

RCP6W-RA6C RCP6SW-RA6C



■型式項目

| | | | | | | | | |
|-------------------|-----|------------------|-------------------------|---------------------------|---------------------------------|--|--|------------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダー種類 | モーター種類 | リード | ストローク | 対応コントローラ/V/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毎) | 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 |



- 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1-269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、デューティの制限が必要です。詳細は1-280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データなどの設定を行ってください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261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 | 7-678 | - |
| アクチュエーターケーブル長5m | AC5 | 7-678 | - |
| アクチュエーターケーブル長10m | AC10 | 7-678 | - |
| アクチュエーターケーブル長15m | AC15 | 7-678 | - |
| ブレーキ | B | 7-678 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (下側) | CJB | 7-678 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (左側) | CJL | 7-678 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (右側) | CJR | 7-678 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (上側) | CJT | 7-678 | - |
| フランジ | FL | 7-680 | - |
| フット金具 | FT | 7-682 | - |
| 先端アダプター (雌ねじ) | NFA | 7-685 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 7-686 | - |
| Tスロットナットバー | NTB | 7-687 | - |

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 |
| 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 |
| | 速度/加減速度 | 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 | | | |
| ストローク | ブレーキ保持力 (kgf) | 4 | 10 | 20 | |
| | 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 | |

ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | RCP6W-RA6C | | RCP6SW-RA6C |
|----------|---------------------|------------|----|-------------|
| | | 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) ~ X18(18m) | - | - | - |
| | | - | - | - |
| 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) ~ 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。

| 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 | |
| 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1) | ±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 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 | バッテリーレスアプソリユート | |
| 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 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 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

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|----|----|-----|---|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 25 | 25 | 18 | 16 | 12 | 4 | 4 | 4 | |
| 105 | 25 | 25 | 18 | 16 | 12 | 4 | 4 | 4 | |
| 210 | 25 | 25 | 17 | 14 | 10 | 4 | 4 | 4 | |
| 315 | 25 | 25 | 15 | 10 | 6 | 4 | 4 | 4 | |
| 420 | 20 | 20 | 10 | 10 | 6 | 4 | 4 | 4 | |
| 525 | 15 | 15 | 8 | 6 | 4.5 | 2 | 1 | 1 | |
| 630 | | | 8 | 3 | 2 | 1 | | | |

リード6

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|------|------|----|----|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 55 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 105 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 160 | 40 | 40 | 35 | 25 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 210 | 40 | 40 | 30 | 25 | 20 | 9 | 9 | 9 | |
| 265 | 40 | 40 | 27.5 | 22.5 | 18 | 8 | 8 | 7 | |
| 315 | 40 | 35 | 21 | 20 | 14 | 4 | 4 | 4 | |
| 370 | 38 | 16 | 10 | 8 | 6 | 2 | 2 | 2 | |
| 420 | 28 | 7 | 6 | | | | | | |

リード3

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|----|----|----|----|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 20 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 45 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 70 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 105 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 130 | 60 | 60 | 50 | 40 | 30 | 18 | 14 | 10 | |
| 155 | 60 | 50 | 40 | 30 | 25 | 14 | 10 | 6 | |
| 180 | 60 | 40 | 35 | 25 | 20 | 9 | 6 | 5 | |
| 210 | 60 | 26 | 22 | 20 | 14 | 6 | 4 | 4 | |

■高出力設定有効 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

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|----|----|-----|---|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 25 | 25 | 18 | 16 | 12 | 4 | 4 | 4 | |
| 105 | 25 | 25 | 18 | 16 | 12 | 4 | 4 | 4 | |
| 210 | 25 | 25 | 17 | 14 | 10 | 4 | 4 | 4 | |
| 315 | 25 | 25 | 15 | 10 | 6 | 4 | 4 | 4 | |
| 420 | 20 | 20 | 10 | 10 | 6 | 4 | 4 | 4 | |
| 525 | 15 | 15 | 8 | 6 | 4.5 | 2 | 1 | 1 | |

リード6

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|------|------|----|----|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 55 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 105 | 40 | 40 | 35 | 30 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 160 | 40 | 40 | 35 | 25 | 25 | 10 | 10 | 10 | |
| 210 | 40 | 40 | 30 | 25 | 20 | 9 | 9 | 9 | |
| 265 | 40 | 40 | 27.5 | 22.5 | 18 | 8 | 8 | 7 | |
| 315 | 40 | 35 | 21 | 20 | 14 | 4 | 4 | 4 | |

リード3

| 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | |
|-----|-----------|---------|----|----|----|----|-----------|---------|--|
| | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | | | | | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) | |
| 0 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 20 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 45 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 70 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |
| 105 | 60 | 60 | 50 | 45 | 40 | 20 | 20 | 20 | |

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毎) |
|----------|----------------|
| 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毎) |
|----------|----------------|
| 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



