

# RCP6W-RA6R RCP6SW-RA6R



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	42P	モーター種類	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
RCP6W 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		12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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



(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「押付け力と電源制限値の相関図」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。
  - RCP6SW (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。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
  - コントローラ内蔵のRCP6SWにはテーピングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにテーピングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
  - 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	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-726	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-726	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-726	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-726	-
ブレーキ	B	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-726	-
フランジ	FL	7-728	-
フット金具	FT	7-730	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-733	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-733	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-733	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-733	-
原点逆仕様	NM	7-734	-
Tスロットナットバー	NTB	7-735	-

(注1) 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。  
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-742ページ)」をご確認ください。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6R		RCP6SW-RA6R	
		P3	P5	SE	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) ~ X18(18m)	-	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。  
(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。  
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「R-B」=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。

## メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm) 12 6 3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 25 40 60 最高速度 (mm/s) 630 420 210
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 15 8 4
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3
		最高加減速度 (G) 1 1 1
		可搬質量
垂直	最低速度 (mm/s) 15 8 4	
	定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5	
	最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 525 370 210 最低速度 (mm/s) 15 8 4 定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力 (N) 93 185 370 押付け最高速度 (mm/s) 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) 4 10 20	
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50	
	最大ストローク (mm) 300 300 300 ストロークピッチ (mm) 50 50 50	

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
主要部材質	ロッド アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.5Nm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)
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2) 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) 環境温度が5℃を超える場合 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	リード12												リード6												リード3														
	速度 (mm/s)	水平						垂直						速度 (mm/s)	水平						垂直						速度 (mm/s)	水平						垂直					
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20				
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20				
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20				
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20				
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9	9	9	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20				
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	1	1	1	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	7	7	7	7	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	10				
630			8	3	2	1						40	35	21	20	14	4	4	4	4	4	4	4	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	6				

■高出力設定有効 (パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合 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。

姿勢	リード12												リード6												リード3														
	速度 (mm/s)	水平						垂直						速度 (mm/s)	水平						垂直						速度 (mm/s)	水平						垂直					
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1	1						
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20					
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20					
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20					
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20					
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9	9	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20					
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	1	1	1	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	7	7	7	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	10					
630			8	3	2	1						40	35	21	20	14	4	4	4	4	4	4	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	6					

## ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

## ■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



