

RCP6B-RAA6C

±10μm 二次電池 露点温度 -80℃ バッテリーレスアプソ モーター ストレート 本体幅 60mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP6 B - RRA6C - WA - 42P

| | | | | | | | | | |
|------|--------------|-----|----------|------------|-----|-------------------|------------------------------------|--|------------------|
| シリーズ | 仕様 | タイプ | エンコーダー種類 | モーター種類 | リード | ストローク | 適応コントローラー/ I/Oタイプ | ケーブル長 | オプション |
| B | 二次電池製造工程対応製品 | | WA | バッテリーレスアプソ | 42P | パルスモーター 42Pサイズ | P3 PCON MSEL RCON RSEL | 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**
- 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。注意点は総合カタログ・1巻の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5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 |
|------------|------|------------|------|
| 65 | - | 265 | - |
| 115 | - | 315 | - |
| 165 | - | 365 | - |
| 215 | - | 415 | - |

ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | P3 | P5 |
|----------|---------------------|----|----|
| 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) | - | - |
| ロボットケーブル | R01(1m) ~ R03(3m) | - | - |
| | R04(4m) ~ R05(5m) | - | - |
| | R06(6m) ~ R10(10m) | - | - |
| | R11(11m) ~ R15(15m) | - | - |

(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: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・4巻のページをご確認ください。
 (注) ケーブル型式は、総合カタログ・1巻のページをご確認ください。

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 | 523 | - |
| ケーブル取出し方向変更(上側) | CJT | 523 | - |
| ケーブル取出し方向変更(右側) | CJR | 523 | - |
| ケーブル取出し方向変更(左側) | CJL | 523 | - |
| ケーブル取出し方向変更(下側) | CJB | 523 | - |
| フランジ | FL | 524 | - |
| 先端アダプター(フランジ) | FFA | 523 | - |
| グリース給油口追加仕様 | GU | 521 | - |
| 先端アダプター(キー溝) | KFA | 525 | - |
| 先端アダプター(雌ねじ) | NFA | 525 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 526 | - |
| ステンレス吸引継手取付け仕様(上側) | SVT | 528 | - |

メインスペック

| 項目 | 内容 | | | | | |
|---------|-------------------|-------------------|-----|------|-----|-----|
| リード | ボールねじリード(mm) | 20 | 12 | 6 | 3 | |
| | 可搬質量(注1) | 最大可搬質量(kg)(高出力有効) | 4 | 17.5 | 28 | 42 |
| | | 最大可搬質量(kg)(高出力無効) | 4 | 17.5 | 28 | 28 |
| | | 最高速度(mm/s) | 800 | 500 | 250 | 125 |
| 水平 | 最低速度(mm/s) | 25 | 15 | 8 | 4 | |
| | 定格加減速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.3 | 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 | 3 | 7 | 14 |
| 垂直 | 最大可搬質量(kg)(高出力無効) | 0.5 | 3 | 7 | 14 | |
| | 最高速度(mm/s) | 800 | 400 | 200 | 100 | |
| | 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 | |
| 速度/加減速度 | 最高加減速度(G) | 0.5 | 0.5 | 0.5 | 0.5 | |
| | 最高加減速度(G) | 0.5 | 0.5 | 0.5 | 0.5 | |
| | 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) | 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 | 3 | 7 | 14 | |
| 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1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

| 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 |
| リニアガイド | 直動無限循環型 |
| ロッド | φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理 |
| ロッド不回転精度(注2) | 0度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 10~40℃、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 | バッテリーレスアプソリユート |
| 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) 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。詳細は総合カタログ・1巻の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。

| 速度 (mm/s) | 水平 | | | | 垂直 | | | |
|-----------|---------|---|---|-----|-----|---|-----|-----|
| | 加速度 (G) | | | | | | | |
| 0 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 3.5 | 1 | 1 | 1 |
| 160 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 3.5 | 1 | 1 | 1 |
| 320 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 2 | 1 | 1 | 1 |
| 480 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 2 | 1 | 1 | 1 |
| 640 | 4 | 3 | 2 | 1.5 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 800 | 3 | 2 | | | | | 0.5 | 0.5 |

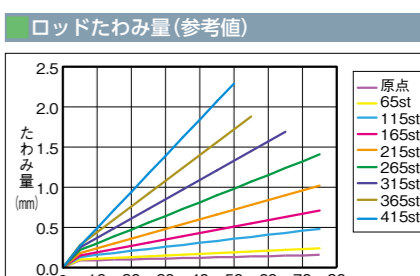
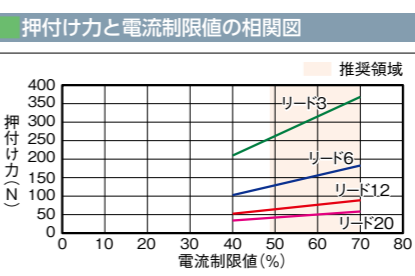
■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

| 速度 (mm/s) | 水平 | | | | 垂直 | | | |
|-----------|---------|---|---|-----|-----|---|-----|-----|
| | 加速度 (G) | | | | | | | |
| 0 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 3.5 | 1 | 1 | 1 |
| 160 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 3.5 | 1 | 1 | 1 |
| 320 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 2 | 1 | 1 | 1 |
| 480 | 4 | 4 | 4 | 3.5 | 2 | 1 | 1 | 1 |
| 640 | 4 | 3 | 2 | 1.5 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 800 | 3 | 2 | | | | | 0.5 | 0.5 |

ストロークと最高速度

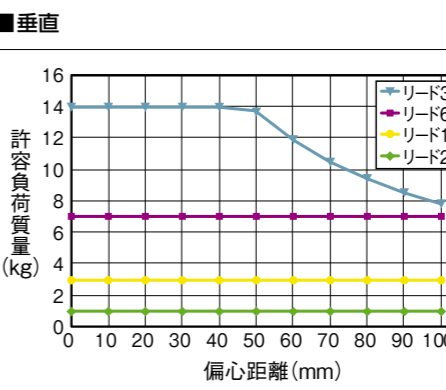
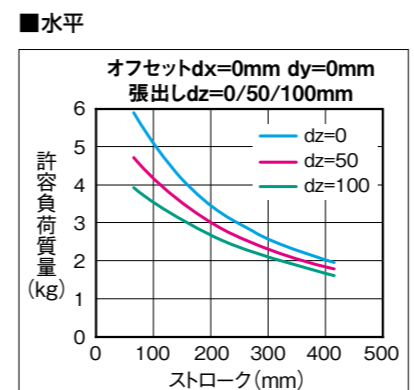
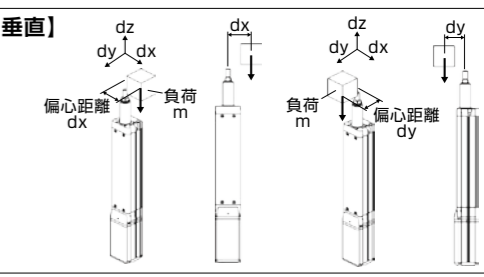
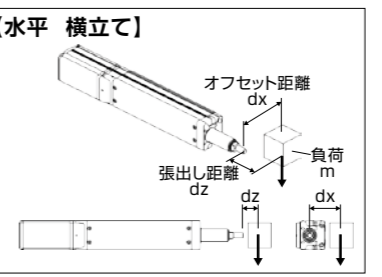
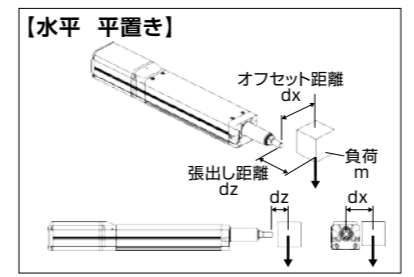
| リード (mm) | 接続コントローラー | 65~415 (50mmごと) |
|----------|-----------|-----------------|
| 20 | 高出力有効 | 800 |
| | 高出力無効 | 640<480> |
| 12 | 高出力有効 | 500<400> |
| | 高出力無効 | 500<400> |
| 6 | 高出力有効 | 250<200> |
| | 高出力無効 | 250<200> |
| 3 | 高出力有効 | 125<100> |
| | 高出力無効 | 125<100> |

(単位はmm/s)



(注) <>内は垂直使用の場合です。

ロッド先端許容負荷質量



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)

