

RCP6S 控制器规格

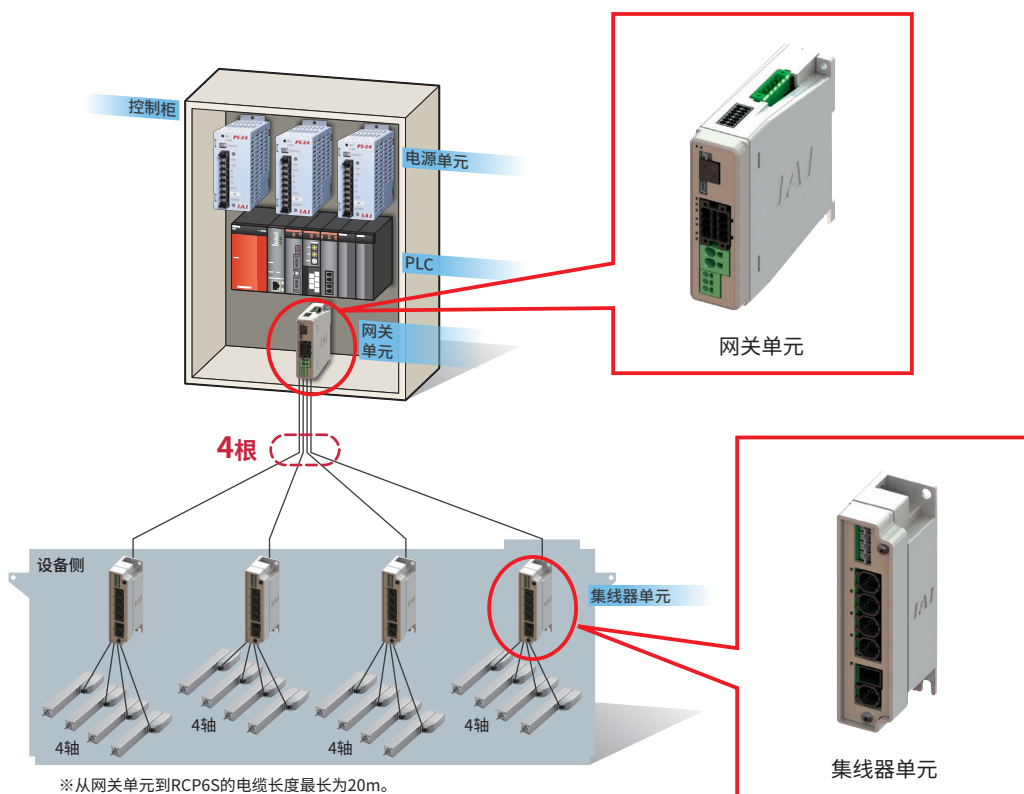
RCP6S 控制器内置型驱动轴控制器



特点

通过网关连接到现场网络，最多可以连接16轴※RCP6S (使用集线器单元中转) 运行，可以大幅简化接线。
 通过使用集线器单元，连接各驱动轴的接线可以缩短，只需要1根电缆即可同时实现马达的供电与信号的控制。
 ※根据现场网络以及使用的模式不同，适用驱动轴轴数会发生变化。详细内容请参考7-105页。

RCP6S控制器内置型驱动轴的控制柜



※从网关单元到RCP6S的电缆长度最长为20m。
 如果中间使用了集线器单元，则电缆合计最长为20m，
 从网关单元到集线器单元电缆长度最长为10m。

RCP6S配套设备

RCP6S动作需要使用网关单元。

- 网关单元 ...连接RCP6S与现场网络的单元 →7-105页
- 集线器单元 ...增加可连接到网关单元的驱动轴轴数的扩展单元 →7-109页
- PLC连接单元 ...通过串行通信直接连接RCP6S与PLC的单元 →7-110页
- RCP6S网关用控制器 ...在RCP6S网关系统内连接非RCP6S驱动轴的控制器 →7-111页

控制器部基本规格一览

| 规格项目 | | 规格内容 | |
|----------------------|------|--|--|
| 控制轴数 | | 1轴 | |
| 电源电压 | | DC24V ±10% | |
| 负载电流 (包含控制侧耗电量) | 马达种类 | 28P、35P、 42P、56P | 额定3.5A·最大4.5A (高输出有效时) / 最大2.0A (高输出无效时) |
| | | 56SP、60P | 最大6.0A |
| 电磁刹车用电源 (带刹车驱动轴时) | | DC24V ±10% 0.15A (注) 刹车解除时,0.2sec内 电流需要0.7A。 | |
| 发热量 | | 5W (马达种类28P, 35P, 42P, 56P) 19.2W (马达种类56SP, 60P) | |
| 冲击电流 (注1) | 马达种类 | 28P、35P、 42P、56P | 8.3A (有冲击电流保护电路) |
| | | 56SP、60P | 10A (有冲击电流保护电路) |
| 马达控制方式 | | 弱磁矢量控制 | |
| 对应编码器 | | 免电池绝对型编码器 分辨率8192pulse/rev | |
| 串行通信接口 (SIO接口) | | RS485: 1CH (Modbus协议RTU/ASCII基准) 速度: 9.6~230.4Kbps 1CH (Modbus协议RTU) | |
| 外部交互 | | 现场网络连接 (注) 需要连接网关单元。 DeviceNet、CC-Link、PROFIBUS-DP、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET-IO | |
| 数据设定、输入方法 | | 联机软件、示教器 | |
| 数据保持存储器 | | 位置点数据、参数保存在非挥发性存储器 (无读写次数限制) | |
| LED显示 | | SV (绿) / ALM (红) : 伺服ON/发生报警或紧急停止 | |
| 绝缘电阻 | | DC500V 10MΩ以上 | |
| 触电保护结构 | | Class I 基础绝缘 | |
| 冷却方式 | | 自然空冷 | |

(注1) 冲击电流在上电后约5msec内流过 (40°C时)。冲击电流值随电源线路的阻抗值不同而发生变化。

<DC24V电源容量的计算、可连接轴数计算>

1台网关可连接的驱动轴轴数、以及DC24V电源容量的计算,请根据以下的(1)~(4)计算后确定(5)电源选型。

(1) 可连接轴数、与马达耗电量值的计算

条件1: 1台集线器单元可连接的马达耗电量合计: 12.8A以下

条件2: 1台集线器单元可连接轴数: 4轴以下

※请调整连接轴数或马达种类,使各集线器单元都能满足以下算式。

●集线器单元的马达耗电量值合计 = 1号轴马达耗电量值+2号轴马达耗电量值(如有)
+3号轴马达耗电量值(如有)
+4号轴马达耗电量值(如有) ≤ 12.8A …… ①

●马达耗电量值合计 = 集线器单元第1台的马达耗电量值
+集线器单元第2台的马达耗电量值(如有)
+集线器单元第3台的马达耗电量值(如有)
+集线器单元第4台的马达耗电量值(如有) …… ②

(2) 控制电流的耗电量: 0.3A×轴数+0.6A (网关单元)+0.3A×集线器单元数 …… ③

(3) 冲击电流: 8.3A (RCP6S 马达种类 28P、35P、42P、56P、RCM-P6PC)
10A (RCP6S 马达种类 56SP、60P、RCM-P6AC、RCM-P6DC) …… ④

(4) 刹车解除时耗电量 (RCP6、RCP6S): 带刹车驱动轴数×0.7A …… ⑤

※伺服ON时0.5秒以内,之后保持解除状态需要0.1A/轴。

共用控制电源与马达电源时,请按照驱动轴数×0.1A计算。

(5) 电源的选型:

通常为上述②+③+⑤的负载电流再加上20%左右的余量,选择1.2倍左右额定电流的电源。

但是短时间内会需要④的电流容量,请加入此考量,选择有“峰值负荷对应”功能或足够大的电源。

另外,可以通过错开紧急停止解除 (马达电源ON) 或伺服ON的时间点来降低④电流 (注2)。

如果电源容量不够充裕,可能导致瞬间电压过低。特别是选择带遥测功能的电源时务必注意。

(注2) 通过更改参数No.165“电源关断解除后延迟时间”,可以错开伺服ON的时间点。

(注) 控制电源与马达电源使用不同电源时,请将各电源的0V侧短接。

网关单元 <RCM-P6GW>

■ 特点

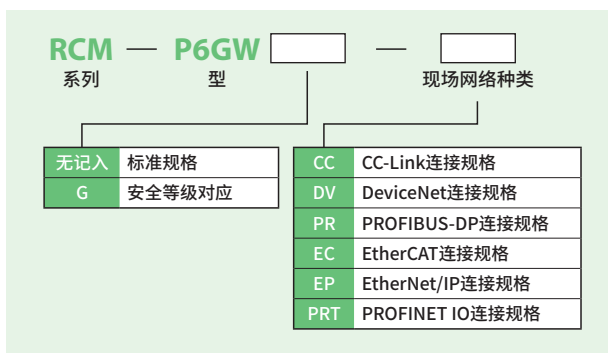
连接RCP6S与现场网络的单元。

<详情>

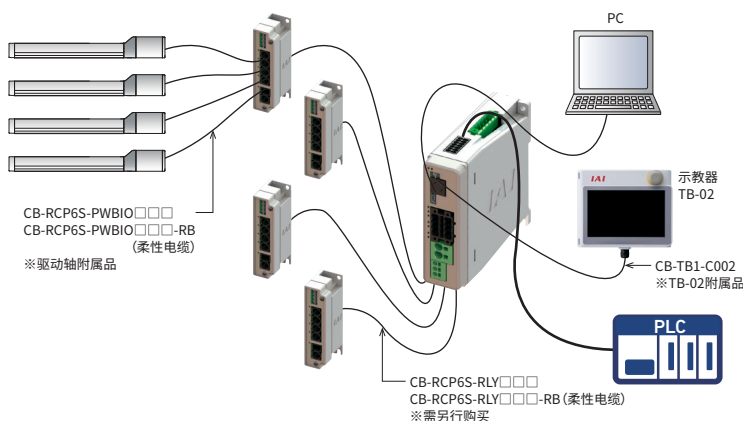
- 对应多种现场网络。
对象: CC-Link • DeviceNet • PROFIBUS-DP • EtherCAT • EtherNet/IP • PROFINET IO
- 统一给所有连接轴进行马达电源、控制电源供给。
- AUTO时可进行监视。
- 标准配备USB, 接口使用迷你USB口。
- 各ch设有独立的驱动源关断用MPO/MPI接点。
- 各ch设有独立的外部电源输入型刹车解除输入节点, 通过给其供电可以强制解除刹车。
(直接连接驱动轴时)
- 网关单元直接连接RCP6S时通信延迟为10msec, 通过集线器单元中转时为40msec。
即使增加连接轴也不会增加通信时间。



■ 型号构成



■ 连接示意



每个网关最多可连接16轴RCP6S^{※1}
(需要集线器单元中转^{※2})。
通过网关单元统一给连接轴供给马达电源与控制电源,
RCP6S需要的接线(包括电源线路与通信线路)只有1根。
另外,网关也可以直接连接RCP6S。
※1 根据现场网络不同,可以连接的驱动轴轴数也不同。
详情请参考“可连接轴数”。
※2 集线器单元:参考7-109页

■ 可连接轴数

下表为各现场网络—动作模式下网关可以连接的最大轴数。

| | 直接数值 | 简易直值 | 定位1 | 定位2 | 定位3 | 定位5 |
|-------------|------|------|-----|-----|-----|-----|
| CC-Link | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |
| DeviceNet | 8 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |
| PROFIBUS-DP | 8 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |
| EtherCAT | 8 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |
| EtherNet/IP | 8 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |
| PROFINET IO | 8 | 16 | 16 | 16 | 16 | 16 |

现场网络控制动作模式

RCP6S控制器的现场网络控制模式有以下动作模式可供选择。
可以接收连接的PLC等上位机发出的动作数据(目标位置、速度、加速度、推压电流值等)到规定的地址后即可动作。

| 动作模式 | 内容 | 概要 |
|-----------------|--|----|
| 定位模式1 简易直值模式 | 定位模式1可预登录最多768点的位置点数据,登录位置后即可对该位置进行定位动作。 并且可以以0.01mm单位监视当前位置坐标。 简易直值模式下目标位置的坐标可直接通过数值指定。 并且可以以0.01mm单位监视当前位置坐标。 | |
| 直接数值指定模式 | 目标位置坐标、速度、加减速、推压电流限制值可通过数值方式指定。 支持实时监控当前位置(0.01mm单位)支持监控当前速度和当前电流值。 | |
| 定位模式2 | 可预登录最多768点的位置点数据,登录位置后即可对该位置进行定位动作。 无法监控当前位置。 本模式较定位模式1进一步减少了数据量。 | |
| 定位模式3 | 可预登录最多256点的位置点数据,登录位置后即可对该位置进行定位动作。 无法监控当前位置。 本模式较定位模式2进一步减少了需要通信的数据量,仅保留了必须的几个信号。 | |
| 定位模式5 | 可预登录最多16点的位置点数据,登录位置后即可对该位置进行定位动作。 本模式较定位模式2进一步减少了位置点数,可以以0.1mm为单位监视当前位置。 | |

控制器

R-unit

RCP6S

MCON

-C

PCON

-CB/CFB

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON

-CB

(伺服压力机)

SCON

-CAL

MSCON

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL

(水平多关节)

PSA-24

TB-02

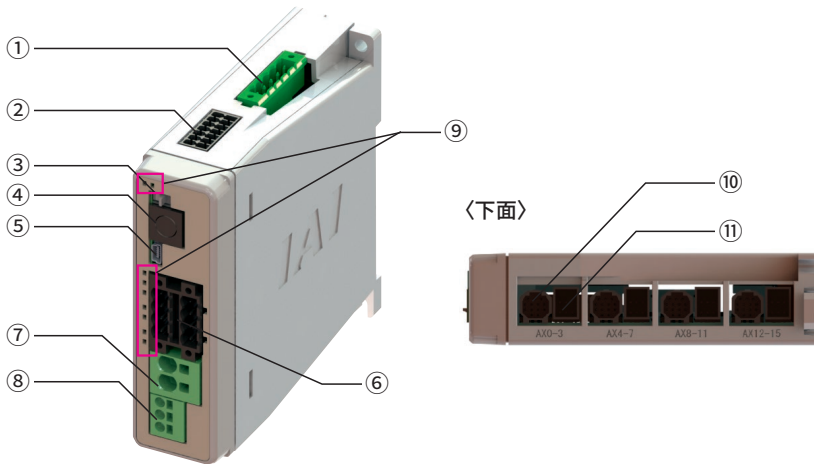
TB-03

动作模式各功能一览

| | 简易直值模式 | 定位模式1 | 直接数值指定模式 | 定位模式2 | 定位模式3 | 定位模式5 |
|-------------|---------------|---------------|---------------|-------|-------|--------------|
| 定位点数 | 768点 | 768点 | 无限制 | 768点 | 256点 | 16点 |
| 原点复位动作 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| 定位动作 | ○ | △ | ○ | △ | △ | △ |
| 速度·加减速设定 | △ | △ | ○ | △ | △ | △ |
| 分别设定加速度与减速度 | △ | △ | × | △ | △ | △ |
| 间距进给(相对动作) | △ | △ | ○ | △ | × | △ |
| 推压动作 | △ | △ | ○ | △ | △ | △ |
| 移动中的速度变更 | △ | △ | ○ | △ | △ | △ |
| 暂停 | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| 区域信号输出 | △ | △ | △ | △ | △ | △ |
| 位置区域信号输出 | △ | △ | × | △ | × | × |
| 当前值读取(分辨率) | ○ (0.01mm) | ○ (0.01mm) | ○ (0.01mm) | × | × | ○ (0.1mm) |

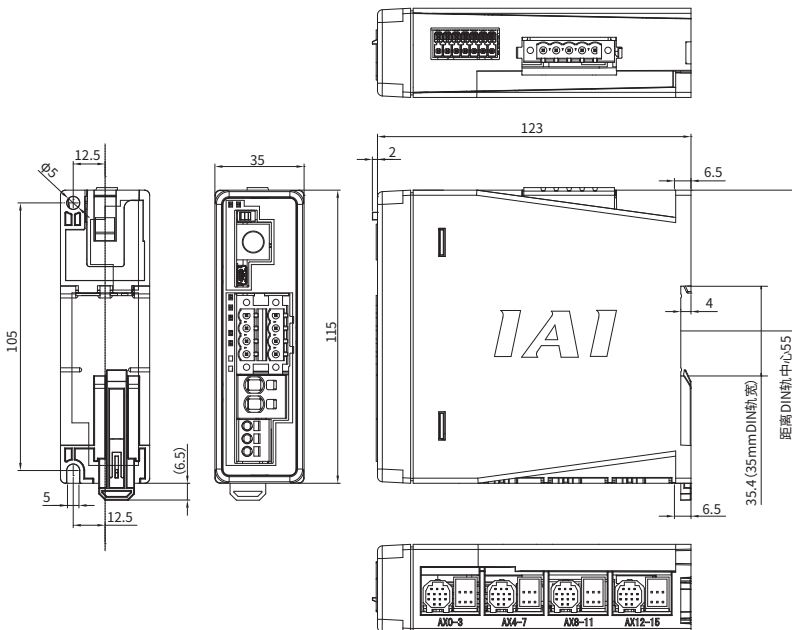
※ ○表示可以直接设定, △表示需要在位置点数据或参数中设定, ×表示不支持。

各部名称与功能



■外观图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



- ①现场网络接口
用于连接现场网络的接口。
- ②系统I/O接口
包括紧急停止输入、外部的AUTO/MANU切换输入、网关单元直接连接RCP6S时的刹车解除输入接口。
- ③动作模式设定开关
自动运行(AUTO)模式与手动运行(MANU)模式的切换开关。
- ④SIO接口
用于连接示教器或联机软件的接口。
- ⑤USB接口
用于连接联机软件的接口。
- ⑥驱动源切断接口
用于将外部驱动电源关断用继电器连接到马达电源接口的DC24V输入的接口。
- ⑦马达电源接口
网关单元的马达电源DC24V用接口。
- ⑧控制电源接口
网关单元控制电源DC24V与接地(FG)用的接口。
- ⑨状态显示LED
显示网关单元的状态。

| 记号 | LED | 颜色与运行状态 |
|------|--------|--------------------------------|
| LED1 | SYS | 系统状态 准备完成(绿)、报警(红) |
| LED2 | AUTO | 运行模式(AUTO/MANU)状态 自动运行模式(绿) |
| LED3 | EMG | 紧急停止(EMG)状态 紧急停止(EMG)(红) |
| LED4 | T. ERR | 控制器内部总线通信异常 T. ERR(橙) |
| LED5 | C. ERR | 现场总线网络通信异常 C. ERR(橙) |

- ⑩驱动轴控制接口
网关单元连接集线器单元或RCP6S,对其供电以及提供控制信号(控制电源DC24V、马达电源DC24V、通信线路、刹车解除信号、紧急停止状态)的接口。
- ⑪驱动轴电源接口
网关单元连接集线器单元或RCP6S,对其马达电源提供DC24V的接口。

网关单元基本规格

| 规格项目 | 规格内容 |
|------------|--|
| 控制轴数 | 最大16轴(网关单元单体为4轴)※1 |
| 电源电压 | DC24V±10% |
| 控制电源容量 | 0.6A(网关单元单体0.3A+现场网络模块0.3A) |
| 马达电源容量 | 连接轴合计最大51.2A |
| 冷却方式 | 自然空冷 |
| 紧急停止输入 | B类触点输入 |
| 使能输入 | 无 |
| T.P.使能输入 | 有 |
| 使能动作 | 伺服OFF |
| 备份存储 | FRAM(256kbit), 读写次数 无限制 |
| 日历功能 | 有(电源关断后数据可以保持10天) |
| 网关LED显示 | SYS LED×1(RUN/ALM)、EMG LED×1、MODE LED×1(AUTO/MANU)、 T.ERR LED×1、C.ERR LED×1 各现场网络模块状态LED×2 |
| 工具连接 | T/P接口:RS485 1ch(基于Modbus协议) USB接口:USB 1ch |
| 电磁刹车强制解除机构 | 系统I/O接口:外部刹车解除信号输入(DC24V) ※仅网关直接连接RCP6S时使用。通过HUB连接时无效。 |
| 触电保护结构 | Class1 基础绝缘 |
| 绝缘耐压 | DC500V 10MΩ |
| 重量 | 250g |
| 外形尺寸 | 35W×115H×123D |
| 国际认证 | CE、cUL(均已获得) |

※1 参考7-105页

集线器单元 <RCM-P6HUB>

本产品无法单独使用，
必须与网关单元一同使用。

■ 特点

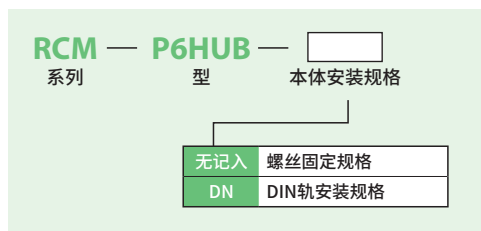
网关-集线器单元间、集线器单元-RCP6S间通过串行通信连接。

使用网关与集线器单元时，最多可连接控制16根驱动轴。

※现场网络与动作模式不同，可连接轴数也不同。

详情请确认7-105页“可连接轴数”。

■ 型号构成

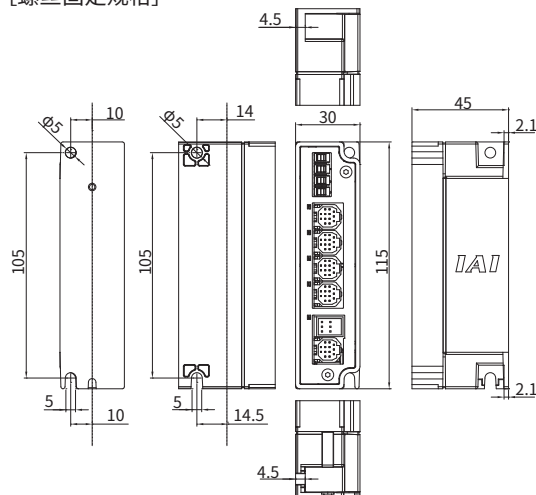


■ 规格

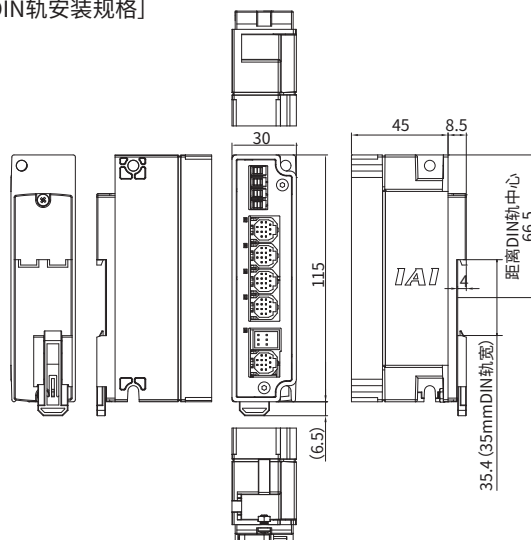
| 规格项目 | 规格内容 |
|------------|--|
| 控制轴数 | 最大4轴 |
| 电源电压 | DC24V±10% |
| 控制电源容量 | 0.3A (集线器单元单体) |
| 马达电源容量 | 连接轴合计最大12.8A |
| 紧急停止输入 | 无 |
| 使能输入 | 无 |
| LED显示 | SYS LED×1 (RUN/ALM)、AXIS LED×4 (RUN/ALM) |
| 电磁刹车强制解除机构 | 外部刹车解除开关×4 |
| 触电保护结构 | Class1 基础绝缘 |
| 绝缘耐压 | DC500V 10MΩ |
| 污染度 | 污染度2 |
| 重量 | 80g |
| 外形尺寸 | 35W×115H×45D |
| 国际认证 | CE、cUL (均已获得) |

■ 外观图

[螺丝固定规格]



[DIN轨安装规格]



CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



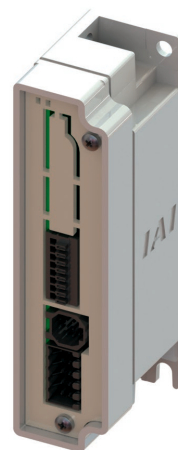
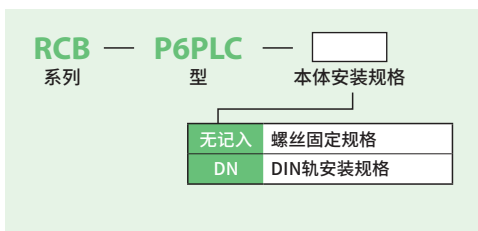
选项

PLC连接单元〈RCB-P6PLC〉

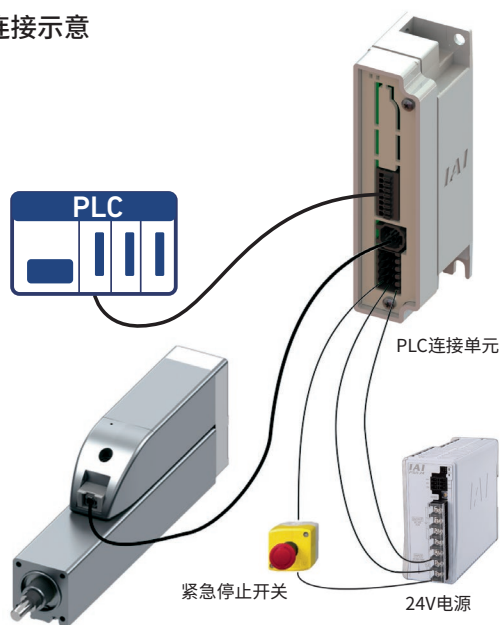
■ 特点

用于通过串行通信连接RCP6S与PLC的端子台单元。
简化RCP6S与PLC连接单元间的配线。
※无法连接网关·集线器单元·RCP6S网关用控制器。

■ 型号构成



■ 连接示意

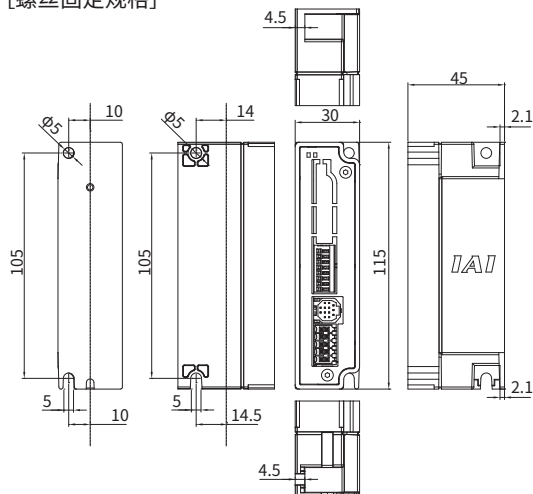


■ 规格

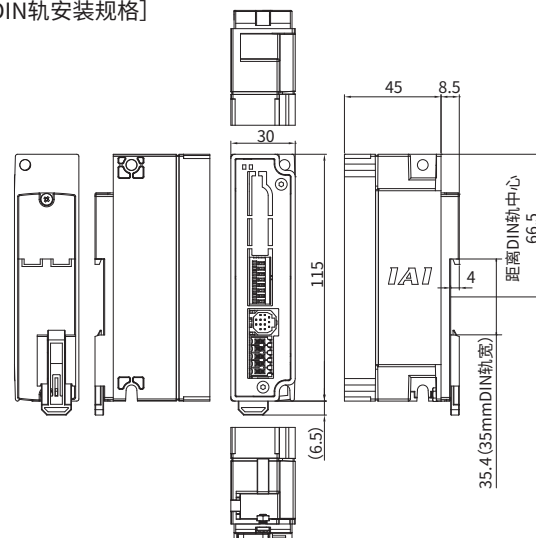
| 规格项目 | 规格内容 |
|------------|--|
| 控制轴数 | 1轴 |
| 电源电压 | DC24V±10% |
| 控制电源容量 | PLC连接单元单体0A PLC连接单元+RCP6S内置驱动0.3A ·带刹车的情况下,刹车解除时0.2s内,需要0.7A电流 |
| 马达电源容量 | 取决于RCP6S内置驱动 |
| 紧急停止输入 | B类触点输入 |
| 使能输入 | 无 |
| LED显示 | 无 |
| 电磁刹车强制解除机构 | 外部刹车解除信号输入 (DC24V) |
| 触电保护结构 | Class1 基础绝缘 |
| 绝缘耐压 | DC500V 10MQ |
| 污染度 | 污染度2 |
| 重量 | 65g |
| 外形尺寸 | 35W×115H×45D |
| 国际认证 | CE、cUL (均已获得) |

■ 外观图

[螺丝固定规格]



[DIN轨安装规格]



CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



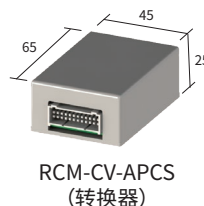
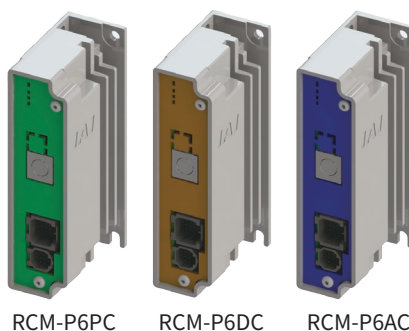
RCP6S网关用控制器〈RCM-P6□C〉

■ 特点

通过连接RCP6S网关单元、集线器单元,可驱动RCP6S以外的驱动轴。

<详情>

- 可连接RCP2~6和RCA、RCA2、RCD驱动轴。
※部分产品不对应
- 连接RCP2~4、RCA、RCA2时,需要转换器。
- 可实现与RCP6S内置控制器相同的控制。
(控制动作模式请参考7-106页)
- 使用联机软件可以将动作中驱动轴、控制器的信息显示在电脑屏幕上。
(当前位置、当前速度、伺服监视等)



■ 型号构成

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------|--------|---|----|---|------|---|-------|---|---------------------------|---|----------|---|--------|---|---------|---|------|---|
| RCM | 系列 | □ | 类型 | □ | 马达种类 | □ | 编码器种类 | □ | 选项 | □ | I/O种类 | □ | I/O电缆长 | □ | 电源电压 | □ | 安装规格 | □ |
| P6PC | 脉冲马达 | | | | | | | | HA 高加速规格 ※1 LA 省电对应 ※1 | | SE SIO规格 | | 0 无电缆 | | 0 DC24V | | | |
| P6AC | 伺服马达 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P6DC | DC无刷马达 | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | | |
|----------|---------|--------|
| 脉冲马达 | 伺服马达 | DC无刷马达 |
| 20P 20□ | 2 2W | 3D 3W |
| 20SP 20□ | 5 5W | |
| 28P 28□ | 5S 5W | |
| 28SP 28□ | 10 10W | |
| 35P 35□ | 20 20W | |
| 42P 42□ | 20S 20W | |
| 42SP 42□ | 30 30W | |
| 56P 56□ | | |

| | |
|-----|------------|
| WAI | 免电池绝对型/增量型 |
| I | 增量型 ※2 |

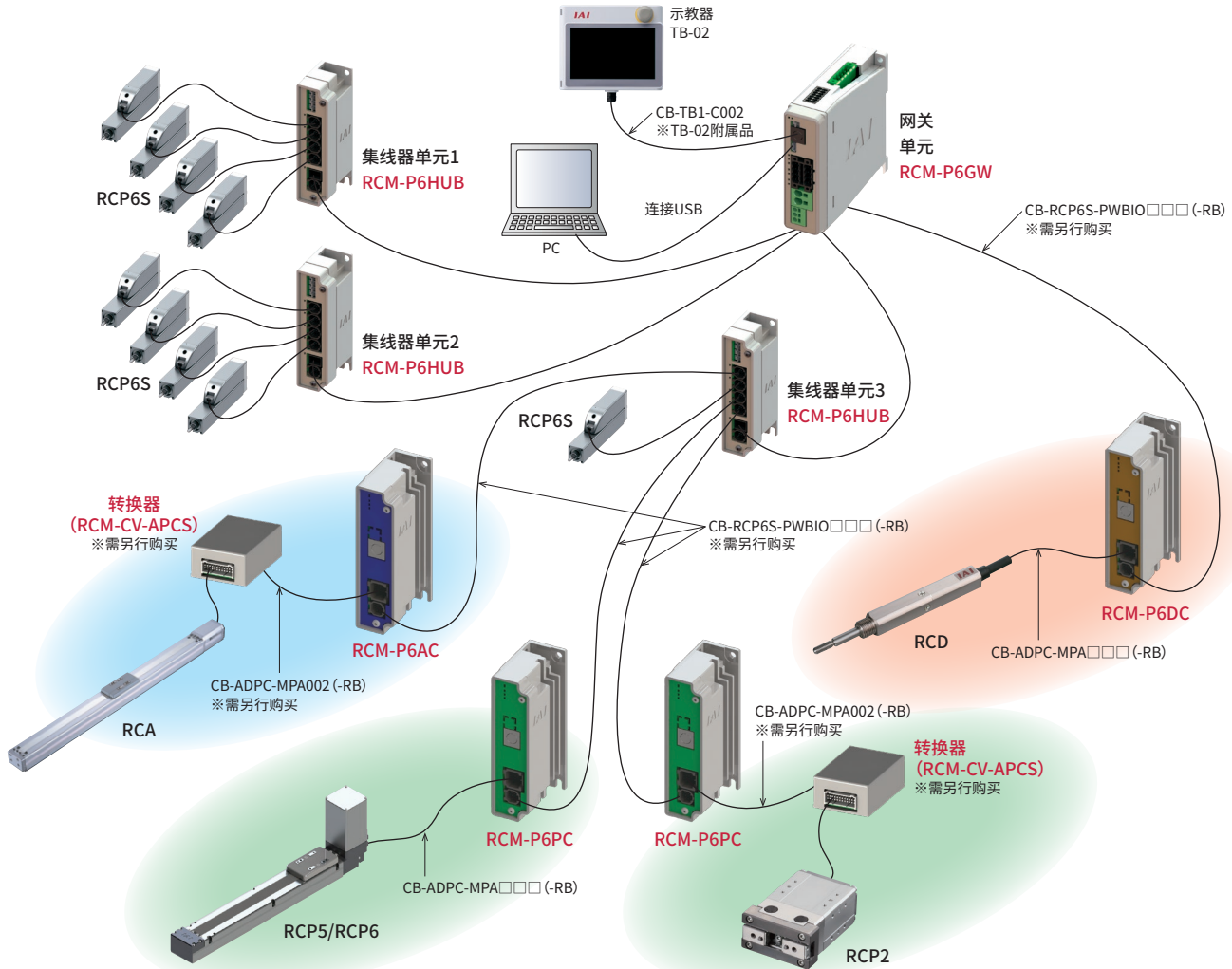
※1: RCA系列专用
※2: DC无刷马达专用。
※无法连接编码器种类为“A:绝对型”的RCA/RCAW系列。

不填写 螺丝固定规格
DN DIN轨安装规格

注意
基本上控制器马达种类与所连接的驱动轴马达种类标记是相同的,但是部分驱动轴与其适用控制器的马达种类标记不一致。不一致的机型记载如下,选型时请注意。
(20SP・28SP・42SP・5S・20S适用驱动轴)
● 马达种类为“20SP”…RCP3-RA2AC、RCP3-RA2BC
● 马达种类为“28SP”…RCP2-RA3C
● 马达种类为“42SP”…RCP4-RA5C
● 马达种类为“5S”…RCA2-SA2A□、RCA2-RA2A□
● 马达种类为“20S”…RCA2-SA4□、RCA-RA3□、RCA2-TA5□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

※需要简易绝对型规格时,请另行咨询。
※DC无刷马达型不对应简易绝对型。

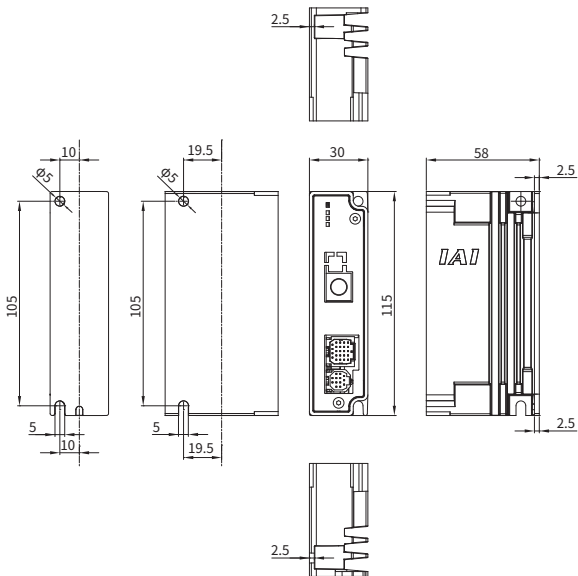
■ 连接示意



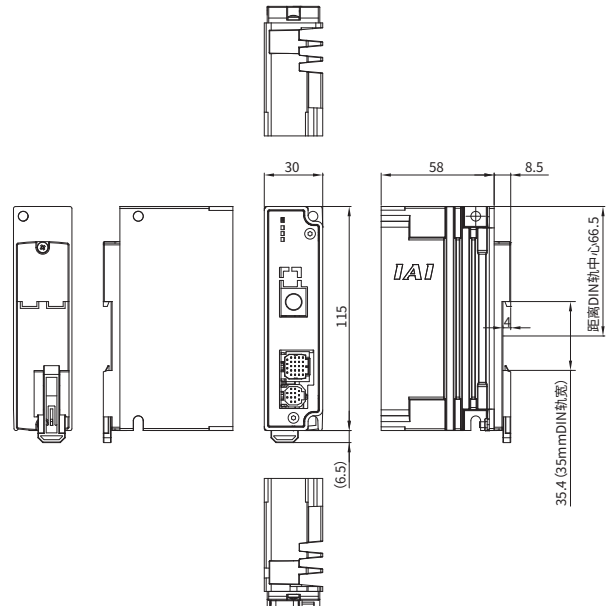
※与RCP5/RCP6一样，部分产品无需转换器。
请确认7-114页。
※通过连接网关单元，可使用现场网络。
※需要简易绝对型编码器规格时，请另行咨询。
※RCM-P6PC及RCM-P6AC时，从网关单元到驱动轴的
电缆长度最长为20m，RCM-P6DC时最长为10m。

■ 外观图

[螺丝固定规格]



[DIN轨安装规格]



CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



R-unit

RCP6S

MCON
-C

PCON
-CB/CFB

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(伺服压力机)

SCON
-CAL

MSCON

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(水平多关节)

PSA-24

TB-02

TB-03

选项

控制器

规格

| 规格项目 | 规格内容 | | | |
|------------|--|---|---|----------------------------------|
| 型号 | RCM-P6PC | RCM-P6AC | RCM-P6DC | |
| 控制轴数 | 1轴 | | | |
| 控制器电源 | DC24V±10% | | | |
| 控制电源容量 | 0.3A •带刹车的RCP6, 刹车解除时0.2s内需要0.7A电流 | 0.3A | | |
| 马达电源容量 | 20P、28P | 高输出设定无效： 最大1.0A | 10W、20W | 额定1.3A / 最大4.4A (省电时, 最大2.5A) |
| | 35P、42P、 56P | 高输出设定无效： 最大1.7A | 20W (20S) | 额定1.7A / 最大5.1A (省电时, 最大3.4A) |
| | | 高输出设定有效： 额定3.2A/最大4.2A | 30W | 额定1.3A / 最大4.0A (省电时, 最大2.2A) |
| 冲击电流 | 8.3A | 10A | | |
| 紧急停止输入 | B类触点输入 | | | |
| 使能输入 | 无 | | | |
| T.P.使能输入 | 有 | | | |
| 使能动作 | 伺服OFF | | | |
| 备份存储 | FRAM (256kbit) 读写次数 无限制 | | | |
| 日历功能 | 无 (连接GW单元时有) | | | |
| 冷却方式 | 自然空冷 | | | |
| 对应编码器 | <ul style="list-style-type: none"> •高分辨率免电池绝对型编码器 分辨率8192pulse/rev •免电池绝对型编码器 分辨率800pulse/rev •增量型编码器 分辨率800pulse/rev | <ul style="list-style-type: none"> •免电池绝对型编码器 分辨率16384pulse/rev •增量型规格RCA、RCA2-***N以外 分辨率800pulse/rev RCA2-***N、RCA2-***NA 分辨率1048pulse/rev | <ul style="list-style-type: none"> •增量型编码器 分辨率480pulse/rev | |
| LED显示 | SV/ALM LED×1 | | | |
| 电磁刹车强制解除机构 | 刹车释放输入 (I/F接口内) | | | |
| 触电保护结构 | Class1 基础绝缘 | | | |
| 绝缘耐压 | DC500V 10MΩ | | | |
| 污染度 | 污染度2 | | | |
| 重量 | 螺丝固定规格:200g DIN轨安装规格:215g | | | |
| 外形尺寸 | 螺丝固定规格:30W×115H×58D DIN轨安装规格:30W×115H×66.5D | | | |
| 国际认证 | CE、cUL (均已获得) | | | |

■ 对应驱动轴一览表

● RCM-P6PC对应驱动轴

| 滑块型 | | 拉杆型 | | 平台型 | | 无尘规格 | | 防尘·防滴规格 | |
|-------------|-----|-------------|-----|-----------|-----|---------------|-----|--------------|-----|
| 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 |
| RCP6-SA4C | — | RCP6-RA4C | — | RCP6-TA4C | — | RCP6CR-SA4C | — | RCP6W-RA4C | — |
| RCP6-SA6C | — | RCP6-RA6C | — | RCP6-TA6C | — | RCP6CR-SA6C | — | RCP6W-RA6C | — |
| RCP6-SA7C | — | RCP6-RA7C | — | RCP6-TA7C | — | RCP6CR-SA7C | — | RCP6W-RA7C | — |
| RCP6-SA4R | — | RCP6-RA4R | — | RCP6-TA4R | — | RCP6CR-WSA10C | — | RCP6W-RA4R | — |
| RCP6-SA6R | — | RCP6-RA6R | — | RCP6-TA6R | — | RCP6CR-WSA12C | — | RCP6W-RA6R | — |
| RCP6-SA7R | — | RCP6-RA7R | — | RCP6-TA7R | — | RCP6CR-WSA14C | — | RCP6W-RA7R | — |
| RCP6-WSA10C | — | RCP6-RAA4C | — | RCP3-TA3C | — | RCP4CR-SA3C | — | RCP6W-RAA4C | — |
| RCP6-WSA12C | — | RCP6-RAA6C | — | RCP3-TA4C | — | RCP4CR-SA5C | — | RCP6W-RAA6C | — |
| RCP6-WSA14C | — | RCP6-RAA7C | — | RCP3-TA5C | — | RCP2CR-GRSS | — | RCP6W-RAA7C | — |
| RCP6-WSA10R | — | RCP6-RAA4R | — | RCP3-TA6C | — | RCP2CR-GRLS | — | RCP6W-RAA4R | — |
| RCP6-WSA12R | — | RCP6-RAA6R | — | RCP3-TA7C | — | RCP2CR-GRS | — | RCP6W-RAA6R | — |
| RCP6-WSA14R | — | RCP6-RAA7R | — | RCP3-TA3R | — | RCP2CR-GRM | — | RCP6W-RAA7R | — |
| RCP5-BA4 | — | RCP6-WRA10C | — | RCP3-TA4R | — | RCP2CR-GR3SS | — | RCP6W-WRA10C | — |
| RCP5-BA4U | — | RCP6-WRA12C | — | RCP3-TA5R | — | RCP2CR-GR3SM | — | RCP6W-WRA12C | — |
| RCP5-BA6 | — | RCP6-WRA14C | — | RCP3-TA6R | — | RCP2CR-RTBS | — | RCP6W-WRA14C | — |
| RCP5-BA6U | — | RCP6-WRA10R | — | RCP3-TA7R | — | RCP2CR-RTBSL | — | RCP6W-WRA10R | — |
| RCP5-BA7 | — | RCP6-WRA12R | — | | | RCP2CR-RTCS | — | RCP6W-WRA12R | — |
| RCP5-BA7U | — | RCP6-WRA14R | — | | | RCP2CR-RTCSL | — | RCP6W-WRA14R | — |
| RCP4-SA3C | — | RCP4-RA3C | — | | | RCP2CR-RTB | — | RCP4W-SA5C | — |
| RCP4-SA5C | — | RCP4-RA5C | — | | | RCP2CR-RTBL | — | RCP4W-SA6C | — |
| RCP4-SA3R | — | RCP4-RA3R | — | | | RCP2CR-RTC | — | RCP4W-SA7C | — |
| RCP4-SA5R | — | RCP4-RA5R | — | | | RCP2CR-RTCL | — | RCP2W-GRSS | — |
| RCP3-SA2AC | — | RCP3-RA2AC | — | | | RCP2CR-RTBL | — | RCP2W-GRLS | — |
| RCP3-SA2BC | — | RCP3-RA2BC | — | | | RCP2CR-RTBBL | — | RCP2W-GRS | — |
| RCP3-SA3C | — | RCP3-RA2AR | — | | | RCP2CR-RTCB | — | RCP2W-GRM | — |
| RCP3-SA4C | — | RCP3-RA2BR | — | | | RCP2CR-RTCBL | — | RCP2W-GR3SS | — |
| RCP3-SA5C | — | RCP2-SRA4R | — | | | | | RCP2W-GR3SM | — |
| RCP3-SA6C | — | RCP2-SRGS4R | — | | | | | RCP2W-RTBS | — |
| RCP3-SA2AR | — | RCP2-SRGD4R | — | | | | | RCP2W-RTBSL | — |
| RCP3-SA2BR | — | | | | | | | RCP2W-RTCS | — |
| RCP3-SA3R | — | | | | | | | RCP2W-RTCSL | — |
| RCP3-SA4R | — | | | | | | | RCP2W-RTB | — |
| RCP3-SA5R | — | | | | | | | RCP2W-RTBL | — |
| RCP3-SA6R | — | | | | | | | RCP2W-RTCL | — |
| | | | | | | | | RCP2W-RTBBL | — |
| | | | | | | | | RCP2W-RTCB | — |
| | | | | | | | | RCP2W-RTCBL | — |

| 夹爪型/旋转型 | |
|-------------|-----|
| 型号 | 转换器 |
| RCP6-GRST6C | — |
| RCP6-GRST7C | — |
| RCP6-GRST6R | — |
| RCP6-GRST7R | — |
| RCP6-GRT7A | — |
| RCP6-GRT7B | — |
| RCP4-GRSML | — |
| RCP4-GRSLL | — |
| RCP4-GRSWL | — |
| RCP4-GRML | — |
| RCP4-GRLL | — |
| RCP4-GRLLW | — |
| RCP2-GRSS | — |
| RCP2-GRLS | — |
| RCP2-GRS | ○ |
| RCP2-GRM | ○ |
| RCP2-GRHM | — |
| RCP2-GRHB | — |
| RCP2-GR3LS | ○ |
| RCP2-GR3LM | ○ |
| RCP2-GR3SS | ○ |
| RCP2-GR3SM | ○ |
| RCP6-RTFML | — |
| RCP2-RTBS | ○ |
| RCP2-RTBSL | ○ |
| RCP2-RTCS | ○ |
| RCP2-RTCSL | ○ |
| RCP2-RTB | ○ |
| RCP2-RTBL | ○ |
| RCP2-RTC | ○ |
| RCP2-RTCL | ○ |
| RCP2-RTBBL | ○ |
| RCP2-RTBBL | ○ |
| RCP2-RTCB | ○ |
| RCP2-RTCBL | ○ |

| 特定功能机型 | |
|------------------|-----|
| 型号 | 转换器 |
| RCP6-RTCKSPE/SPI | — |
| RCP6-RTCKSRE/SRI | — |
| RCP6-RTCKMPE/MPI | — |
| RCP6-RTCKMRE/MRI | — |
| RCP4-ST68E | — |
| RCP4-ST615E | — |
| RCP4-ST4525E | — |

- 使用标有“○”的驱动轴时,需要转换器(RCM-CV-APCS)。
- 需要简易绝对型编码器规格时,请另行咨询。
- RCP4/RCP4CR/RCP4W系列的连接电缆为CB-ADPC-MPA□□□(-RB)+CB-CAN-AJ002。(夹爪(GR□)、ST4525E、SA3/RA3无需CB-CAN-AJ002)
- RCP3系列的连接电缆为CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)。

● RCM-P6AC对应驱动轴

| 滑块型 | | 拉杆型 | | 平台型 | | 无尘规格 | | 防尘·防滴规格 | |
|----------|-----|------------|-----|-------------|-----|--------------|-----|-------------|-----|
| 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 |
| RCA-SA4C | ○ | RCA2-RN3NA | — | RCA2-TCA3NA | — | RCACR-SA4C | ○ | RCA2W-RN3NB | — |
| RCA-SA5C | ○ | RCA2-RN4NA | — | RCA2-TCA4NA | — | RCACR-SA5C | ○ | RCA2W-RN4NB | — |
| RCA-SA6C | ○ | RCA2-RP3NA | — | RCA2-TWA3NA | — | RCACR-SA6C | ○ | RCA2W-RP3NB | — |
| RCA-SA4R | ○ | RCA2-RP4NA | — | RCA2-TWA4NA | — | RCA2CR-RN3NB | — | RCA2W-RP4NB | — |
| RCA-SA5R | ○ | RCA2-GS3NA | — | RCA2-TFA3NA | — | RCA2CR-RN4NB | — | RCA2W-GS3NB | — |
| RCA-SA6R | ○ | RCA2-GS4NA | — | RCA2-TFA4NA | — | RCA2CR-RP3NB | — | RCA2W-GS4NB | — |
| | | RCA2-GD3NA | — | | | RCA2CR-RP4NB | — | RCA2W-GD3NB | — |
| | | RCA2-GD4NA | — | | | RCA2CR-GS3NB | — | RCA2W-GD4NB | — |
| | | RCA2-SD3NA | — | | | RCA2CR-GS4NB | — | RCA2W-SD3NB | — |
| | | RCA2-SD4NA | — | | | RCA2CR-GD3NB | — | RCA2W-SD4NB | — |
| | | RCA-RA3C | ○ | | | RCA2CR-GD4NB | — | RCA2W-RN5NB | — |
| | | RCA-RA4C | ○ | | | RCA2CR-SD3NB | — | | |
| | | RCA-RA3R | ○ | | | RCA2CR-SD4NB | — | | |
| | | RCA-RA4R | ○ | | | RCA2CR-RN5NB | — | | |

- 使用标有“○”的驱动轴时,需要转换器(RCM-CV-APCS)。
- RCA2/RCA2CR/RCA2W系列的连接电缆为CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)。
- 需要简易绝对型编码器规格时,请另行咨询。
- 不对应编码器种类为“A:绝对型”的RCA/RCAW系列。

● RCM-P6DC对应驱动轴

| 拉杆型 | | 夹爪型/旋转型 | |
|-----------|-----|-----------|-----|
| 型号 | 转换器 | 型号 | 转换器 |
| RCD-RA1DA | — | RCD-GRSNA | — |

R-unit

RCP6S

MCON
-C

PCON
-CB/CFB

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(伺服压力机)

SCON
-CAL

MSCON

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(水平多夹节)

PSA-24

TB-02

TB-03

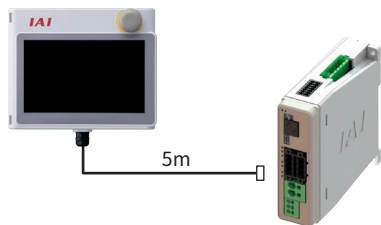
选项

示教器

■特点 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的示教工具。

■型号 **TB-02-□**

■构成



■规格

| | |
|--------|--------------------|
| 额定电压 | 24V DC |
| 耗电量 | 3.6W 以下 (150mA 以下) |
| 适用环境温度 | 0~40°C |
| 适用环境湿度 | 20~85%RH (无结露) |
| 环境耐性 | IP20 |
| 质量 | 470g (仅TB-02本体) |

联机软件 (Windows专用)

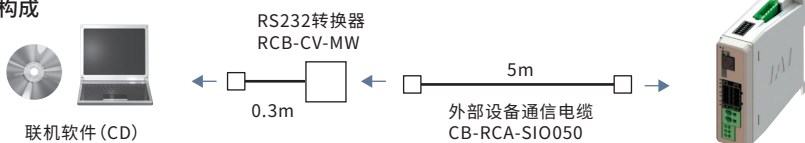
■特点 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的支持型软件。增加了设备调试作业需要的多项功能，帮助缩短设备从安装到投入实用的需要时间。

对应Windows :
XP SP2以后/Vista/7/8

■型号 **RCM-101-MW-CHI** (外部设备通信电缆 + RS232转换器)

请参考使用说明书。

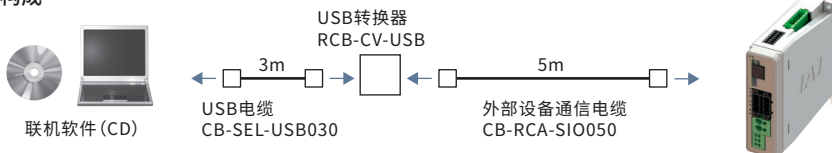
■构成



■型号 **RCM-101-USB-CHI** (外部设备通信电缆 + USB转换器 + USB电缆)

请参考使用说明书。

■构成



维护保养部件

在购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。

※电缆的合计长度有限制。
请参考7-103、7-112页[注意]部分。

■电缆对应表

| 连接对象 | | 网关单元 | 集线器单元 | PLC连接单元 |
|----------------------------|----------|-------|---------------------------|---------|
| RCP6S RCP6SCR RCP6SW | 标准电缆 | | CB-RCP6S-PWBIO□□□□ | |
| | 柔性电缆 | | CB-RCP6S-PWBIO□□□□-RB | |
| | <延长>标准电缆 | | CB-RCP6S-PWBIO□□□□-JY1 | |
| | <延长>柔性电缆 | | CB-RCP6S-PWBIO□□□□-JY1-RB | |
| 连接对象 | | 集线器单元 | | |
| 网关单元 | 标准电缆 | | CB-RCP6S-RLY□□□□ | |
| | 柔性电缆 | | CB-RCP6S-RLY□□□□-RB | |
| | <延长>标准电缆 | | CB-RCP6S-RLY□□□□-JY1 | |
| | <延长>柔性电缆 | | CB-RCP6S-RLY□□□□-JY1-RB | |
| 连接对象 | | 转换器 | 连接RCM-P6□C的驱动轴 | |
| RCM-P6□C | 标准电缆 | | CB-ADPC-MPA□□□□ | |
| | 柔性电缆 | | CB-ADPC-MPA□□□□-RB | |

※连接的驱动轴为RCP3/RCA2/RCA2CR/CAW系列时,电缆为CB-RCAPC-MPA□□□□。

