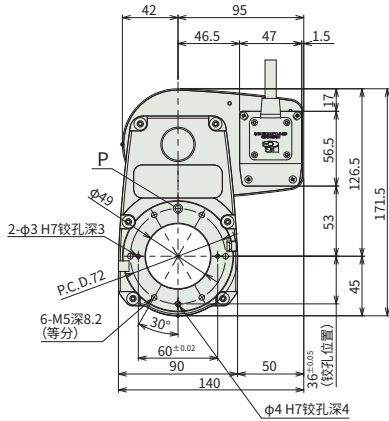
类型		内容
质量	无刹车	2.1kg
	带刹车	2.2kg

■ 马达右折返规格 (MR)

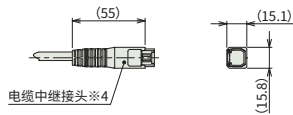
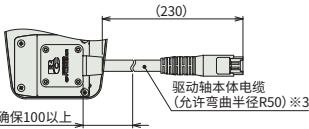
- ※1 斜线部为旋转部。
- ※2 与马达左安装为左右对称形状。
- ※3 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
- ※4 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。



马达左折返 (ML) ※2



电缆出线方向 (选项)



驱动轴本体电缆连接部

■ 质量

类型	内容
无刹车	2.1kg
带刹车	2.2kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MCON-C/CG		8	DC24V	—	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117	
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	●	—	●	—	—	●	●	—	—	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	7-153	
RCON		16		—	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	128	7-25
RSEL		8	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	36000	7-27	

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型