

# RCP6-RAA7R

(パルスプレス仕様)



■型式項目

**RCP6 - RRA7R - WA - 56P - [ ] - [ ] - P3 - [ ] - [ ]**

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 (WA | バッテリーレスアプソ) - モーター種類 (56P | パルスモーター 56□サイズ) - リード (4 | 4mm, 2 | 2mm) - ストローク (120 | 120mm, 320 | 320mm (50mmごと)) - 対応コントローラ (P3 | PCON) - ケーブル長 (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         |              |
|------------|--------------|--------------|
|            | リード4 (1000N) | リード2 (2000N) |
| 120        | -            | -            |
| 170        | -            | -            |
| 220        | -            | -            |
| 270        | -            | -            |
| 320        | -            | -            |

## 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)               | -  |
| 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) | -  |
|          |                     |    |

(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)  | 4 2                 |         |
| 水平    | 可搬質量           | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | 10 10   |
|       |                | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | 10 10   |
|       | 速度/加減速度        | 最高速度 (mm/s)         | 160 85  |
|       |                | 定格加減速度 (G)          | 0.3 0.3 |
| 垂直    | 可搬質量           | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | 10 10   |
|       |                | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | 10 10   |
|       | 速度/加減速度        | 最高速度 (mm/s)         | 160 85  |
|       |                | 定格加減速度 (G)          | 0.3 0.3 |
| 押付け   | 押付け時最大推力 (N)   | 1000 2000           |         |
|       | 押付け時最低推力 (N)   | 200 200             |         |
|       | 押付け最高速度 (mm/s) | 10 10               |         |
|       | 引張り時最大推力 (N)   | 1000 2000           |         |
| 引張り   | 引張り時最低推力 (N)   | 200 200             |         |
|       | 引張り最高速度 (mm/s) | 10 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 10               |         |
| ストローク | 最小ストローク (mm)   | 120 120             |         |
|       | 最大ストローク (mm)   | 320 320             |         |
|       | ストロークピッチ (mm)  | 50 50               |         |

| 項目           | 内容                       |
|--------------|--------------------------|
| 駆動方式         | ボールねじ φ12mm 転造C10        |
| 繰返し位置決め精度    | ±0.02mm                  |
| ロストモーション     | 0.1mm以下                  |
| ロッド          | φ30mm、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    | 2000N                    |
| 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           | 水平        |         | 垂直        |         |
|--------------|-----------|---------|-----------|---------|
|              | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |
| リード4 (1000N) | 0         | 10      | 10        | 10      |
|              | 35        | 10      | 10        | 10      |
| リード2 (2000N) | 0         | 10      | 10        | 10      |
|              | 35        | 10      | 10        | 10      |

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

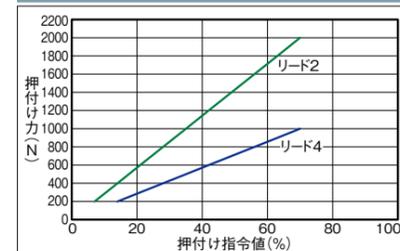
| 姿勢           | 水平        |         | 垂直        |         |
|--------------|-----------|---------|-----------|---------|
|              | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |
| リード4 (1000N) | 0         | 10      | 10        | 10      |
|              | 35        | 10      | 10        | 10      |
| リード2 (2000N) | 0         | 10      | 10        | 10      |
|              | 35        | 10      | 10        | 10      |

## ストロークと最高速度

| リード (mm) | 押付け力 (N) | 引張り力 (N) | ストローク (mm) |     |     |     |     |
|----------|----------|----------|------------|-----|-----|-----|-----|
|          |          |          | 120        | 170 | 220 | 270 | 320 |
| 4        | 1000N    | 有効       |            |     |     |     | 160 |
|          |          | 無効       |            |     |     |     | 115 |
| 2        | 2000N    | 有効       |            |     |     |     | 85  |
|          |          | 無効       |            |     |     |     | 60  |

(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

