

# RCP6B-SA6C



■型式項目

**RCP6** **B** - **SA6C** - **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/ 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 42サイズ	20   20mm 12   12mm 6   6mm 3   3mm	50   50mm 800   800mm (50mmごと)	P3   PCON MSEL P5   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



## 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
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

## 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	521	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	521	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	521	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	521	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	521	-
グリース給油口追加仕様	GU	521	-
高精度仕様(注1)	HPR	521	-
原点逆仕様	NM	521	-
スライダ部ローラー仕様	SR	521	-
ステンレス吸引継手取付け仕様(左側)(注2)	SVL	522	-
ステンレス吸引継手取付け仕様(右側)(注2)	SVR	522	-

(注1) リード20の時は選択できません。  
(注2) ステンレス吸引継手取付け仕様(左側)(SVL)とステンレス吸引継手取付け仕様(右側)(SVR)は同時に選択できません。

## 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)	-	-
	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: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)  
取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・3巻のページをご参照ください。  
(注) ケーブル型式は、総合カタログ・1巻のページをご参照ください。

**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。
- 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ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向220mm以下です。張出し負荷長については総合カタログ・3巻のページの説明をご確認ください。

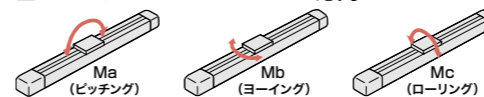
## メインスペック

項目	内容	項目				
		20	12	6	3	
水平	リード	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)	10.5	19.5	22.5	28
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	5.5	10	14	17.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	560	280	140
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
定格加減速度(G)		0.3	0.1	0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	0.5	1.5	4	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.5	1.5	3.5	7
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	440	220	110
		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)	0.5	1.5	4	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	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 転速C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
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
静的許容モーメント	Ma: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
使用周囲温度・湿度	10~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
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3) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。  
(注4) 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。総合カタログ・1巻のページにて走行寿命をご確認ください。

## スライダ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。

姿勢	水平						垂直								
	速度			加速度(G)			速度			加速度(G)					
0	10.5	10.5	7	5.5	5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
160	10.5	10.5	7	5.5	5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
320	10.5	8.5	7	5.5	4	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
480	8.5	8.5	6.5	5.5	4	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
640	8.5	8.5	5.5	4	3.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
800	7	7	4	3	2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
960															

■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		
	速度		加速度(G)	速度		加速度(G)
0	10	7	1.5	14	10	3.5
160	10	7	1.5	14	10	3.5
320	10	7	1.5	14	10	3.5
480	10	7	1.5	14	10	3.5
640	4	1.5	0.5	11	10	3
800	3	0.5	0.5	9	10	3
960	1.5					

## ストロークと最高速度

リード(mm)	接続	50~550 (50mmごと)	600	650	700	750	800
20	コントローラ						
	高出力有効	960<800>	840<800>	735	650	575	
12	高出力有効	560<440>	535<440>	460<440>	405	355	315
	高出力無効	960<800>	840<800>	735	650	575	
6	高出力有効	560<440>	535<440>	460<440>	405	355	315
	高出力無効	280<220>	265<220>	230<220>	200	175	155
3	高出力有効	140<110>	130<110>	115<110>	100	85	75
	高出力無効	140<110>	130<110>	115<110>	100	85	75

(注) <>内は垂直使用の場合です。

## 押付け力と電流制限値の相関図

