

RCP6-GRST6C RCP6S-GRST6C

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | スライド | 2ツ爪 | 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

シリーズ	GRST6C	WA	42P	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
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 42P パルスモーター 42 コサイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MSEL S P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットテーブル	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	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

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	6-321	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-322	-
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-322	-
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-322	-
ケーブル取出し方向(下側)	CJB	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダ部ローラー仕様	SR	6-328	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6C			RCP6S-GRST6C
		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) ~ 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/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。

選定上の注意

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力はスライダ上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- 「把持力と電流制限値の相関図」のパラツキは±25%(F.S.) (目安)です。
- 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6-58ページの説明をご確認ください。
- リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラ電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご参照ください。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

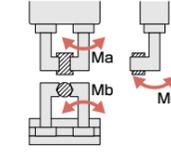
メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	8 2
把持動作	最大把持力(N) (両側)	110 310
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	10 5
	最高速度(mm/s) (片側)	180 45
アプローチ動作	最低速度(mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
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)	5.5 15.5
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	90 90
	最大ストローク(mm) (片側)	115 115

項目	内容	
駆動方式	左右台形ねじ	
繰返し位置決め精度	±0.01mm	
バックラッシュ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下	
ロストモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm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1)	Ma	11.6N・m
	Mb	16.6N・m
	Mc	24.6N・m
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	1080N	
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	
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア	
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	

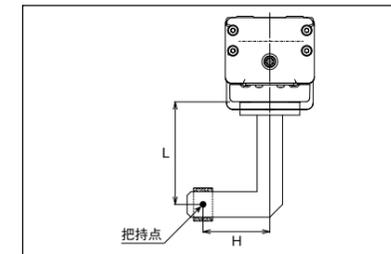
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276にて走行寿命をご確認ください。

スライドタイプモーメント方向

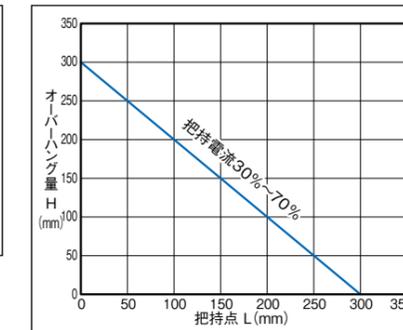


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

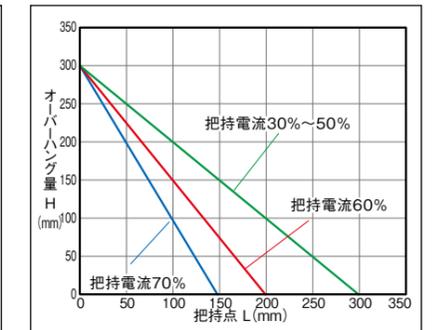


リード8



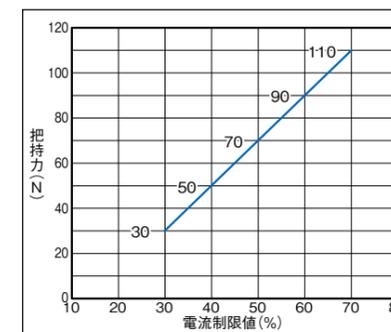
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

リード2

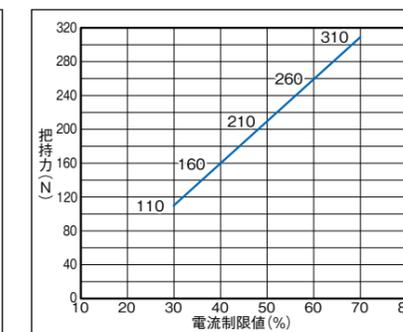


把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

