

RCP6W-RAA6C RCP6SW-RAA6C

防塵・防滴
バッテリーレス
モーター・ストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RCP6W RCP6SW	コントローラ別置 コントローラ内蔵	タイプ	WA	エンコーダ種類	WA	バッテリーレスアプソ	モーター種類	42P	パルスモーター 42Pコサイズ	リード	12 6 3	12mm 6mm 3mm	ストローク	50 400	50mm 400mm (50mmごと)	適応コントローラ/ I/Oタイプ	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	ケーブル長	N P S M X R	無し 1m 3m 5m 長さ指定 ロボットケーブル	オプション	下記オプション 価格表参照
------	-----------------	----------------------	-----	----	---------	----	------------	--------	-----	--------------------	-----	--------------	--------------------	-------	-----------	---------------------------	---------------------	---	-------	----------------------------	--	-------	------------------



- 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。
 - 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質量」をご参照ください。
 - 押し付け動作を行う場合は「押し付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押し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ページをご確認ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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にはチーニ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チーニ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 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 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	7-726	-
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(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	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-727	-
先端アダプター(鍵ねじ)	NFA	7-733	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-733	-
原点逆仕様	NM	7-734	-
Tスロットナットバー	NTB	7-735	-

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)		
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg) 25 40 60 最高速度(mm/s) 630 420 210 最低速度(mm/s) 15 8 4 速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3 最高加減速度(G) 1 1 1	
	垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 4 10 20 最高速度(mm/s) 525 370 210 最低速度(mm/s) 15 8 4 速度/加減速度 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	
		押し付け	押し付け時最大推力(N) 93 185 370 押し付け最高速度(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) 400 400 400 ストロークピッチ(mm) 50 50 50

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA6C	RCP6SW-RAA6C
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。

項目 内容

駆動方式	ボールねじ φ10mm 転速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
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)	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) 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。

■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。

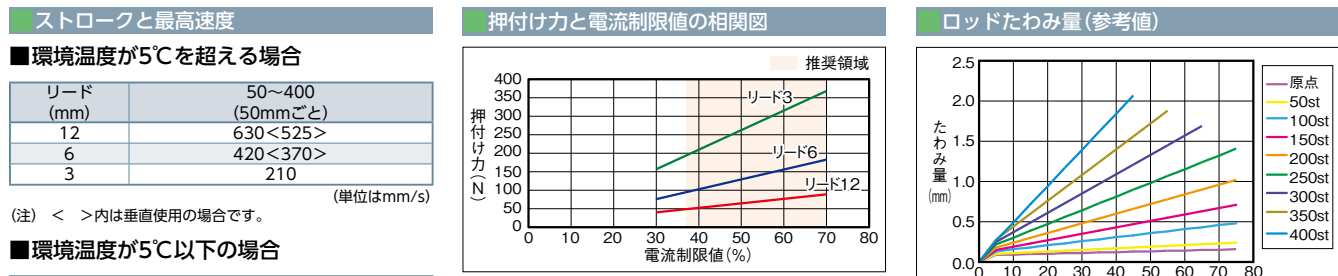
リード12 リード6 リード3

姿勢	水平						垂直																			
	速度(mm/s)						速度(mm/s)																			
0	25	25	18	16	12	4	4	4	0	40	40	35	30	25	10	10	10	0	60	60	50	45	40	20	20	20
105	25	25	18	16	12	4	4	4	55	40	40	35	30	25	10	10	10	20	60	60	50	45	40	20	20	20
210	25	25	17	14	10	4	4	4	105	40	40	35	30	25	10	10	10	45	60	60	50	45	40	20	20	20
315	25	25	15	10	6	4	4	4	160	40	40	35	25	25	10	10	10	70	60	60	50	45	40	20	20	20
420	20	20	10	10	6	4	4	4	210	40	40	30	25	20	9	9	9	105	60	60	50	45	40	20	20	20
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	130	60	60	50	40	30	18	14	10
630	8	3	2	1					315	40	35	21	20	14	4	4	4	155	60	50	40	30	25	14	10	6
									370	38	16	10	8	6	2	2	2	180	60	40	35	25	20	9	6	5
									420	28	7	6						210	60	26	22	20	14	6	4	4

■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。

リード12 リード6 リード3

姿勢	水平						垂直																			
	速度(mm/s)						速度(mm/s)																			
0	25	25	18	16	12	4	4	4	0	40	40	35	30	25	10	10	10	0	60	60	50	45	40	20	20	20
105	25	25	18	16	12	4	4	4	55	40	40	35	30	25	10	10	10	20	60	60	50	45	40	20	20	20
210	25	25	17	14	10	4	4	4	105	40	40	35	30	25	10	10	10	45	60	60	50	45	40	20	20	20
315	25	25	15	10	6	4	4	4	160	40	40	35	25	25	10	10	10	70	60	60	50	45	40	20	20	20
420	20	20	10	10	6	4	4	4	210	40	40	30	25	20	9	9	9	105	60	60	50	45	40	20	20	20
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	130	60	60	50	40	30	18	14	10
									315	40	35	21	20	14	4	4	4	155	60	50	40	30	25	14	10	6
									370	38	16	10	8	6	2	2	2	180	60	40	35	25	20	9	6	5
									420	28	7	6						210	60	26	22	20	14	6	4	4



■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50~400 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

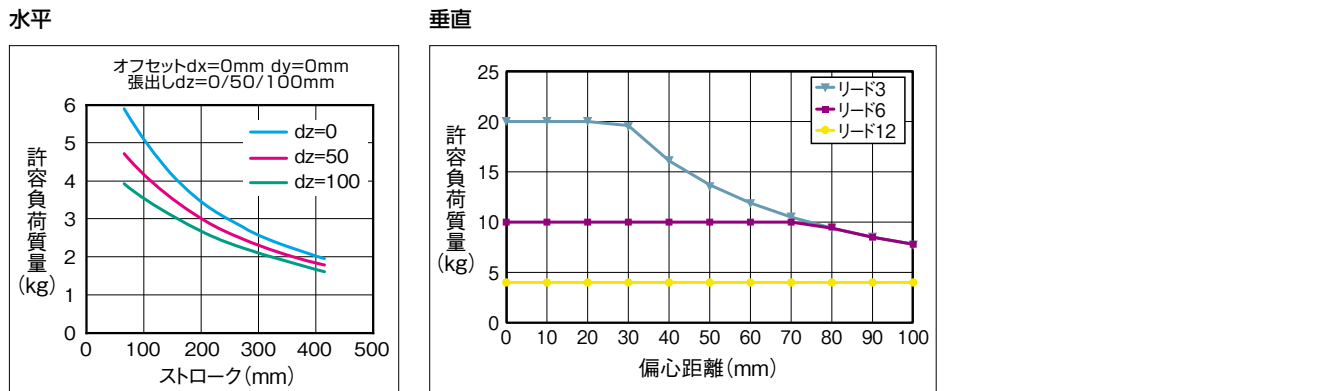
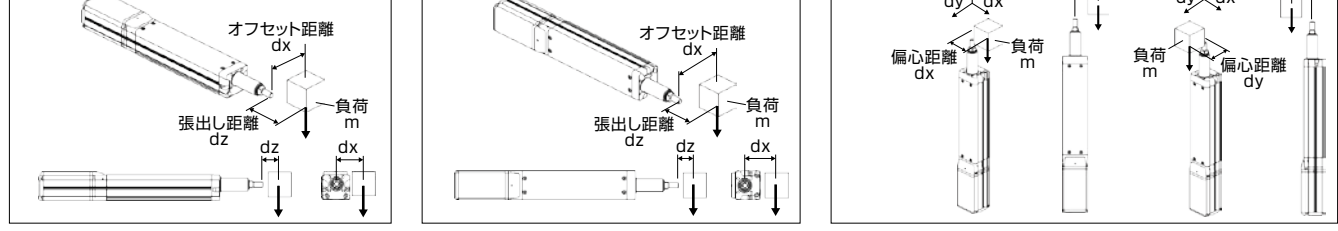
(単位はmm/s)

(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)	50~400 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)



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1G、速度500mm/s)

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)

