

RCP6-RA6C RCP6S-RA6C



■型式項目

シリーズ	RA6C	WA	42P	リード	ストローク	選定コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置		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 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC 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」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1-295ページをご確認ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-306ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。

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	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットパー	NTB	4-595	-

メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
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)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	水平	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
定格加減速度 (G)		0.5	0.3	0.3	0.3	
垂直	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20	
	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	
	最低速度 (mm/s)	25	15	8	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	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	4	10	20	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	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-RA6C			RCP6S-RA6C		
		P3	P5	SE	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。

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
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1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
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ユート
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) 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。

リード20

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5					
800		4	3			1	1					

リード12

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3				
600		10	6	3	2		3	2				
700		6	2				2	1				

リード6

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8				
300	40	35	25	20	14	6	6	6				
350	40	30	14	12	10	5	5	5				
400	30	18	10	6	5	4	3	3				
450	25	8	3			2	2	1				

リード3

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10				
150	60	50	40	30	25	14	10	6				
175	60	40	35	25	20	12	6	5				
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5				
225	40	16	16	10	6	5	5	4				

■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。

リード20

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	6	5	1	6	5	1
160	6	5	1	6	5	1
320	6	4	1	6	4	1
480	4	3	1	4	3	1
640	3	1	0.5	3	1	0.5

リード12

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	25	10	4	25	10	4
100	25	10	4	25	10	4
200	25	10	4	25	10	4
300	20	8	3	20	8	3
400	10	5	2	10	5	2
500	5	2	1	5	2	1

リード6

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	40	20	10	40	20	10
50	40	20	10	40	20	10
100	40	20	10	40	20	10
150	40	20	8	40	20	8
200	35	18	5	35	18	5
250	10	6	3	10	6	3

リード3

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	40	25	20	40	25	20
50	40	25	20	40	25	20
75	40	25	12	40	25	12
100	40	25	9	40	25	9
125	40	25	5	40	25	5

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続		50~300 (50mmごと)
	コントローラ	50~300 (50mmごと)	
20	高出力有効	800	
	高出力無効	640	
12	高出力有効	700	
	高出力無効	500	
6	高出力有効	450	
	高出力無効	250	
3	高出力有効	225	
	高出力無効	125	

(単位:mm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



