

# RCP6-RA4R RCP6S-RA4R



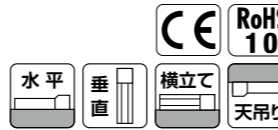
■型式項目

シリーズ	RA4R	WA	35P	リード	ストローク	対応コントローラ/VQタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置		WA バッテリーレスアダプ	35P パルスモーター 35サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6S コントローラ内蔵						RCP6S P5 RCON RSEL	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	
						SE SIOタイプ		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

- 選定上の注意**
- 「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。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - 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 1-315 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 1-307 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フード金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-592	-
先端アダプター (離ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットパー	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	25	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
	水平	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
最低速度 (mm/s)		40	13	7	4	
速度/加減速度		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10	
	最高速度 (mm/s)	840	610	350	175	
	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4	
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け時最高速度 (mm/s)	40	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	2.5	5	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)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4R		RCP6S-RA4R
		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 ページをご確認ください。

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。

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直			
		加速度 (G)				加速度 (G)			
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1
560	5	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1
700	4.5	3.5	2	1.5	1	1	1	1	1
840		2.5	1	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。

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直		
		加速度 (G)			加速度 (G)		
0	5	3	0.7	0.3	10	8	2
140	5	3	0.7	0.3	10	8	2
280	5	3	0.7	0.3	10	8	2
420	4	2.5	0.5	0.3	9	7	2
560	3	1.5	0.5	0.3	7	5	1.5
					6	3	1
					1		0.5

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mmごと)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	610
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

(単位:mm/s)

