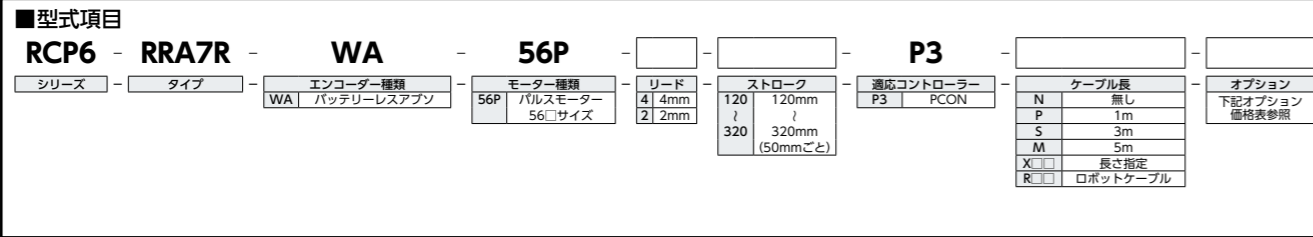
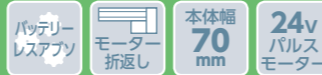


# RCP6-RAA7R

(パルスプレス仕様)



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

**選定上の注意**

- 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。



## メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	4 2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		定格加減速度 (G)
押付け	押付け時最大推力 (N)	1000 2000
	押付け時最低推力 (N)	200 200
	押付け最高速度 (mm/s)	10 10
	引張り時最大推力 (N)	1000 2000
引張り	引張り時最低推力 (N)	200 200
	引張り最高速度 (mm/s)	10 10
	引張り時最大速度 (mm/s)	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 (kg)	10 10
ストローク	最小ストローク (mm)	120 120
	最大ストローク (mm)	320 320
	ストロークピッチ (mm)	50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 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	φ30mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±0.1度 (注6)
ロードセル定格容量	2000N
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	バッテリーレスアプソリニア
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。

### リード4 (1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
115	10	10
160	10	10

### リード2 (2000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
85	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

### リード4 (1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
115	10	10

### リード2 (2000N)

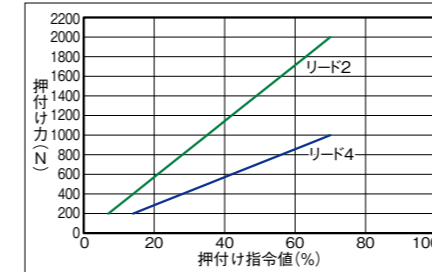
姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
60	10	10

## ストロークと最高速度

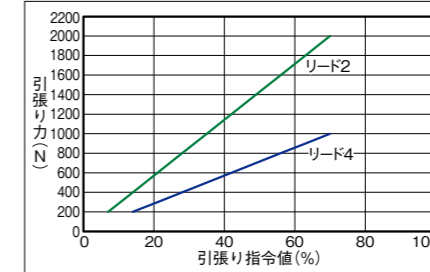
リード (mm)	押付け力 引張り力	高出力設定	ストローク (mm)				
			120	170	220	270	320
4	1000N	有効	160				
		無効	115				
2	2000N	有効	85				
		無効	60				

(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



## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	リード4 (1000N)	リード2 (2000N)
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

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

(注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。  
(注2) 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3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
(注4) 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。

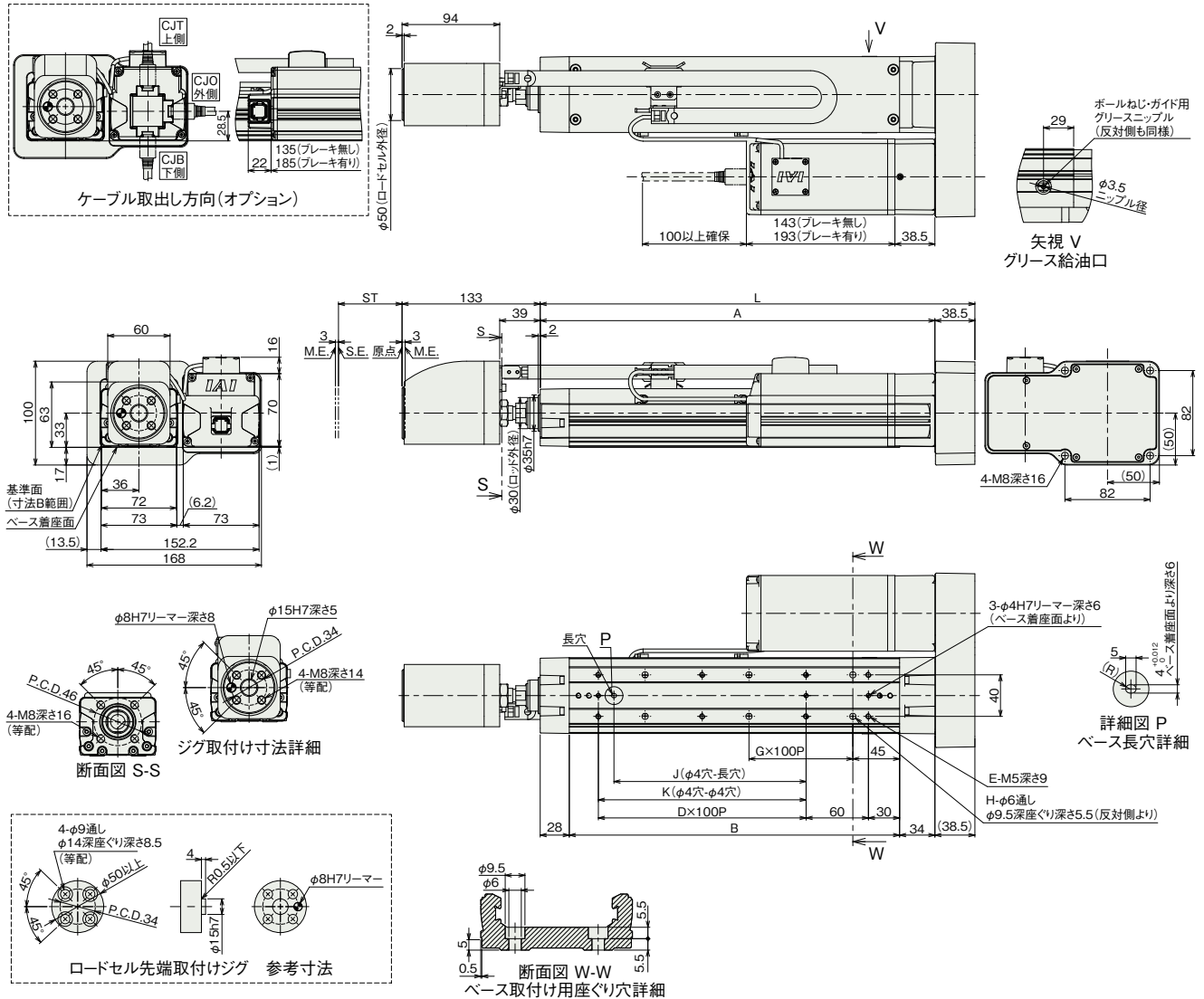
## ケーブル長価格表 (標準価格)

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)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	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。

(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	120	170	220	270	320
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5
A	280	330	380	430	480
B	218	268	318	368	418
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
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	120	170	220	270	320	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2
	ブレーキ有り	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8

適応コントローラー

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				
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク			※選択										
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。