

RCP5-RA10R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 110mm
24v パルスモーター

■型式項目

RCP5 - RA10R - WA - 86P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA パッケージレスアプソ	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラ P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ 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
------	-----	--------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモータ左折返し仕様 (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。
 - 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1-427ページをご確認ください。
 - 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。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご参照ください。
 - RCON 接続時は、交換ユニットもしくは交換ケーブルが必要になります。詳細はホーム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
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	2-1073	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	2-1074	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	2-1084	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	2-1084	-
フランジ金具	FL	2-1075	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちら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)	10 5 2.5
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) 80 150 300
	最高速度 (mm/s)	200 100 50
	最低速度 (mm/s)	13 7 4
	定格加減速度 (G)	0.04 0.02 0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 80 100 150
	最高速度 (mm/s)	140 100 50
	最低速度 (mm/s)	13 7 4
	定格加減速度 (G)	0.04 0.02 0.01
押付け	押付け時最大推力 (N)	1500 3000 6000
	押付け最高速度 (mm/s)	10 10 10
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)	80 100 150
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	800 800 800
	ストロークピッチ (mm)	50 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。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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)	-	-
	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) ~ R20(20m)	-	-

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	80	0.04
200	80	0.04

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	80	0.04
34	80	0.04
37	69	0.04
45	58	0.04
53	50	0.04
75	35	0.04
105	20	0.04
120	15	0.04
140	10	0.04

リード5

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	150	0.02
100	150	0.02

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	100	0.02
20	100	0.02
26	90	0.02
40	65	0.02
45	55	0.02
55	40	0.02
58	37	0.02
60	35	0.02
65	29	0.02
68	27	0.02
70	25	0.02
77	20	0.02
90	13	0.02
100	9	0.02

リード2.5

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	300	0.01
50	300	0.01

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	150	0.01
20	150	0.01
30	95	0.01
35	70	0.01
37	60	0.01
50	6	0.01

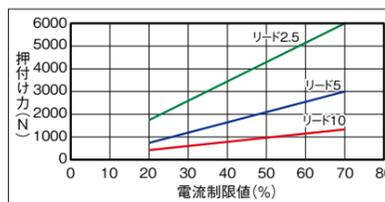
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	200~400 (mm) (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	<140>	200	<140>				<140>	180	160	140
5	83		100	90	80	70	60	55	50	45	45	45
2.5			50						45	40	35	30

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量 (参考値)

下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に荷重をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む)

