

# RCP6-RA6R RCP6S-RA6R



■型式項目

シリーズ	RA6R	WA	42P	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
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 50mm 300 300mm (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						P5 RCON RSEL	X 長さ指定 R ロボットケーブル	
						RCP6S SE SIOタイプ		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- POINT**  
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0-000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0-000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0-000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	-	-	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	4-557	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フート金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットパー	NTB	4-569	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (0-000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「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) 20 12 6 3	
水平	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 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) 0.3 0.3 0.3 0.3 最高加減速度 (G) 1 1 1 1
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 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
	可搬質量	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 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
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s) 25 15 8 4 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 押付け最高速度 (mm/s) 20 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) 1.5 4 10 20	
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) 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-RA6R			RCP6S-RA6R		
		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0-000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	水平						垂直								
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)								
0	6	6	5	5	1.5	1.5	0	25	18	16	12	4	4	4	
160	6	6	5	5	1.5	1.5	100	25	18	16	12	4	4	4	
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	200	25	18	16	10	4	4	4
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	300	25	18	12	8	4	4	4
640	4	3	3	2	1.5	1.5	400	20	14	10	6	4	4	4	
800	3	2	2	1	1	1	500	15	15	8	6	4	4	3.5	3
							600	10	6	3	2	3	2		
							700	6	2			2	1		

■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。

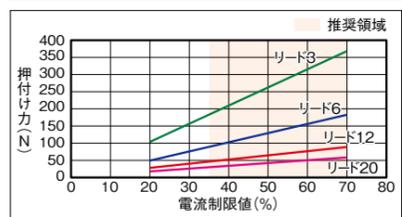
姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)			
0	6	5	1	0	25	10	4
160	6	5	1	100	25	10	4
320	6	4	1	200	25	10	4
480	4	3	1	300	20	8	3
640	3	1	0.5	400	10	5	2
				500	5	2	1

## 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	高出力	
20	有効	有効	800
	有効	無効	640
12	有効	有効	700
	有効	無効	500
6	有効	有効	450
	有効	無効	250
3	有効	有効	225
	有効	無効	125

(単位:mm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図





(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)