

注意





(1) 「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。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッ ド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 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 1-315 ページをご確認ください。

(4) ケーブルジョイントコネクター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。

(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチ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ィーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパ ラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(6) 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク	標準価格 ストローク		ストローク	標準価格		
(mm)	RCP6W	RCP6SW	(mm)	RCP6W	RCP6SW	
50	_	_	250	_	_	
100	_	_	300	_	_	
150	_	_	350	_	_	
200	_	_	400	_	_	

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	7-710	_
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-710	_
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-710	_
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-710	_
ブレーキ	В	7-710	_
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-710	_
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-710	_
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-710	_
フランジ	FL	7-712	_
フート金具	FT	7-714	_
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-711	_
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-717	_
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-717	_
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-717	_
原点逆仕様	NM	7-718	_
Tスロットナットバー	NTB	7-719	_
(注1) 刑式頂日のオプション欄に必ずご記入くた	**1.)		

(注1)型式項目のオプション欄に必すこ記入ください。 (注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-726ページ)」をご確認ください。

種類	ケーブル記号	RCP6W	-RRA4R	RCP6SW-RRA4R
作主大只	ケークル記与	P3	P5	SE
	P (1m)	_	_	_
標準タイプ	S (3m)	_	_	_
	M (5m)	_	_	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	_
	X16 (16m) ~ X18 (18m)	_	-	_
	R01 (1m) \sim R03 (3m)	_	_	_
ロボットケーブル	R04 (4m) \sim R05 (5m)	_	_	_
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	_
	R16 (16m) ~ R18 (18m)	_	_	_

| RIB(| 16m) ~ RIB(| 18m) | - - - - - - - |
| アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー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。
| 4方向コネクター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。
| □□□はケーブル長さを記入。(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。

メインスペック

			内容		
リード	:	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	11	23	40
		最高速度(mm/s)	525	350	175
水平	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	13	7	4
	述 皮/ 加减还皮	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
垂直		最低速度(mm/s)	13	7	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
+00/1		押付け時最大推力(N)	77	155	310
押付け ブレーキ		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
		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)	2	4	10
		最小ストローク (mm)	50	50	50
ストロ	I ーク	最大ストローク (mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)		50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容			
駆動方式		ボールねじ φ8mm 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			
ロッドガイド		直動無限循環型			
	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理			
主要部材質	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理			
土安部村貝	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3)	0度			
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 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			
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート			
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev			
納期		ホームページ[納期照会]に記載			
(注3) 無負荷時	のロッド回転方向変位角です。				

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。

加速度(G)

(mm/s) 0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5

0 23 23 21 18 18 4 4 4 40 23 23 21 18 18 4 4 4

85 23 23 21 18 18 4 4 4 130 23 23 21 18 18 4 4 4

175 23 23 21 16 14 4 4 4 215 23 23 21 14 12 4 4 4

305 22 14 8 6 4 3 3 3 350 19 5 1 2 1 1

■高出力設定有効(パワーモード)

リード10

姿勢		7	水平			垂直		
速度			b۱	速度	(G	i)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

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。

リード5

姿勢 速度

姿勢					垂直			
速度			į.	加速度	₹(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.
0	40	40	40	35	30	10	10	1
20	40	40	40	35	30	10	10	1
40	40	40	40	35	30	10	10	1
65	40	40	40	30	30	10	10	1
85	40	40	35	30	30	10	10	1
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効(パワーモード)

リード10

姿勢		7	水平				垂直	
速度			þІ	速度	(G	i)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

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。 リード5

姿勢			水平				垂直	
速度			t	加速度	₹(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

300

250

+ 200

力 150

N 100

50

リード2.5

リード2.5

姿勢			水平				垂直	
速度			į.	加速原	₹(G)		
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

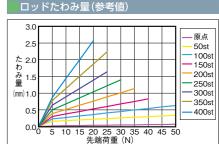
リード	50~350	400				
(mm)	(50mmごと)	400				
10	525<	435>				
5	350	340				
2.5	175<150>					
		(単位はmm/s)				

(注) < >内は垂直使用の場合です。

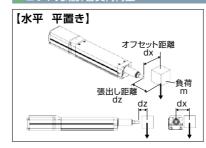
■環境温度が5℃以下の場合

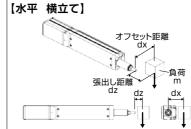
リード (mm)	50~400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105
	(単位はmm/s)

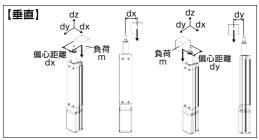
押付け力と電流制限値の相関図 推奨領域 電流制限値(%)



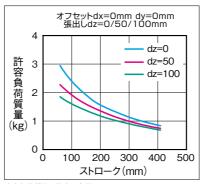
ロッド先端許容負荷荷重





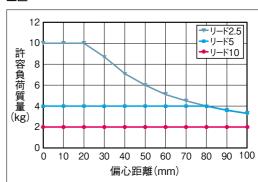


水平



ド容負荷質量の算出の条件 加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命 5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件 加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命 5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

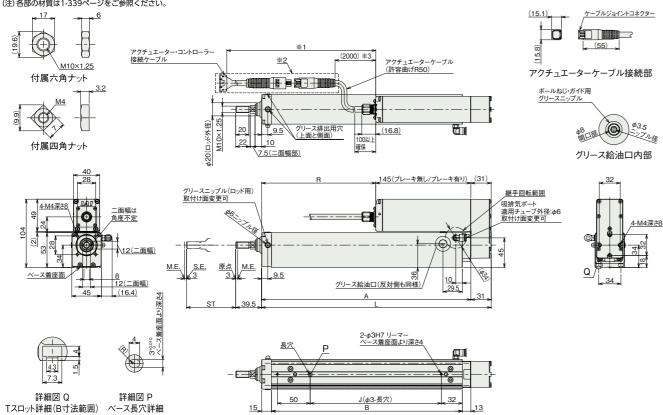
IAI



ST:ストローク M.E.:メカニカルエンド S.E.: ストロークエンド

■RCP6W-RRA4R

**1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー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。
**2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
**3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 収排気ボートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-339ページをご参照ください。



ケーブル取出し方向(オプション)

CJR 右側

■ストローク別式法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	200	250	300	350	400	450	500	550	
A	169	219	269	319	369	419	469	519	
В		141	191	241	291	341	391	441	491
J	50	100	150	200	250	300	350	400	
R	RCP6W	24	74	124	174	224	274	324	374
K	RCP6SW	-12.5	37.5	87.5	137.5	187.5	237.5	287.5	337.5
ロッド先端静的許容荷重(N)	ロッド先端静的許容荷重 (N)						27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
ロット尤編動的計合負何何里(SUUUKIII寿中)(IN)	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N·m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク(N·m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

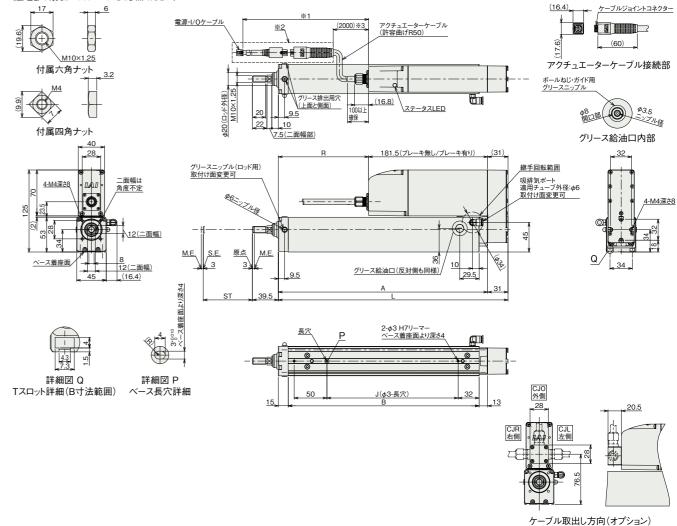
■ストローン別貝里	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·														
	50	100	150	200	250	300	350	400							
	RCP6W	ブレーキ無し	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0					
質量	RCPOVV	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1					
(kg)	RCP6SW	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2					
	RCF03VV	ブレーキ有り	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3					

■RCP6SW-RRA4R

**1 アクチュエーターケーブルと電源・I/O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。

**2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防液処理されていません。

**3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注)原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 回幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ボートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) カーントブラケット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-339ページをご参照ください。



お問合わせは 00.0800-888-0088

ST:ストローク M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

	三十 按 结		制御方法																		
名称 外額	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	+2727-1+	パリ.フ か	-fm.d=1	ネットワーク ※選択 DV CC CIE PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM									最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
		□ RE¥Ⅲ女X		ハンフョノー	ノハルヘブリ	70774	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG	1	4	単相AC 100~230V	-	-	•	•	•	-	•	-	-	-	•	•	•	-	-	30000	_	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	_	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	_	8-221
RCON	128	16 (ML3,SSN,ECMI\$8)	DC24V	-	-	_	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	_	8-57
RSEL	128	8		-	-	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	_	36000	_	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。



088_RCP6_RCP6SW-RRA4R_JPN_4.13. indd 4-5 2024/03/01 16:35:23