

RCP6W-RA7R RCP6SW-RA7R



■型式項目

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	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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。



- 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「押付け力と電源制限値の相関図」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。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 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。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵の RCP6SW にはフィードバックツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにフィードバックツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - 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	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
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
アクチュエーターケーブル長 2m	指定なし	7-726	-
アクチュエーターケーブル長 5m	AC5	7-726	-
アクチュエーターケーブル長 10m	AC10	7-726	-
アクチュエーターケーブル長 15m	AC15	7-726	-
ブレーキ	B	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-726	-
フランジ	FL	7-728	-
フット金具	FT	7-730	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-733	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-733	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-733	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-733	-
原点逆仕様	NM	7-734	-
Tスロットナットバー	NTB	7-735	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-742 ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容		
	16	8	4
リード	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50 60 80
	水平	最高速度 (mm/s)	420 350 140
		最低速度 (mm/s)	20 10 5
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8 18 28
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420 280 140
		最低速度 (mm/s)	20 10 5
		定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	273 547 1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	8 18 28	
ストローク	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	RCP6W-RA7R			RCP6SW-RA7R		
		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) ~ X18(18m)	-	-	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R18(18m)	-	-	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が 20m 以下になるように選択してください。
(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) 環境温度が 5℃ を超える場合 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。

リード 16

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード 8

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード 4

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効 (パワーモード) 環境温度が 5℃ 以下の場合 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 16

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード 8

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード 4

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

ストロークと最高速度

■環境温度が 5℃ を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位:mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が 5℃ 以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位:mm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



