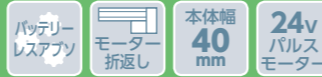
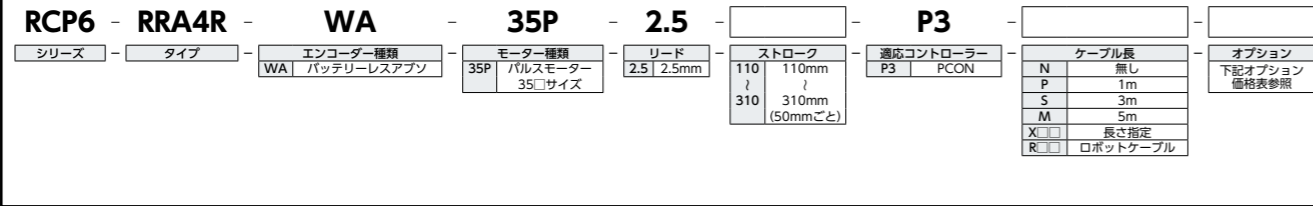


# RCP6-RRA4R

(パルスプレス仕様)



## ■型式項目



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 連続押付け時間および連続引張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- ロードセルに関しては 6-112 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
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-

## 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 (注1)	B	6-107	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	-
フランジ (前) (注1)	FL	6-107	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	-

- (注1) ストローク110mmでブレーキ (B) を選択する場合は、ケーブル取出し方向 (CJB/CJO/CJT) とフランジ (前) (FL) の選択はできません。  
 (注2) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フット金具 (FT) を選択できません。  
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。  
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
 (注5) 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。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-
長さ指定	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)	-

- (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)  
 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

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 3
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 3
	最高速度 (mm/s) 200
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 3
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 3
	最高速度 (mm/s) 200
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.5
押付け	押付け時最大推力 (N) 300
	押付け時最低推力 (N) 60
	押付け最高速度 (mm/s) 10
	引張り時最大推力 (N) 300
引張り	引張り時最低推力 (N) 60
	引張り最高速度 (mm/s) 10
	引張り時最大推力 (N) 300
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 (kg) 3
ストローク	最小ストローク (mm) 110
	最大ストローク (mm) 310
	ストロークピッチ (mm) 50

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	±0.02mm
ロッドモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm、材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.2度 (注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度 (注7)	±1.0% F.S. (注8)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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	パルスレスアブソリュート
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6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。  
 (注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。  
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。

## 速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3
200	3	3

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

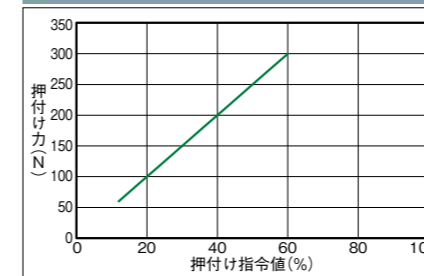
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3

## ストロークと最高速度

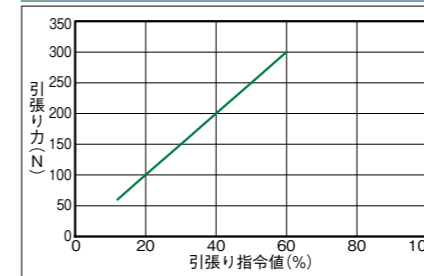
高出力設定	ストローク (mm)				
	110	160	210	260	310
有効	200				
無効	150				

(単位はmm/s)

## 押付け力と押付け指令値の相関図

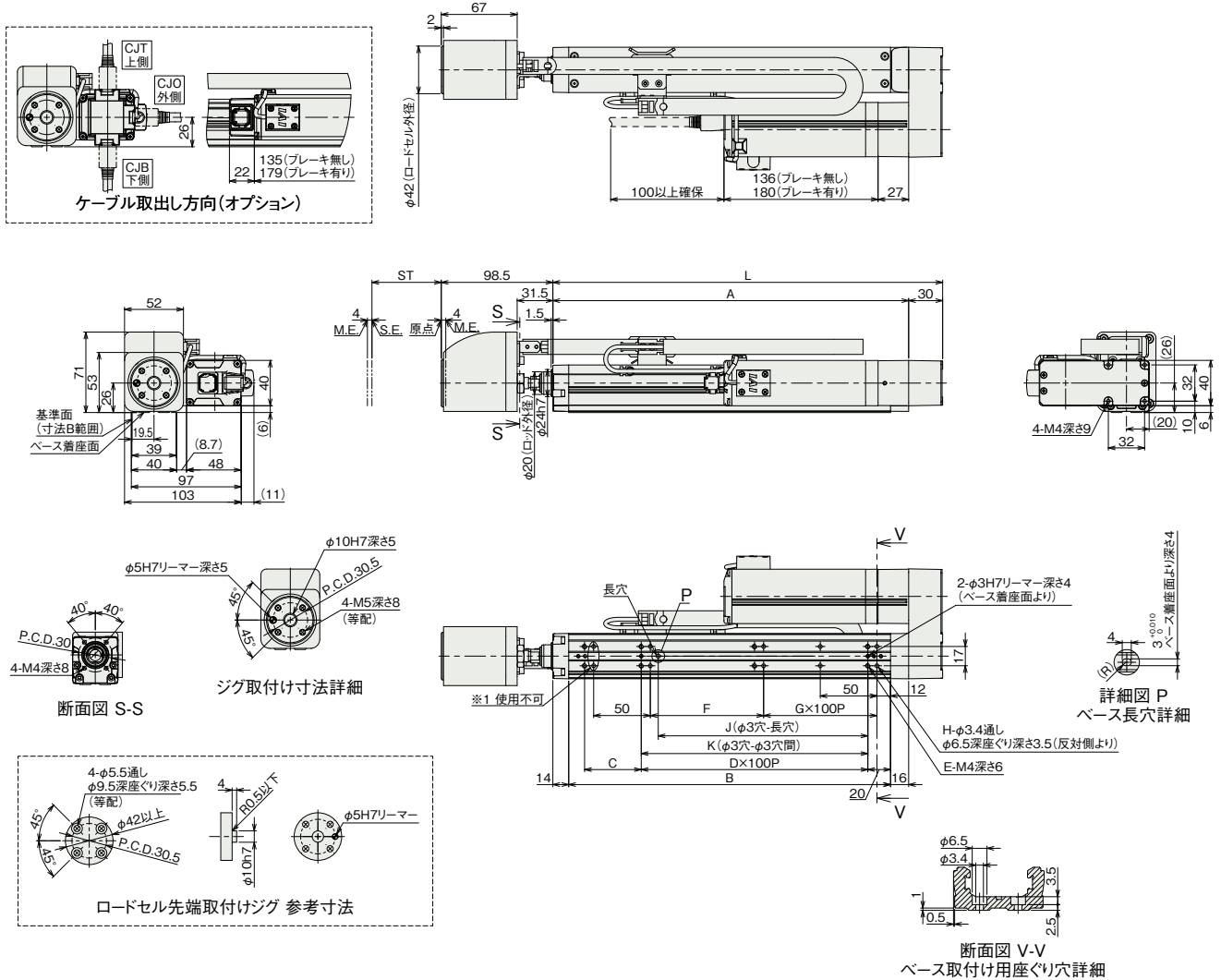


## 引張り力と引張り指令値の相関図



※1 図示の取付け用座ぐり穴2個は使用できません。  
(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との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	110	160	210	260	310
L	244	294	344	394	444
A	214	264	314	364	414
B	184	234	284	334	384
C	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
F	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2
H	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7
	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9

適応コントローラ

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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択			ECM							
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-211

(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。