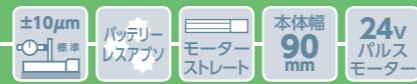


RCP6-RA8C RCP6S-RA8C



■型式項目

シリーズ	RA8C	WA	60P	リード	ストローク	選定コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置		WA バッテリーレスアプソ	60P パルスモーター 60mmサイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	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



- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-295ページをご確認ください。
 - RCP6S（コントローラ内蔵）は、デューティ比70%以下で運転してください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」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。
 - RCON/RSEL接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	20	10 5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30 60 100
	速度/加速度	最高速度(mm/s)	600 300 150
		最低速度(mm/s)	25 13 7
		定格加速度(G)	0.2 0.2 0.1
		最高加速度(G)	0.2 0.2 0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5 40 70
	速度/加速度	最高速度(mm/s)	450 250 150
		最低速度(mm/s)	25 13 7
		定格加速度(G)	0.2 0.2 0.1
		最高加速度(G)	0.2 0.2 0.1
押付け	押付け時最大推力(N)	500 1000 2000	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	10 10 10	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	5 40 70	
	最小ストローク(mm)	50 50 50	
	最大ストローク(mm)	300 300 300	
	ストロークピッチ(mm)	50 50 50	

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA8C		RCP6S-RA8C
		P4	P6	SE
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)	-	-	-

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.2	0.1
0	30	30
240	30	30
270	30	30
300	30	30
360	24	24
420	16	16
450	12	12
480	10	10
510	8	8
540	6	6
600	5	5

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0.2	0.1
0	5	5
50	5	5
100	5	5
150	5	5
180	5	5
200	5	5
240	5	5
300	5	5
360	5	5
400	3	3
420	2.5	2.5
450	2	2

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.2	0.1
0	60	60
150	60	60
200	45	45
240	40	40
300	10	10

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0.2	0.1
0	40	40
88	40	40
100	33	33
110	28	28
120	23	23
130	18	18
140	15	15
150	11	11
160	10	10
170	8	8
180	7	7
190	5	5
200	4	4
220	3	3
250	2	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0.1	0.05
0	100	100
90	100	100
120	100	100
130	90	90
140	75	75
150	60	60

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0.1	0.05
0	70	70
48	70	70
60	50	50
70	35	35
80	25	25
90	20	20
100	15	15
120	10	10
150	2	2

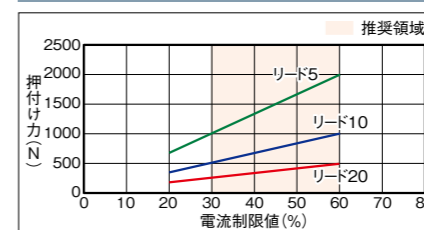
ストロークと最高速度

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	600 <450>
10	300 <250>
5	150

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命

