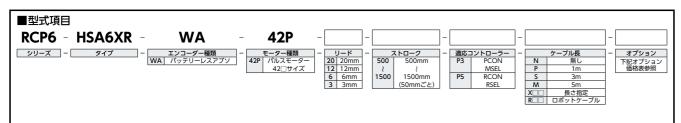
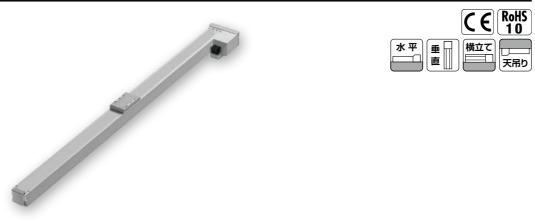
RCP6-HSA6XR

60 mm





注意

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

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					
500	_	1050	_					
550	_	1100	_					
600	_	1150	_					
650	_	1200	_					
700	_	1250	_					
750	_	1300	_					
800	_	1350	_					
850	_	1400	_					
900	_	1450	_					
950	_	1500	_					
1000	_							

オプション価格表(標準価格)

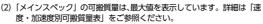
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	3-619	_
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-622	_
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-622	_
原点逆仕様	NM	3-623	_
スライダー部ローラー仕様	SR	3-624	_

(注1) 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。

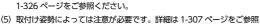
ケーブル長価格表(標準価格)							
種類	ケーブル記号	P3	P5				
	P (1m)	_	_				
標準タイプ	S (3m)	_	_				
	M (5m)	_	_				
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_				
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_				
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_				
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_				
	R04 (4m) \sim R05 (5m)	_	_				
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_				
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_				
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_				
(>) 4±±==+00 L	ブルナは田士かる相会 フロチェエ	σ =U=±σ =					

4方向コネクター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。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m [-RB] = ロボットケーブル
P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5: 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。

(1) 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。



(3) 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 1-315 ページをご確認 (4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は



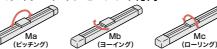
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向300mm以下です。張出 し負荷長については 3-52 ページの説明をご確認ください。

		項目		内	容	
ノート	*	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	28	42	42
	り掀貝里	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	14	20	25
kΨ		最高速度 (mm/s)	1120	800	400	200
-	油床/加端油床	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	2.5	6	16
	り加貝里	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.75	2	5	10
直重		最高速度 (mm/s)	960	700	400	200
田田	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
	还反/ 川枫还反	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	+	押付け時最大推力(N)	67	112	224	449
ו עיוץ.	,	押付け最高速度(mm/s)	30	30	20	20
ブレ-	_+	ブレーキ仕様	無励	磁作動電	電磁ブレ	-+
, D-	-+	ブレーキ保持力(kgf)	1	2.5	6	16
		最小ストローク (mm)	500	500	500	500
7 1	コーク	最大ストローク(mm)	1500	1500	1400	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容					
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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					
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理					
リニアガイド	直動無限循環型					
	Ma : 65 N⋅m					
静的許容モーメント	Mb: 75 N⋅m					
	Mc : 120 N⋅m					
動的許容モーメント	Ma : 33.7 N⋅m					
到的計合モースノト (注2)	Mb: 40.2 N·m					
(/±2)	Mc : 55.3 N⋅m					
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)					
保護等級	IP20					
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²					
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					
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート					
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev					
納期	ホームページ[納期照会]に記載					
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合	です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。					

1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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) 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20 リード12 リード6 リード3

姿勢	水平						垂直	
速度			٦l	速度	(G	i)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	12	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	6.5	5	4	1	1	1
800	9.5	9.5	5	3	2	1	1	1
960		7	3	2	1		0.5	0.5
1120		5	1					

姿勢		水平						
速度			加	速度	(G)			
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	26	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	26	26	13		8	2.5	2.5	2.5
560	17.5	17.5	9	5	3	2	2	2
700		9	3	2	1		1	0.5
800		3						

姿勢	水平					垂直		
速度			ţ	加速度	₹(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	38	26	24	20	6	6	6
40	42	38	26	24	20	6	6	6
100	40	38	26	24	20	6	6	6
160	40	38	26	24	20	6	6	6
220	37	36	26	24	18	6	6	6
280	32	32	25	17	13	6	6	5.5
340	22	22	11	6	5	4	4	3
400	12	6				2	2	

姿勢			水平				垂直	
速度			ţ	加速度	₹(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	42	35	35	35	16	16	16
50	42	42	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	30	15	15	15	12
170	40	40	20	10	2	6	6	5
200	10					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。空欄は動作不可となります。

姿勢	水	平	垂直	3
速度		加速度(0	G)	ì
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	(m
0	8	5	0.75	
160	8	5	0.75	
320	8	5	0.75	1
480	8	4	0.75	3
640	6	3	0.75	4
800	3	0.5		į

姿勢	水	平	垂直
速度		加速度(0	5)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	5	1.5
560	4	0.5	0.5

リード12

姿勢	水	垂直			
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.3	0.7	0.3		
0	20	14	5		
40	20	14	5		
100	20	14	5		
160	20	14	5		
220	16	14	4		
280	11	3	1.5		
240	1				

リード6

姿勢	水	平	垂直
速度		加速度(0	5)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	4	3

スト	ロークと	:最高速	芰															
リード (mm)	接続コントローラー	500~700 (50mmごと)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)
20	高出力有効		1120 <	<960>		970<960>	940	860	790	730	640	610	580	540	470	450	430	400
20	高出力無効			8	800<640	>			790<640>	730<640>	640	610	580	540	470	450	430	400
12	高出力有効	800<700>	770<700>	680	620	560	510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
12	高出力無効			560			510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
_	高出力有効	400	380	340	310	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
6	高出力無効	3	40<280	>	310<280>	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
_	高出力有効	200	190	165	145	135	125	115										
3	高出力無効		14	40		135	125	115										
																	(単位	ヹはmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。空欄は動作不可となります。

推奨領域

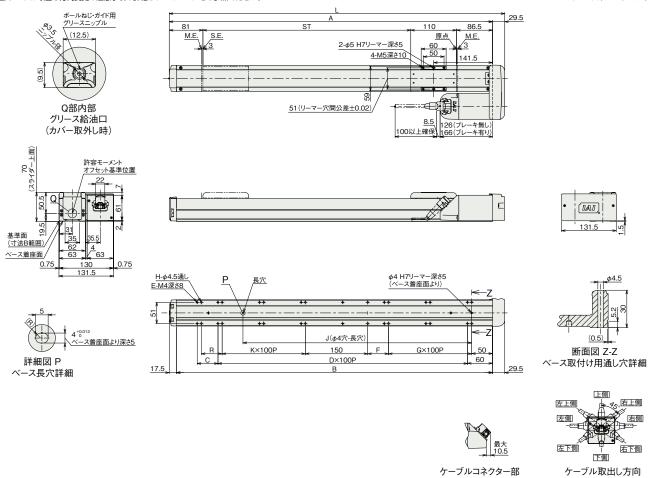
IAI

002_RCP6-HSA6XR_JPN_1.1. indd 2-3 2024/03/14 10:54:09

- (注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。 (注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-716ページをご参照ください。

ST:ストローク M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド

(8方向) (出荷時:下側)



■ストローク別寸法

		,, ,,,,	٠																		
ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457	1507	1557	1607	1657	1707	1757	1807
Α	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5	1127.5	1177.5	1227.5	1277.5	1327.5	1377.5	1427.5	1477.5	1527.5	1577.5	1627.5	1677.5	1727.5	1777.5
В	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
С	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
E	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50
G	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
Н	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	28	28	28	30	32	32	32	34	36
J	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
K	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
R	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50

■ストローク別質量

	■ハ「C ノが兵主																					
ストローク		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量	ブレーキ無し	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.6	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.9	9.1	9.3
(kg)	ブレーキ有り	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.2	9.4	9.6

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

		最大接続 可能軸数		制御方法																	
名称	外観		電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択 DV CC CIE PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM							鈬		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ハンフョノ			DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG	1	4	単相AC 100~230V	_	_	•	•	•	-	•	-	-	-	•	•	•	_	_	30000	_	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	_	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	_	8-221
RCON	18:31	16 (ML3,SSN,ECMI\$8)	DC24V	-	-	-	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	_	8-57
RSEL	Cha	8		_	_	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	36000	_	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。