

# RCP6W-RRA4R RCP6SW-RRA4R



■型式項目

シリーズ	RRA4R	WA	35P	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類 WA   バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35サイズ	10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	50   50mm 400   400mm (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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 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。
  - 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」をご参照ください。
  - 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。
  - 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にはテーピング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テーピングツールを接続し、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	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

## 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(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	-
フランジ	FL	7-728	-
フット金具	FT	7-730	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-727	-
先端アダプター(離ねじ)	NFA	7-733	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-733	-
モーター上折返し仕様(注1)	MT	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		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量(注2)	11	23 40
	最大可搬質量(kg)	525	350 175
	最高速度(mm/s)	13	7 4
	最低速度(mm/s)	0.3	0.3 0.5
垂直	可搬質量	1	1 1
	最大可搬質量(kg)	2	4 10
	最高速度(mm/s)	435	350 150
	最低速度(mm/s)	13	7 4
押付け	定格加減速度(G)	0.5	0.5 0.5
	最高加減速度(G)	0.5	0.5 0.5
	押付け時最大推力(N)	77	155 310
	押付け最高速度(mm/s)	20	20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	2	4 10
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50 50
	最大ストローク(mm)	400	400 400
	ストロークピッチ(mm)	50	50 50

(注2) 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	RCP6W-RRA4R		RCP6SW-RRA4R	
		P3	P5	SE	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)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	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ページをご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0度	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65(IEC60529/JIS0920)	
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ュート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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ページをご参照ください。

■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10

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1.5	1	1	1	
525		4	1						

### リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

### リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■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10

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1.5	1	1	1	

### リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

### リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	

## ストロークと最高速度

リード (mm)	50~350 (50mmごと)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

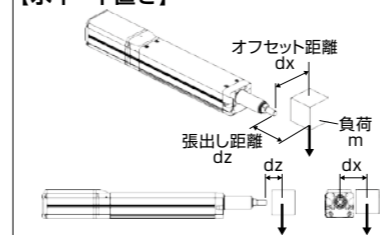
## 環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105

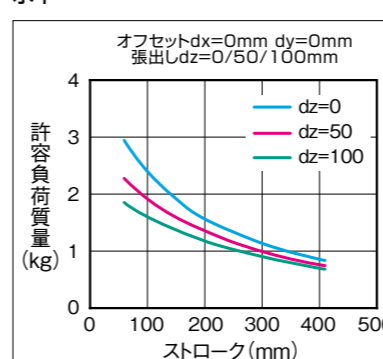
(単位はmm/s)

## ロッド先端許容負荷質量

### 【水平 平置き】

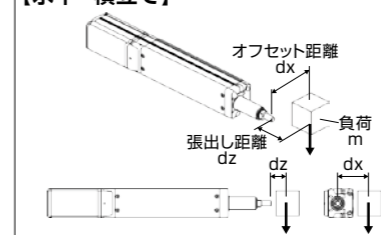


### 水平

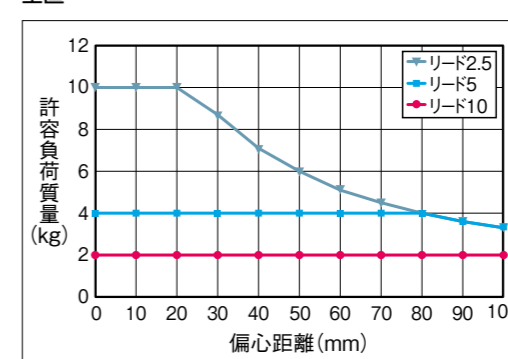


許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

### 【水平 横立て】



### 垂直



許容負荷質量の算出の条件  
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)

## ロッドたわみ量(参考値)

