

RCP6-RRA6R RCP6S-RRA6R



■型式項目

シリーズ	RRA6R	WA	42P	リード	ストローク	対応コントローラ/V0タイプ	ケーブル長	オプション
コントローラ別置		バッテリーレスアプソ	42P	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	65 65mm 415 415mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
 - 「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」をご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご確認ください。
 - 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」をご確認ください。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) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は 1-306 ページをご確認ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-287 ページをご確認ください。

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
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

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 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
フレキシ (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601 ページ)」をご確認ください。
(注2) 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。

メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
水平	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
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 (kgf)	1.5	4	10	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	65	65	65	65	
	最大ストローク (mm)	415	415	415	415	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RRA6R			RCP6S-RRA6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	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)	-	-	-	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	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)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は 1-89 ページをご確認ください。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は 1-23 ページをご確認ください。

■高出力設定有効 (パワーモード) 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。空欄は動作不可となります。

姿勢	加速度 (G)								
	水平			垂直			垂直		
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5		
800	4	3				1	1		

■高出力設定無効 (省エネモード) 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。

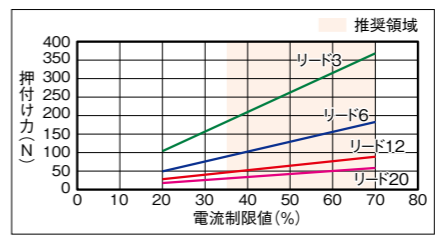
姿勢	加速度 (G)								
	水平			垂直			垂直		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3	0.7	0.3	0.3
0	6	5	1						
160	6	5	1						
320	6	5	1						
480	4	3	1						
640	3	1	0.5						

ストロークと最高速度

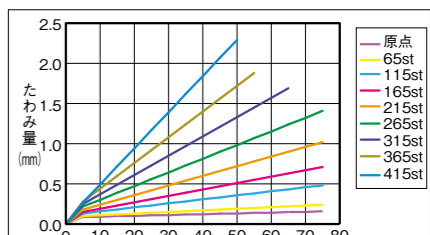
リード (mm)	接続		65~365 (50mmごと)		415 (mm)	
	高出力有効	高出力無効	最高速度 (mm/s)	最高速度 (mm/s)	最高速度 (mm/s)	最高速度 (mm/s)
20	有効	無効	800	700	450	225
	有効	無効	640	500	250	125
12	有効	無効	700	450	250	125
	有効	無効	500	250	125	62
6	有効	無効	450	250	125	62
	有効	無効	250	125	62	31
3	有効	無効	225	125	62	31
	有効	無効	125	62	31	15

(単位:mm/s)

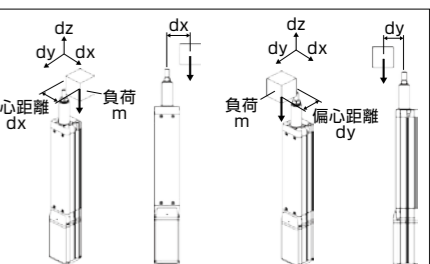
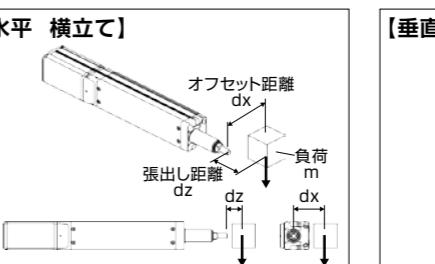
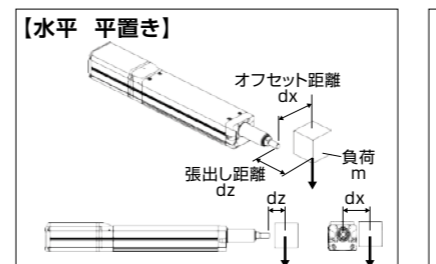
押付け力と電流制限値の相関図



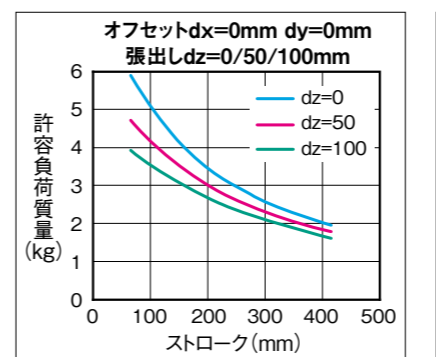
ロッドたわみ量 (参考値)



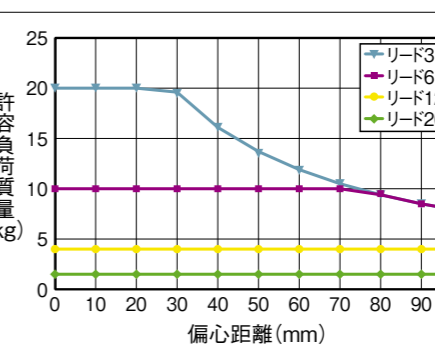
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■垂直



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

