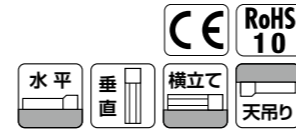


# RCP6-GRST6R RCP6S-GRST6R

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	GRST6R	WA	42P	リード	ストローク	対応コントローラ/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	42P   パルスモーター 42□サイズ	8   8mm 2   2mm	180   180mm (片側90mm) 230   230mm (片側115mm)	RCP6 P3   PCON MSEL S   3m P5   RCON RSEL RCP6S SE   SIOタイプ	N   無し P   1m S   3m M   5m X□□   長さ指定 R□□   ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



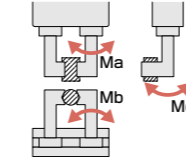
## メインスペック

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	タイミングベルト+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2)	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 <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

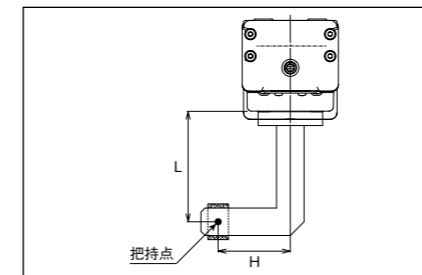
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276にて走行寿命をご確認ください。

## ■スライドタイプモーメント方向

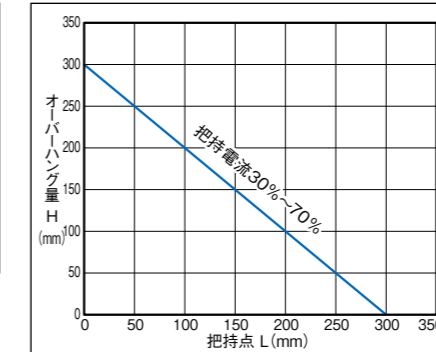


## 把持点距離の確認

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。

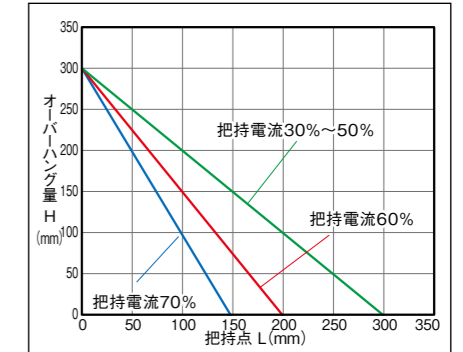


## リード8



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー揺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



## 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 (外側)	CJO	6-322	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-325	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	6-325	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	6-325	-
原点逆仕様	NM	6-326	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-328	-

(注1) 型式項目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)

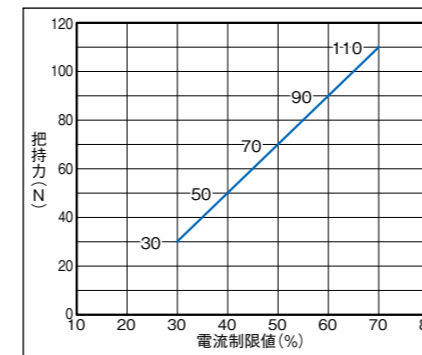
種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6R		RCP6S-GRST6R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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。

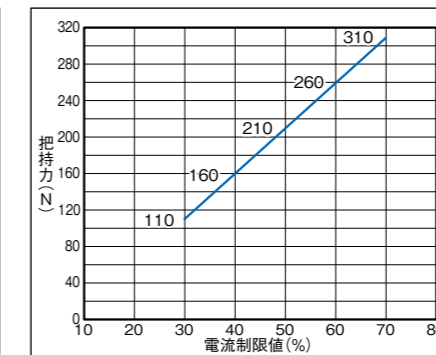
- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 「メインスペック」の最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
  - 「把持力と電流制限値の相関図」のパラッキは±25% (F.S.) (目安) です。
  - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 6-58 ページの説明をご確認ください。
  - リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラ電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。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。

## 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。

