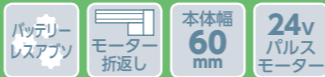


# RCP6-RAA6R

(パルスプレス仕様)



■型式項目

**RCP6 - RRA6R - WA - 42P - 1.5 - P3**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42mmサイズ	1.5 1.5mm	115 115mm 315 315mm (50mmごと)	P3 PCON	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- 連続押付け時間および連続引張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-287 ページをご参照ください。
- ロードセルに関しては 6-112 ページをご参照ください。



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-

## 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	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	-
フランジ (前)	FL	6-107	-
フート金具 (注1、2)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	-

(注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。  
 (注2) 付属する金具の数量については、6-110 ページをご参照ください。  
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-
長さ指定	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)	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル  
 P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)  
 取付け時の注意事項など詳細は 1-89 ページをご参照ください。

## メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 1.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 10
	最高速度 (mm/s) 110
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 10
	最高速度 (mm/s) 110
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3
押付け	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 10
	最高速度 (mm/s) 110
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3
引張り	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 10
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 10
	最高速度 (mm/s) 110
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3
ブレーキ	押付け時最大推力 (N) 600
	引張り時最大推力 (N) 60
ストローク	引張り時最低推力 (N) 60
	引張り最高速度 (mm/s) 10
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kg) 10
ストローク	最小ストローク (mm) 115
	最大ストローク (mm) 315
ストローク	ストロークピッチ (mm) 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロッドモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm、材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度 (注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度 (注7)	±1.0% F.S. (注8)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。  
 (注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。

## 速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
100	10	10
110	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

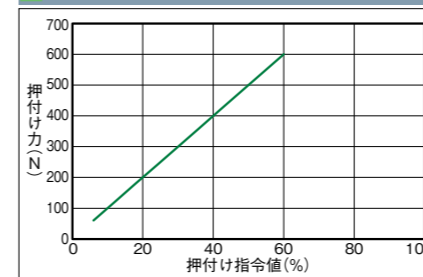
姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
80	10	10

## ストロークと最高速度

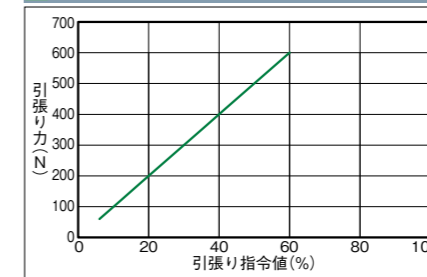
高出力設定	ストローク (mm)				
	115	165	215	265	315
有効	110				
無効	80				

(単位はmm/s)

## 押付け力と押付け指令値の相関図

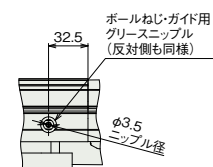
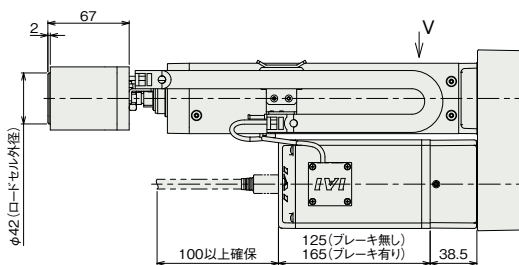
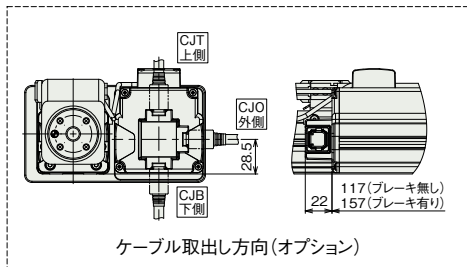


## 引張り力と引張り指令値の相関図

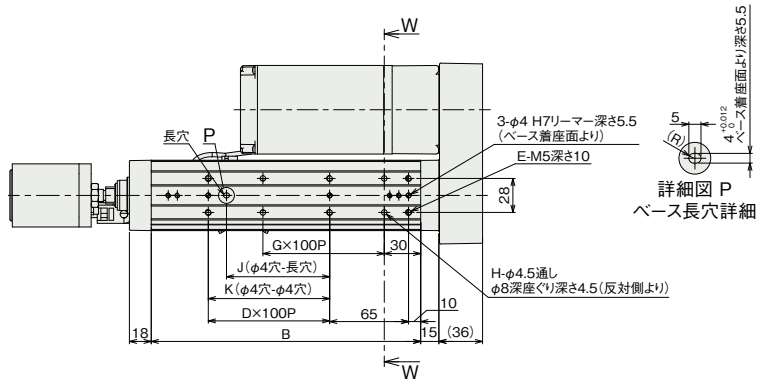
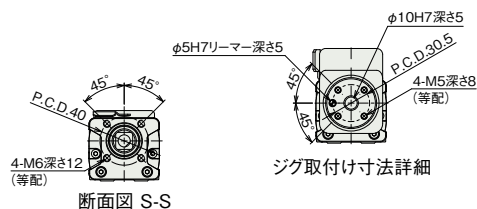
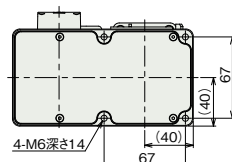
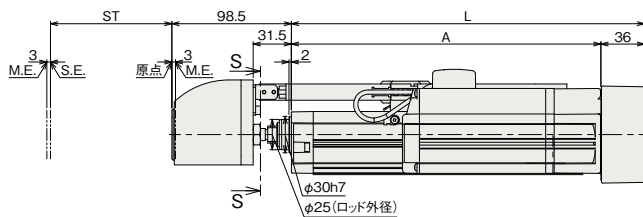
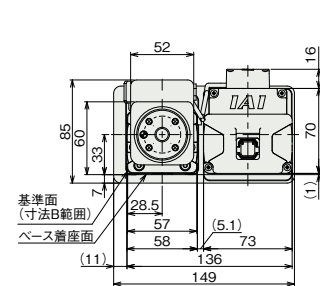


(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

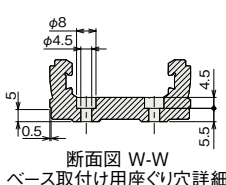
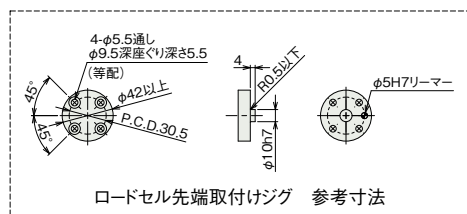
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



矢視 V  
グリース給油口



詳細図 P  
ベース長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	115	165	215	265	315
L	291	341	391	441	491
A	255	305	355	405	455
B	222	272	322	372	422
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	115	165	215	265	315
質量 (kg)					
ブレーキ無し	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9
ブレーキ有り	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1

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。

名称	外観	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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択			ECM							
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-207

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。