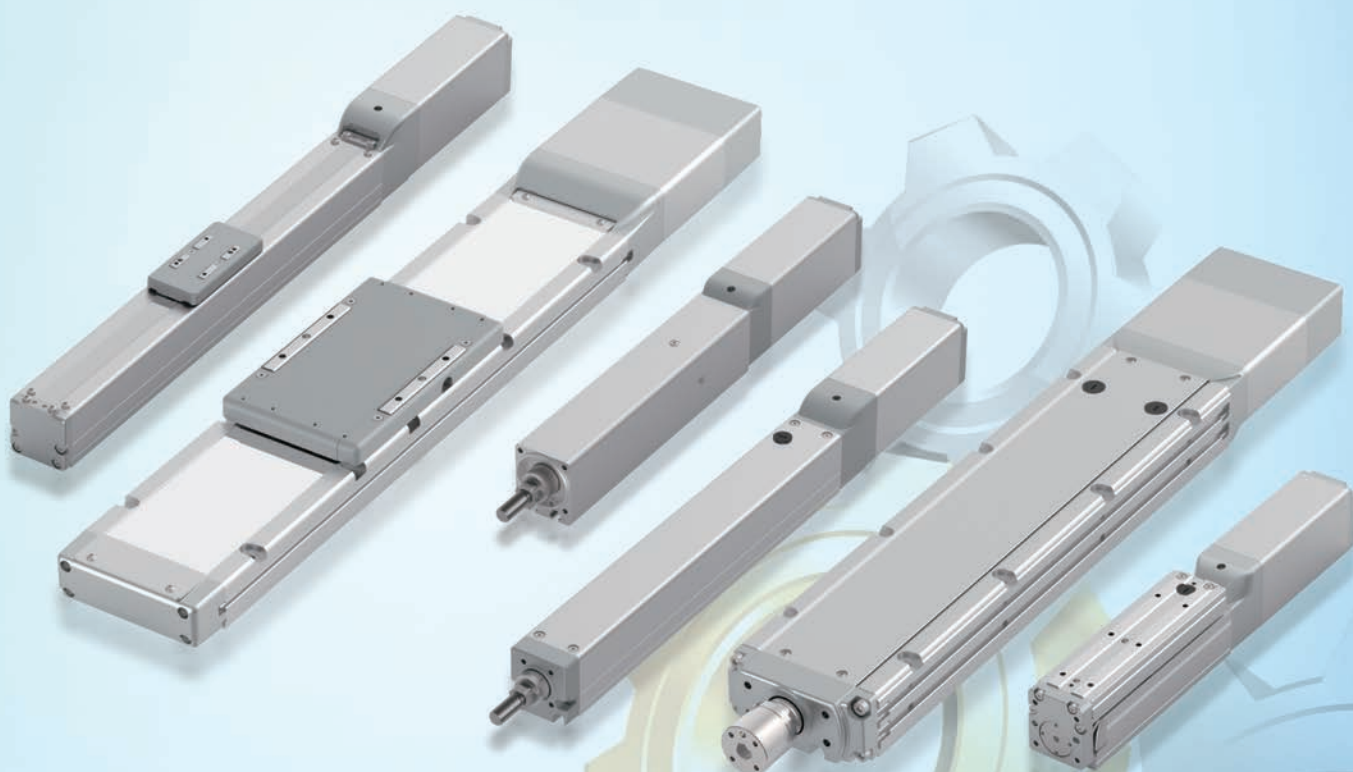


標準タイプ **RCP6(S)**

クリーン仕様 **RCP6(S)CR**

防塵防滴仕様 **RCP6(S)W**

ロボシリンダ®用コントローラー **PCON-CB/CFB**



コントローラー
シリーズ追加



クリーン仕様



防塵防滴仕様 シリーズ追加



代理店

アイエイアイが提案する次世代型ロボシリンダ RCP6

全156機種^{*}の豊富なラインナップの中から、お客様の用途に合った最適な製品をお選びいただけます。

^{*}タイプ、コントローラー別置／内蔵、仕様別の総和

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品のメリット

バッテリーを必要としないので、バッテリーのメンテナンスが不要です。装置立ち上げ時や、非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、原点復帰を必要としません。作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。また、価格は従来品のインクリメンタルエンコーダーと同じです。

アブソリュートエンコーダーのメリット

- ①アブソリュートエンコーダー搭載で
原点復帰が不要
- ②装置立ち上げ毎に、原点復帰しないので
原点確認用センサーが不要
- ③非常停止等で装置が停止した場合でも
作業中のワークの取り除きが不要
- ④複雑な機械内部で停止した場合も面倒な
原点復帰プログラム作成が不要

バッテリーレスのメリット

- ①バッテリーのメンテナンスが不要
- ②バッテリー設置スペースが不要



バッテリーレスアブソリュートエンコーダー

バッテリーなしメンテなしで、原点復帰なし。
しかし価格の値上げは一切なし。
もうインクリには戻れない。



位置記憶装置内蔵

2 繰返し位置決め精度向上

転造ボールねじ及びびナット溝の精密加工技術の向上に伴い、従来のロボシリンダの繰返し位置決め精度 $\pm 20\mu\text{m}$ から、大幅な高精度化を実現しました。

標準仕様 $\pm 10\mu\text{m}$

高精度仕様 $\pm 5\mu\text{m}$ (RCP6(S)-SA/WSA、
RCP6(S)CR-SA/WSAのみ設定)

^{*} $1\mu\text{m} = 0.001\text{mm}$

3 パワーコン[®]対応

高出力ドライバーを搭載した『パワーコン[®]』に対応します。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。最高速度が高まることでサイクルタイムが短縮でき、装置の生産性向上に貢献します。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッッドタイプ
ラジアルスリンダ
ワイドラジアルスリンダ
テーブルタイプ
スリッド仕様
ワイドスリッド仕様
クリーン仕様
防塵防滴仕様
ラジアル仕様
防塵防滴仕様
ワイドラジアル仕様
防塵防滴仕様
オプション
技術資料
コントローラー

4 全シリーズでコントローラー内蔵型が選択可能

すべてのシリーズでコントローラー別置型(RCP6)とコントローラー内蔵型(RCP6S)をお選びいただけます。

コントローラー内蔵型のメリット

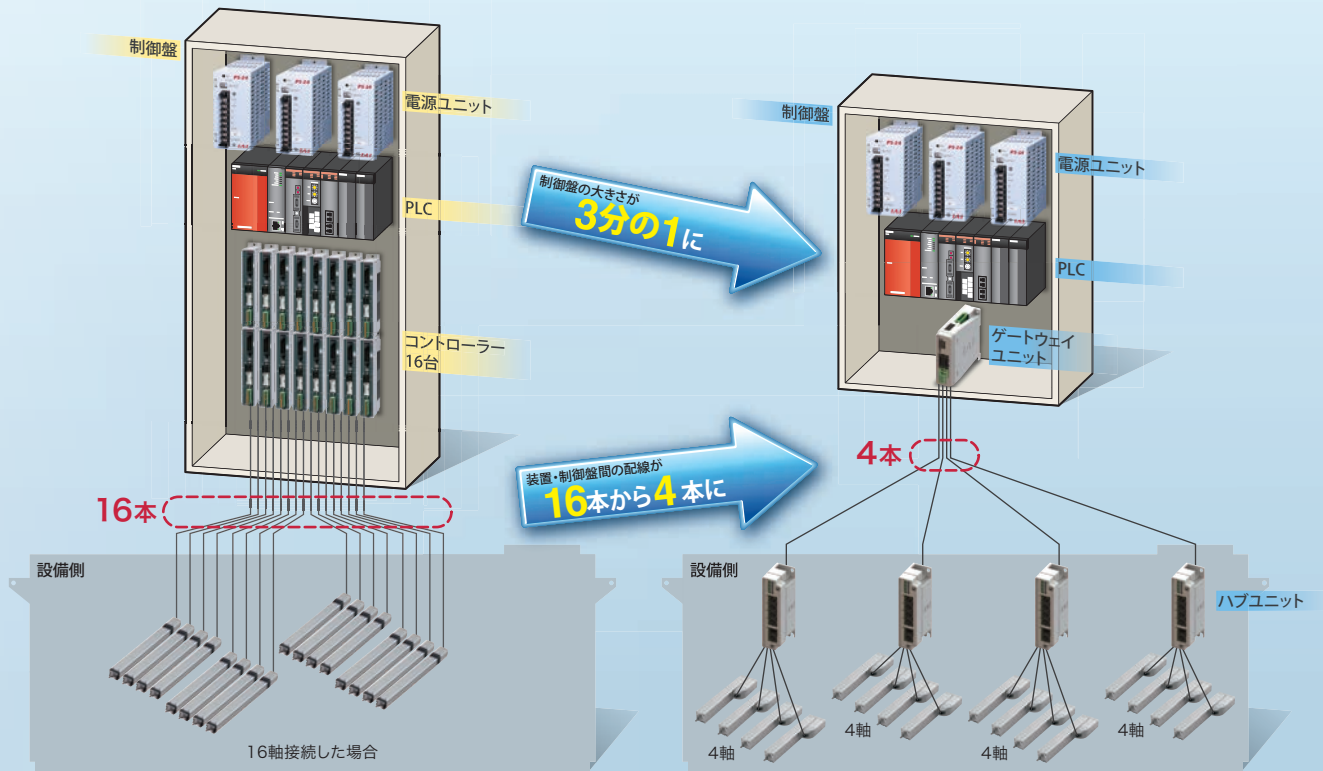
- ▶ 制御盤を小さくすることができます。
- ▶ 配線処理が簡単です。
- ▶ 共通のケーブルを使用しているため保守部品が少なくてすみます。

ゲートウェイユニットとハブユニットを使用することで、複数の軸を制御する際にも省配線・省スペース化が可能です。

※ゲートウェイユニットとハブユニットの詳細はP8へ

標準コントローラーの制御盤

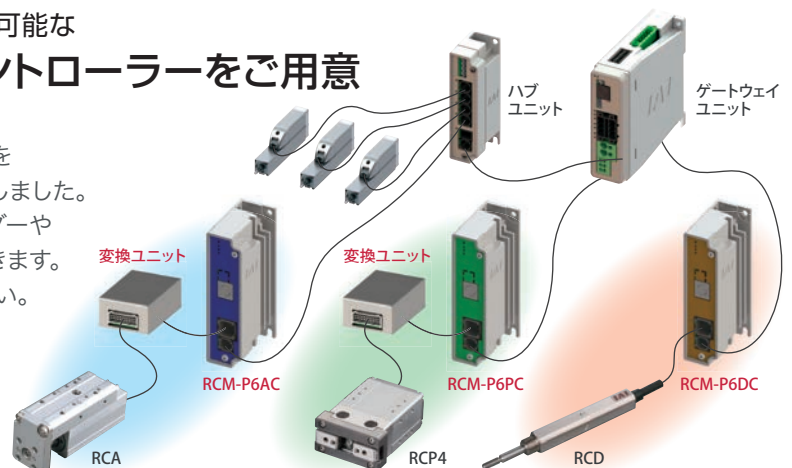
RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



【ご注意】ゲートウェイユニットからRCP6Sまでのケーブル長は最大20mです。中間にハブユニットが入る場合もケーブルの合計長さは最大20mですが、ゲートウェイユニットからハブユニットまでのケーブル長は10m以下となります。

5 ゲートウェイユニット・ハブユニットに接続可能な RCP6Sゲートウェイ用コントローラーをご用意

RCP6S ゲートウェイユニットやハブユニットに RCP、RCA、RCDシリーズのアクチュエーターを接続することができるコントローラーをご用意しました。RCP6Sのネットワーク内に細小型ロボリンダやグリッパータイプのアクチュエーターを追加できます。接続可能な機種についてはP282をご覧ください。



6 クリーン仕様をご用意

クリーン仕様をご用意しました。ワイドスライダを含むスライダタイプで全8タイプを取り揃えています。クリーンルームなど特殊環境での用途に最適です。

Clean
Class
10Clean
Class
2.5

クリーン度を表す規格には、以下の2種類があります。

1. Fed.Std.209D規格

0.5 μ m以上粒子を基準とし1ft³中の粒子数を表示します。
〈表示方式〉クラス1、10、100、1,000、10,000、100,000

2. JIS B9920(ISO 14644-1)規格

1m³中の0.1 μ m以上の粒子数を10のべき乗で表したときの指数で表します。



7 防塵・防滴仕様をご用意

防塵・防滴仕様をご用意しました。ラジアルシリンダ、ワイドラジアルシリンダを含むロッドタイプで全24タイプ・48機種を取り揃えています。水がかかる装置に使用できます。

IP
65

保護等級表示

IP □ □

第1示性数字

人体及び固形異物に対する保護

第2示性数字

水の侵入に対する保護

IP65	固形異物	(要約)耐じん形 [※] 粉塵は完全に遮断され本体内部に侵入しません。
	水	(要約)噴流(water jet)に対して保護する。 [※] いかなる方向から水の直接噴流を受けても有害な影響は受けません。

※IEC 60529 / JIS C 0920

目次


前付	
RCP6の特長	1
目次	4
シリーズの特徴・ラインナップ	5
製品ラインナップ	9
型式項目	15

 スライダタイプ	
RCP6(S)-SA4C	21
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-SA6C 23 RCP6(S)-SA7C 25 RCP6(S)-SA8C 27

RCP6(S)-SA4R	29
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-SA6R 31 RCP6(S)-SA7R 33 RCP6(S)-SA8R 35

 ワイドスライダタイプ	
RCP6(S)-WSA10C	37
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-WSA12C 39 RCP6(S)-WSA14C 41 RCP6(S)-WSA16C 43

RCP6(S)-WSA10R	45
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-WSA12R 47 RCP6(S)-WSA14R 49 RCP6(S)-WSA16R 51

 ロッドタイプ	
RCP6(S)-RA4C	53
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-RA6C 55 RCP6(S)-RA7C 57 RCP6(S)-RA8C 59

RCP6(S)-RA4R	61
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-RA6R 63 RCP6(S)-RA7R 65 RCP6(S)-RA8R 67

 ラジアルシリンダ®	
RCP6(S)-RRA4C	69
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-RRA6C 71 RCP6(S)-RRA7C 73 RCP6(S)-RRA8C 75


RCP6(S)-RRA4R	77
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-RRA6R 79 RCP6(S)-RRA7R 81 RCP6(S)-RRA8R 83

 ワイドラジアルシリンダ®	
RCP6(S)-WRA10C	85
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-WRA12C 87 RCP6(S)-WRA14C 89 RCP6(S)-WRA16C 91

RCP6(S)-WRA10R	93
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-WRA12R 95 RCP6(S)-WRA14R 97 RCP6(S)-WRA16R 99

 テーブルタイプ	
RCP6(S)-TA4C	101
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)-TA6C 105 RCP6(S)-TA7C 109

RCP6(S)-TA4R	113
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)-TA6R 117 RCP6(S)-TA7R 121

 〈クリーン仕様〉スライダタイプ	
RCP6(S)CR-SA4C	125
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)CR-SA6C 127 RCP6(S)CR-SA7C 129 RCP6(S)CR-SA8C 131

 〈クリーン仕様〉ワイドスライダタイプ	
RCP6(S)CR-WSA10C	133
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)CR-WSA12C 135 RCP6(S)CR-WSA14C 137 RCP6(S)CR-WSA16C 139

 〈防塵防滴仕様〉ロッドタイプ	
RCP6(S)W-RA4C	141
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)W-RA6C 143 RCP6(S)W-RA7C 145 RCP6(S)W-RA8C 147

RCP6(S)W-RA4R	149
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)W-RA6R 151 RCP6(S)W-RA7R 153 RCP6(S)W-RA8R 155

 〈防塵防滴仕様〉ラジアルシリンダ®	
RCP6(S)W-RRA4C	157
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)W-RRA6C 159 RCP6(S)W-RRA7C 161 RCP6(S)W-RRA8C 163

RCP6(S)W-RRA4R	165
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)W-RRA6R 167 RCP6(S)W-RRA7R 169 RCP6(S)W-RRA8R 171

 〈防塵防滴仕様〉ワイドラジアルシリンダ	
RCP6(S)W-WRA10C	173
モーター ストレート 仕様	RCP6(S)W-WRA12C 175 RCP6(S)W-WRA14C 177 RCP6(S)W-WRA16C 179

RCP6(S)W-WRA10R	181
モーター 折返し 仕様	RCP6(S)W-WRA12R 183 RCP6(S)W-WRA14R 185 RCP6(S)W-WRA16R 187

オプション	
RCP6シリーズオプション	189
選定上の注意	196、204

技術資料	
押付力と電流制限値の相関図	205
速度・加速度別可搬質量表	207
許容負荷質量選定資料	243
デューティーについて	247
ダブルスライダ選定上の注意	248
各部の材質	249

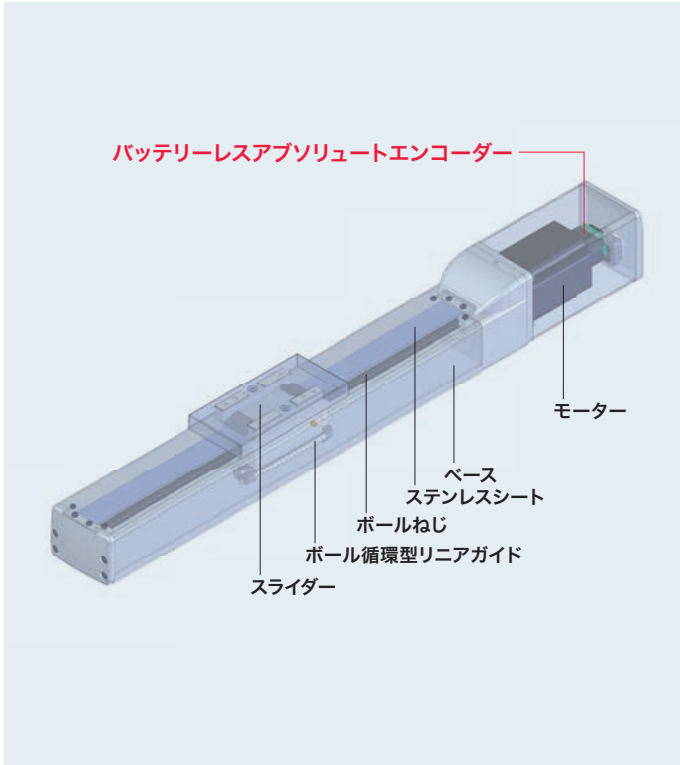
 コントローラ	
PCON-CB/CFB	255

コントローラ仕様	271
ゲートウェイユニット	273
RCP6S ハブユニット	277
PLC接続ユニット	278
RCP6Sゲートウェイ用コントローラ	279

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダ®
ワイドラジアルシリンダ®
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンダ®
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ®
オプション
技術資料
コントローラ

シリーズの特長・ラインナップ

スライダタイプ SA



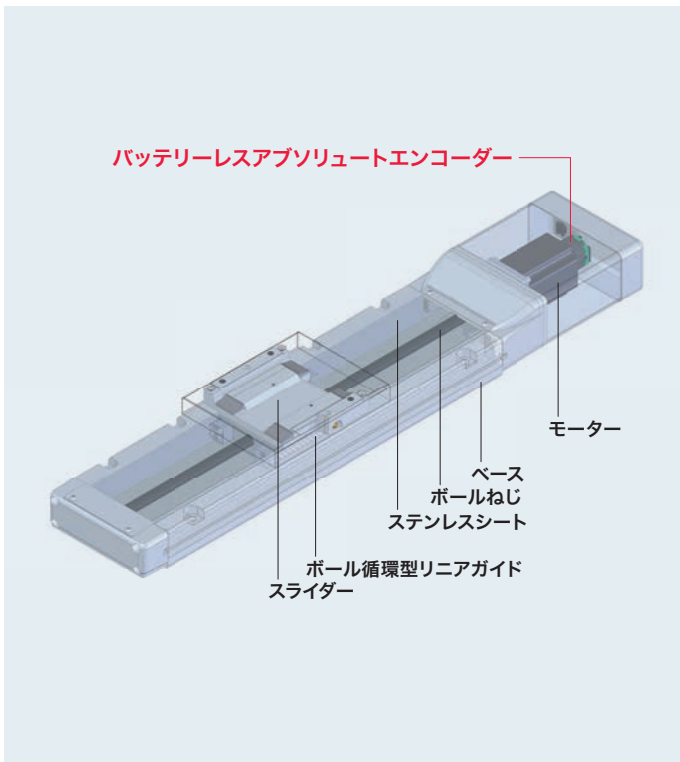
特長

- ▶ ベース一体型のボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング (Ma)、ヨーイング (Mb)、ローリング (Mc) 方向のモーメントに対応できます。
- ▶ 複数軸を組み合わせる事により、2次元、3次元の動作が可能です。

用途

- ・ロッドレスエアシリンダからの置き換え
- ・ボールねじ+ガイド+モーターを組合わせた内製装置からの置き換え
- ・直交組合せのベース軸・可動軸
- ・組立て、検査工程や測長など精度を要する用途

ワイドスライダタイプ WSA

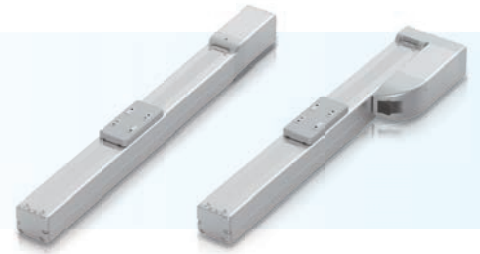


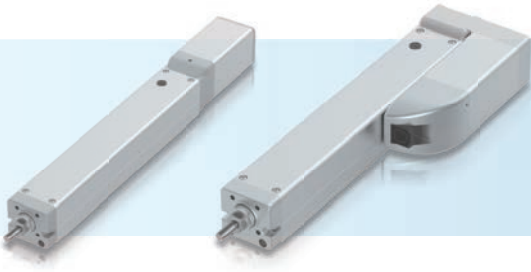
特長

- ▶ 直交組合せのベース軸に最適です。ワイドボディーにボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング (Ma)、ヨーイング (Mb)、ローリング (Mc) 方向の高負荷なモーメントに対応できます。
- ▶ ステンレスシートを外すことなく、ベース上面取付けが可能です。
- ▶ 複数軸を組み合わせる事により、2次元、3次元の動作が可能です。

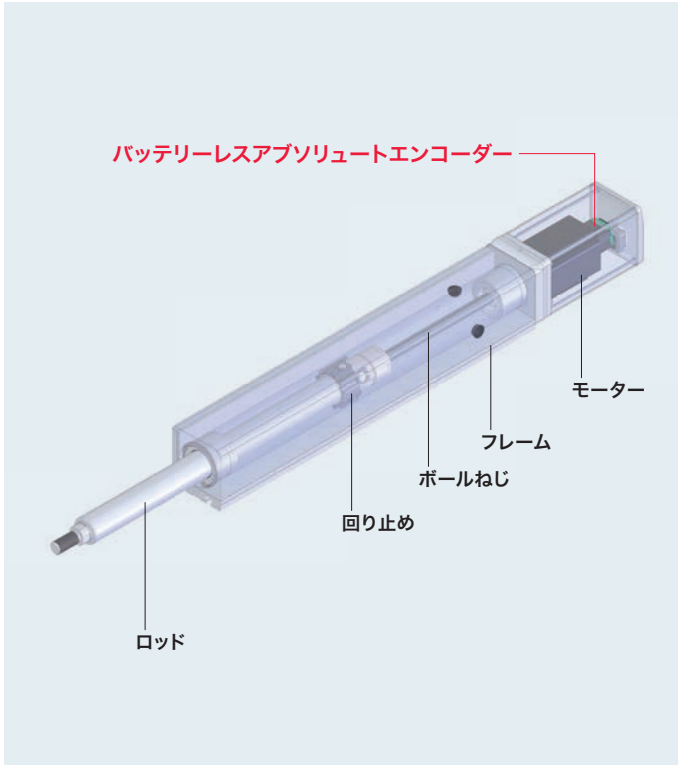
用途

- ・ロッドレスエアシリンダからの置き換え
- ・ボールねじ+ガイド+モーターを組合わせた内製装置からの置き換え
- ・組立て、検査工程や測長など精度を要する用途





ロッドタイプ RA



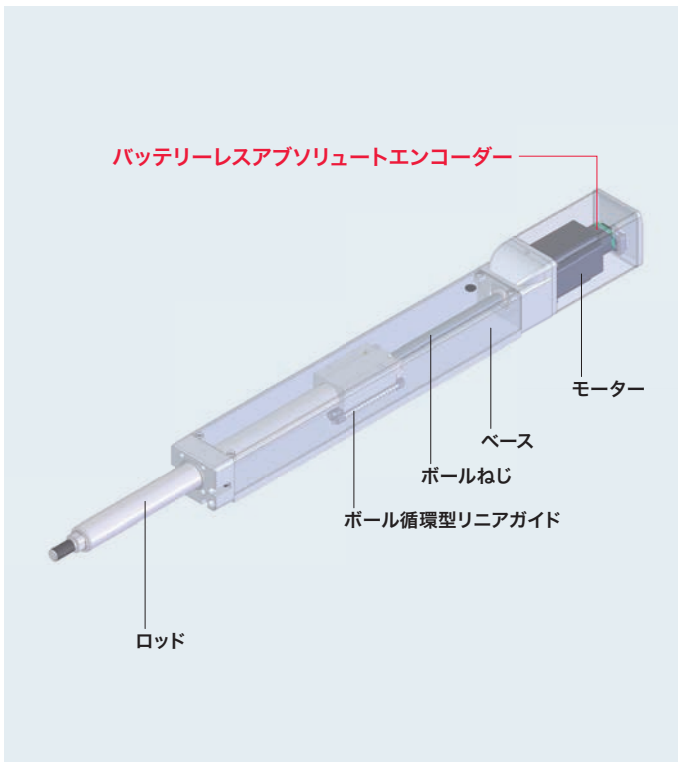
特長

- ▶ アクチュエーター内部にリニアガイドを内蔵しないタイプです。エアシリンダーに似たRCP6のロッドタイプで最も安価なモデルです。

用途

- ・ロッドタイプエアシリンダーからの置き換え
- ・ガイドを併用した推力用途
- ・ワーク挿入、圧入、カシメ
- ・リフター、ワークの払出し

ラジアルシリンダ RRA



特長

- ▶ ボール循環型リニアガイドを内蔵しているため、ラジアル荷重、モーメント負荷を受けることが可能です。停止時の振動が抑制され、最長700stのロングストローク化が可能になりました。さらに、無負荷時のロッド不回転精度「0度」と品質が大幅に向上しました。
- ▶ 外付けガイドが不要なため、装置がコンパクトになります。

用途

- ・ワーク挿入、圧入、カシメ
- ・リフター、ワークの払出し
- ・直交組合せの垂直可動軸
- ・軽量物の搬送、位置決め

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

クリーン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

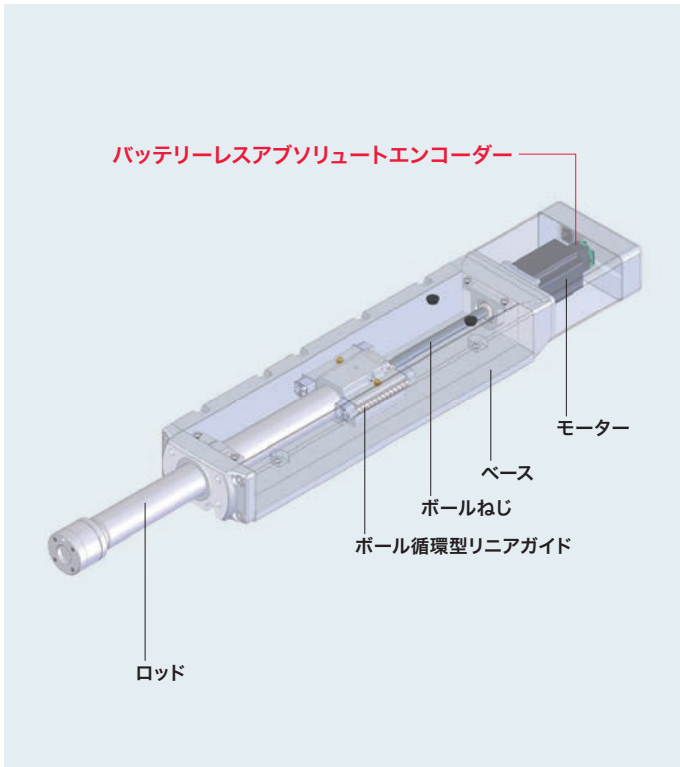
オプション

技術資料

コントローラー

シリーズの特長・ラインナップ

ワイドラジアルシリンダ WRA



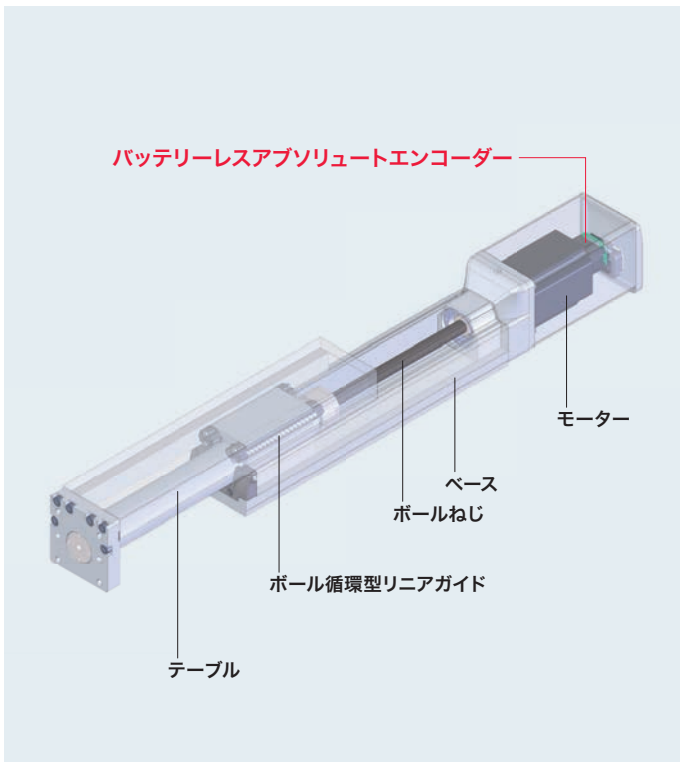
特長

- ▶ワイドボディーと高剛性ロッドにより標準ラジアルシリンダに比べ、最大4倍のロッド先端許容トルクに対応できます。高い動的許容モーメントにより、負荷トルクが大きな攪拌やねじ締め等の用途にご使用いただけます。
- ▶外付けガイドが不要なため、装置がコンパクトになります。

用途

- ・ワーク挿入、圧入、カシメ
- ・ねじ締め機や攪拌機
- ・リフター、ワークの払出し
- ・直交組合せの垂直可動軸
- ・軽量物の搬送、位置決め
- ・ピック&ブレースユニットのベース軸に

テーブルタイプ TA

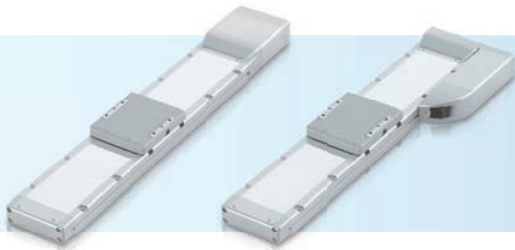


特長

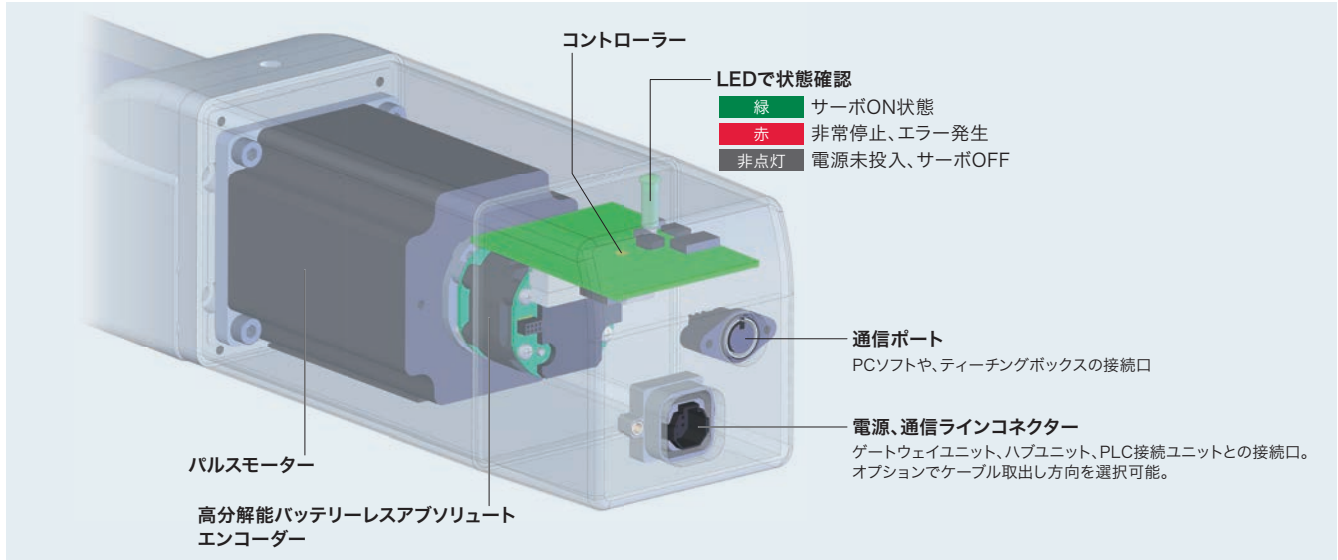
- ▶テーブル上面と先端プレートに設けたタップ穴を使用し、ワークを取付けることができます。
- ▶テーブル部にボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング (Ma)、ヨーイング (Mb)、ローリング (Mc) 方向のモーメントに対応できます。
- ▶高剛性仕様 (ダブルブロック) をオプション選択できます。ガイドブロックを2つにすることで、動的許容モーメントがアップします。

用途

- ・テーブルタイプエアシリンダからの置き換え
- ・左右からのワークを挟みこむクランプ用途
- ・テーブル前面でワークを押さえる位置決め用途
- ・コンベア上を流れるワークの幅寄せ機構
- ・直交組合せの垂直可動軸



コントローラー内蔵型 RCP6S

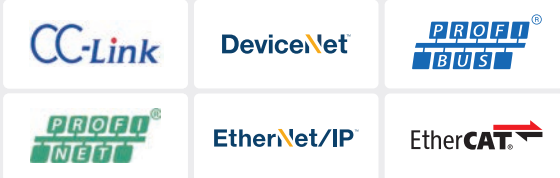


RCP6S周辺機器 ※RCP6Sを使用する際は、ゲートウェイユニットもしくはPLC接続ユニットが必要です。

1 ゲートウェイユニット

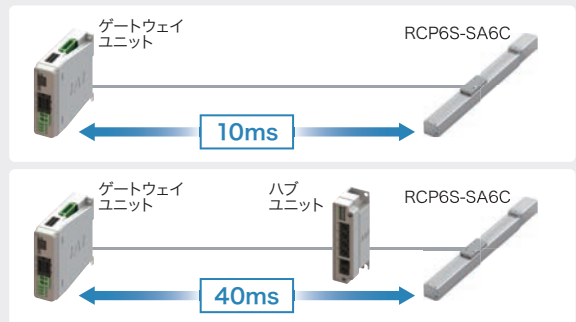


- ▶対応ネットワーク
下記、6種類のフィールドネットワークに対応が可能です。



- ▶RCP6S 4軸もしくはハブユニット4台を接続できます。
- ▶各スロットごとに外部電源入力タイプのブレーキリリース入力端子台へ電源供給することで、ブレーキの強制解除が可能です。(直接アクチュエーターが接続された場合)

- ▶直接RCP6Sを接続する場合の通信時間は、10ms、ハブユニットを使用する場合は40ms。接続軸を増やしても通信時間は変わりません。



2 ハブユニット



- ▶ゲートウェイユニットと合わせて使用する信号分配ユニットです。
- ▶ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。
- ▶RCP6Sを最大4台接続できます。
- ▶ブレーキ解除スイッチを操作することでブレーキの開閉動作が可能です。

3 PLC接続ユニット



- ▶RCP6Sと合わせて、上位からシリアル通信で運転するためのユニットです。
- ▶RCP6SとPLC接続ユニット間はコネクター付のケーブルで配線が可能です。

4 RCP6Sゲートウェイ用コントローラー



- ▶ゲートウェイユニットやハブユニットにRCP、RCA、RCDシリーズを接続するためのコントローラーです。
- ▶RCP6Sのネットワーク内に細小型ロボシリンダーやグリッパータイプのアクチュエーターを接続できます。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッッドタイプ

ラジアルシリンダー

ワイドラジアルシリンダー

テーブルタイプ

スリッドタイプ

ワイドスリッドタイプ

防塵防滴仕様 ロッドタイプ

防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー

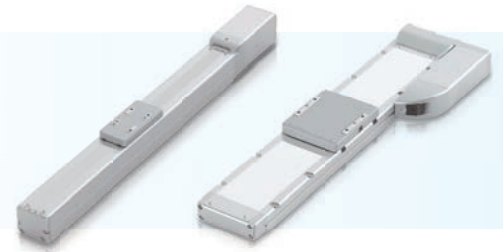
防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー

オプション

技術資料

コントローラー

製品ラインナップ



スライダタイプ SA

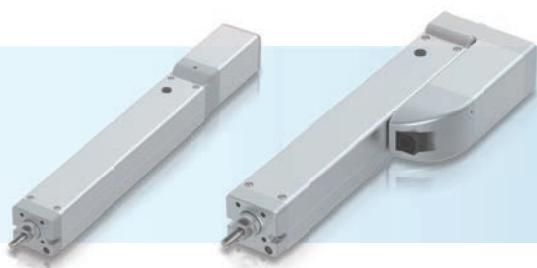
種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)		最大可搬質量 (kg)	掲載ページ
							水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	SA4C		40mm	16	±0.01 【±0.005】	50~500 (50st毎)	1260	7	1.5	P21
				10			12	3		
				5			14	5.5		
				2.5			18	12		
	SA6C		58mm	20	±0.01 【±0.005】	50~800 (50st毎)	1440(1280)	15	2.5	P23
				12			28	6		
				6			32	16		
				3			40	16		
	SA7C		70mm	24	±0.01 【±0.005】	50~800 (50st毎)	1200	37	3	P25
				16			46	8		
				8			51	16		
				4			55	25		
SA8C		85mm	30	±0.01 【±0.005】	50~1100 (50st毎)	1200(850)	28	3	P27	
			20			60	4			
			10			70	25			
			5			80	55			
モーター 折返し 仕様	SA4R		40mm	16	±0.01	50~500 (50st毎)	1260(1120)	7	1.5	P29
				10			12	3		
				5			14	5.5		
				2.5			18	12		
	SA6R		58mm	20	±0.01	50~800 (50st毎)	1280(1120)	15	1	P31
				12			28	2.5		
				6			32	6		
				3			40	14		
	SA7R		70mm	24	±0.01	50~800 (50st毎)	1080	37	3	P33
				16			46	8		
				8			51	16		
				4			55	25		
SA8R		85mm	30	±0.01	50~1100 (50st毎)	1200(850)	26	3	P35	
			20			55	4			
			10			70	25			
			5			80	55			

()内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値 【 】内は高精度仕様選定時

ワイドスライダタイプ WSA

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)		最大可搬質量 (kg)	掲載ページ
							水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	WSA10C		100mm	16	±0.01 【±0.005】	50~500 (50st毎)	840	4	-	P37
				10			15	-		
				5			28	3		
				2.5			40	10		
	WSA12C		120mm	20	±0.01 【±0.005】	50~800 (50st毎)	800	12	-	P39
				12			25	-		
				6			40	9		
				3			60	18		
	WSA14C		140mm	24	±0.01 【±0.005】	50~800 (50st毎)	700	25	-	P41
				16			50	-		
				8			65	14		
				4			80	26		
WSA16C		160mm	20	±0.01 【±0.005】	50~1100 (50st毎)	720	50	-	P43	
			10			70	15			
モーター 折返し 仕様	WSA10R		100mm	16	±0.01	50~500 (50st毎)	840	4	-	P45
				10			15	-		
				5			28	3		
				2.5			40	10		
	WSA12R		120mm	20	±0.01	50~800 (50st毎)	800	12	-	P47
				12			25	-		
				6			40	9		
				3			60	16		
	WSA14R		140mm	24	±0.01	50~800 (50st毎)	700	25	-	P49
				16			50	-		
				8			65	14		
				4			80	26		
WSA16R		160mm	20	±0.01	50~1100 (50st毎)	600	30	-	P51	
			10			70	15			
			5			170(145)	100	45		

()内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値 【 】内は高精度仕様選定時



ロッドタイプ RA

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	最大押付力 (N)	最大可搬質量 (kg)		掲載ページ
									水平	垂直	
モーター ストレート 仕様	RA4C		40mm	16	±0.01	50~200 (50st毎)	840	48	6	1.5	P53
				10			700	77	15	2.5	
				5			350	155	28	5	
				2.5			175	310	40	10	
	RA6C		58mm	20	±0.01	50~300 (50st毎)	800	56	6	1.5	P55
				12			700	93	25	4	
				6			450	185	40	10	
				3			225	370	60	20	
	RA7C		70mm	24	±0.01	50~300 (50st毎)	860(640)	182	20	3	P57
				16			700(560)	273	50	8	
				8			420(350)	547	60	18	
				4			210(175)	1094	80	28	
RA8C		85mm	20	±0.01	50~300 (50st毎)	600(450)	500	30	5	P59	
			10			300(250)	1000	60	40		
			5			150	2000	100	70		
モーター 折返し 仕様	RA4R		40mm	16	±0.01	50~200 (50st毎)	840	48	5	1	P61
				10			610	77	12	2.5	
				5			350	155	25	5	
				2.5			175	310	40	10	
	RA6R		58mm	20	±0.01	50~300 (50st毎)	800	56	6	1.5	P63
				12			700	93	25	4	
				6			450	185	40	10	
				3			225	370	60	20	
	RA7R		70mm	24	±0.01	50~300 (50st毎)	800(640)	182	20	3	P65
				16			560	273	50	8	
				8			420(350)	547	60	18	
				4			175	1094	80	28	
RA8R		85mm	20	±0.01	50~300 (50st毎)	400	500	30	5	P67	
			10			200	1000	60	40		
			5			100	2000	100	70		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値

ラジアルシリンダ RRA

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	最大押付力 (N)	最大可搬質量 (kg)		掲載ページ
									水平	垂直	
モーター ストレート 仕様	RRA4C		40mm	16	±0.01	60~410 (50st毎)	1120	48	7	1.5	P69
				10			700	77	18	3	
				5			350	155	28	6	
				2.5			175	310	40	10	
	RRA6C		58mm	20	±0.01	65~415 (50st毎)	800	56	6	1.5	P71
				12			700	93	25	4	
				6			450	185	40	10	
				3			225	370	60	20	
	RRA7C		70mm	24	±0.01	70~520 (50st毎)	860(640)	182	20	3	P73
				16			700(560)	273	50	8	
				8			420	547	60	18	
				4			210	1094	80	28	
RRA8C		85mm	20	±0.01	50~700 (50st毎)	600(450)	500	30	5	P75	
			10			300(250)	1000	60	40		
			5			150	2000	100	70		
モーター 折返し 仕様	RRA4R		40mm	16	±0.01	60~410 (50st毎)	840	48	5	1	P77
				10			610	77	13	2.5	
				5			350	155	28	5	
				2.5			175	310	40	10	
	RRA6R		58mm	20	±0.01	65~415 (50st毎)	800	56	6	1.5	P79
				12			700	93	25	4	
				6			450	185	40	10	
				3			225	370	60	20	
	RRA7R		70mm	24	±0.01	70~520 (50st毎)	860(640)	182	20	3	P81
				16			560	273	50	8	
				8			420(350)	547	60	18	
				4			175	1094	80	28	
RRA8R		85mm	20	±0.01	50~700 (50st毎)	400	500	30	5	P83	
			10			200	1000	60	40		
			5			100	2000	100	70		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値

前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンダ

ワイド
ラジアル
シリンダ

テーブル
タイプ

スライダ
タイプ

クリーン
仕様
スライダ
タイプ

防塵防滴
仕様
ロッド
タイプ

防塵防滴
仕様
ラジアル
シリンダ

防塵防滴
仕様
ワイド
ラジアル
シリンダ

オプション

技術資料

コント
ローラー

製品ラインナップ



ワイドラジアルシリンダ WRA

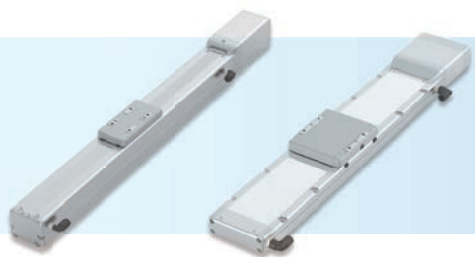
種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量 (kg)		掲載ページ	
								水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	WRA10C		100mm	16	±0.01	50~500 (50st毎)	700	48	4	P85	
				10			525	77	14.5		-
				5			350(260)	155	28		5
	WRA12C		120mm	2.5	±0.01	50~500 (50st毎)	175	310	40	P87	
				20			800	56	7.5		-
				12			560	93	30		-
	WRA14C		140mm	6	±0.01	50~600 (50st毎)	400(340)	185	55	P89	
				3			225(200)	370	70		17.5
				24			630	182	25		-
	WRA16C		160mm	16	±0.01	50~800 (50st毎)	560	273	50	P91	
				8			420(210)	547	65		15
				4			210(130)	1094	85		25
モーター 折返し 仕様	WRA10R		100mm	20	±0.01	50~500 (50st毎)	450	500	30	P93	
				10			240(200)	1000	60		36.5
				5			130(100)	2000	100		70
	WRA12R		120mm	16	±0.01	50~500 (50st毎)	700	48	4	P95	
				10			525	77	11.5		-
				5			350(260)	155	28		5
	WRA14R		140mm	2.5	±0.01	50~600 (50st毎)	175(150)	310	40	P97	
				20			800	56	7.5		-
				12			560	93	30		-
	WRA16R		160mm	6	±0.01	50~800 (50st毎)	400(280)	185	55	P99	
				3			225(200)	370	70		17.5
				24			630	182	25		-
WRA16R		160mm	16	±0.01	50~800 (50st毎)	560	273	50	P99		
			8			350(210)	547	65		15	
			4			175(130)	1094	85		25	
WRA16R		160mm	20	±0.01	50~800 (50st毎)	420	500	30	P99		
			10			240(180)	1000	60		34.5	
			5			120(100)	2000	100		63	

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値

テーブルタイプ TA

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量 (kg)		掲載ページ	
								水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	TA4C		40mm	16 ※	±0.01	SB仕様: 25~150(25st毎) DB仕様: 40,65,90, 140,190,240	980(700)	3 [-]	1 [-]	P101 P103	
				10			785(700)	4 [8]	2.5 [2.5]		
				5			390	5 [10]	5 [5]		
	TA6C		58mm	2.5	±0.01	SB仕様: 25~200(25st毎) DB仕様: 45,70,95, 120~320(50st毎)	195	5 [10]	10 [10]	P105 P107	
				20 ※			1120(800)	5 [-]	1 [-]		
				12			800 [800(680)]	8 [15]	3 [3]		
	TA7C		70mm	6	±0.01	SB仕様: 25~300 DB仕様: 40,65, 90~390(50st毎)	400	10 [20]	6 [6]	P109 P111	
				3			200	10 [20]	12 [12]		
				24 ※			1080(860)	10 [-]	3 [-]		
	モーター 折返し 仕様	TA4R		40mm	16 ※	±0.01	SB仕様: 25~150(25st毎) DB仕様: 40,65,90, 140,190,240	980(700)	3 [-]	1 [-]	P113 P115
					10			785(700) [700(525)]	4 [8]	2.5 [2.5]	
					5			390	5 [10]	5 [5]	
TA6R			58mm	2.5	±0.01	SB仕様: 25~200(25st毎) DB仕様: 45,70,95, 120~320(50st毎)	195	5 [10]	10 [10]	P117 P119	
				20 ※			1120(800)	5 [-]	1 [-]		
				12			800(680)	8 [15]	3 [3]		
TA7R			70mm	6	±0.01	SB仕様: 25~300(25st毎) DB仕様: 40,65, 90~390(50st毎)	400	10 [20]	6 [6]	P121 P123	
				3			200	10 [20]	12 [12]		
				24 ※			1080(860)	10 [-]	3 [-]		
TA7R			70mm	8	±0.01	SB仕様: 25~300(25st毎) DB仕様: 40,65, 90~390(50st毎)	420(350)	15 [30]	16 [16]	P121 P123	
				4			210	15 [30]	20 [24]		
				16			700(560)	12 [25]	7 [7]		

※シングルブロック(SB)仕様のみとなります。 〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値 []内はダブルブロック仕様



スライダータイプ SA 〈クリーン仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量(kg)		クリーン度	掲載ページ
							水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	SA4C		40mm	16	±0.01 【±0.005】	1260	7	1.5	クラス10 (Fed.Std.209D規格) クラス2.5相当 (ISO14644-1規格)	P125
				10		785	12	3		
				5		390	14	5.5		
				2.5		195	18	12		
	SA6C		58mm	20	±0.01 【±0.005】	1440(1280)	15	1		P127
				12		900	28	2.5		
				6		450	32	6		
	SA7C		70mm	24	±0.01	1200	37	3		P129
				16		980(840)	46	8		
				8		490	51	16		
	SA8C		85mm	30	±0.01 【±0.005】	1200(850)	28	3		P131
				20		1000(800)	60	4		
				10		500	70	25		
				5		250	80	55		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値 【 】内は高精度仕様選定時

ワイドスライダータイプ WSA 〈クリーン仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最高速度 (mm/s)	最大可搬質量(kg)		クリーン度	掲載ページ
							水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	WSA10C		100mm	16	±0.01 【±0.005】	840	4	-	クラス10 (Fed.Std.209D規格) クラス2.5相当 (ISO14644-1規格)	P133
				10		610	15	-		
				5		390(350)	28	3		
				2.5		195(175)	40	10		
	WSA12C		120mm	20	±0.01 【±0.005】	800	12	-		P135
				12		600	25	-		
				6		450(400)	40	9		
	WSA14C		140mm	24	±0.01	700	25	-		P137
				16		560	50	-		
				8		420(350)	65	14		
	WSA16C		160mm	20	±0.01 【±0.005】	720	50	-		P139
				10		450(240)	70	15		
				5		195(170)	100	50		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値 【 】内は高精度仕様選定時

前付

スライダータイプ

ワイドスライダータイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

クリーン仕様スライダータイプ

クリーン仕様ワイドスライダータイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

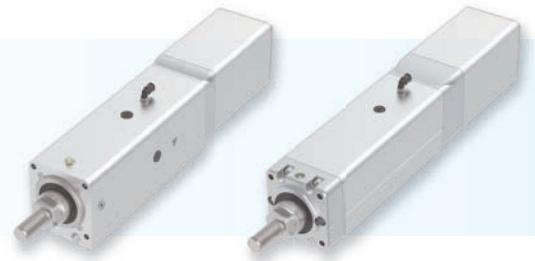
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラー

製品ラインナップ



ロッドタイプ RA 〈防塵・防滴仕様〉

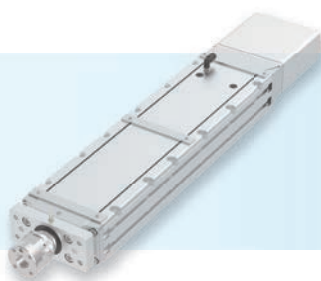
種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最高速度 (mm/s)		最大押付力 (N)	最大可搬質量 (kg)		保護等級	掲載ページ
						環境温度が 5℃を越える場合	環境温度が 5℃以下の場合		水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	RA4C		40mm	10	±0.01	525 (435)	435	77	11	2	IP65 (IEC 60529規格 JIS C 0920規格)	p141
				5		350	260	155	23	4		
				2.5		175 (150)	130	310	40	10		
	RA6C		58mm	12	±0.01	630 (525)	525	93	25	4		p143
				6		420 (370)	315	185	40	10		
				3		210	105	370	60	20		
	RA7C		70mm	16	±0.01	420	280	273	50	8		p145
				8		350 (280)	140	547	60	18		
	RA8C		85mm	4	±0.01	140	105	1094	80	28		p147
				20		350 (330)	300	500	30	3		
				10		200	170	1000	60	35		
	モーター 折返し 仕様	RA4R		40mm	10	±0.01	525 (435)	435	77	11		2
5					350		260	155	23	4		
2.5					175 (150)		130	310	40	10		
RA6R			58mm	12	±0.01	630 (525)	525	93	25	4	p151	
				6		420 (370)	315	185	40	10		
				3		210	105	370	60	20		
RA7R			70mm	16	±0.01	420	280	273	50	8	p153	
				8		350 (280)	140	547	60	18		
RA8R			85mm	4	±0.01	140	105	1094	80	28	p155	
				20		350 (330)	300	500	30	3		
				10		200	170	1000	60	35		
				5		100	80	2000	100	70		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値

ラジアルシリンダ® RRA 〈防塵・防滴仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最高速度 (mm/s)		最大押付力 (N)	最大可搬質量 (kg)		保護等級	掲載ページ
						環境温度が 5℃を越える場合	環境温度が 5℃以下の場合		水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	RRA4C		45mm	10	±0.01	525 (435)	435	77	11	2	IP65 (IEC 60529規格 JIS C 0920規格)	p157
				5		350	260	155	23	4		
				2.5		175 (150)	105	310	40	10		
	RRA6C		65mm	12	±0.01	630 (525)	525	93	25	4		p159
				6		420 (370)	315	185	40	10		
				3		210	105	370	60	20		
	RRA7C		78mm	16	±0.01	420	280	273	50	8		p161
				8		350 (280)	140	547	60	18		
	RRA8C		85mm	4	±0.01	140	105	1094	80	28		p163
				20		350 (330)	210	500	30	3		
				10		200	130	1000	60	35		
				5		100	60	2000	100	70		
モーター 折返し 仕様	RRA4R		45mm	10	±0.01	525 (435)	435	77	11	2	IP65 (IEC 60529規格 JIS C 0920規格)	p165
				5		350	260	155	23	4		
				2.5		175 (150)	105	310	40	10		
	RRA6R		65mm	12	±0.01	630 (525)	525	93	25	4		p167
				6		420 (370)	315	185	40	10		
				3		210	105	370	60	20		
	RRA7R		78mm	16	±0.01	420	280	273	50	8		p169
				8		350 (280)	140	547	60	18		
	RRA8R		85mm	4	±0.01	140	105	1094	80	28		p171
				20		350 (330)	210	500	30	3		
				10		200	130	1000	60	35		
				5		100	60	2000	100	70		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値



ワイドラジアルシリンダ WRA 〈防塵・防滴仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最高速度 (mm/s)		最大押付力 (N)	最大可搬質量 (kg)		保護等級	掲載ページ
						環境温度が 5℃を越える場合	環境温度が 5℃以下の場合		水平	垂直		
モーター ストレート 仕様	WRA10C		100mm	10	±0.01	525 (←)	350	77	11.5	–	IP65 (IEC 60529規格 JIS C 0920規格)	P173
				5		350 (215)	215	155	28	4		
				2.5		175 (150)	65	310	40	10		
	WRA12C		120mm	12	±0.01	560 (←)	320	93	30	–		P175
				6		400 (220)	220	185	55	4		
				3		225 (140)	80	370	70	14		
	WRA14C		140mm	16	±0.01	420 (←)	280	273	50	–		P177
				8		280 (210)	140	547	65	11.5		
				4		130	70	1094	85	21.5		
	WRA16C		160mm	20	±0.01	360 (←)	240	500	30	–		P179
				10		220 (160)	120	1000	60	30.5		
				5		110 (90)	80	2000	100	59		
モーター 折返し 仕様	WRA10R		100mm	10	±0.01	525 (←)	350	77	11.5	–	IP65 (IEC 60529規格 JIS C 0920規格)	P181
				5		350 (215)	215	155	28	4		
				2.5		175 (150)	65	310	40	10		
	WRA12R		120mm	12	±0.01	560 (←)	320	93	30	–		P183
				6		400 (220)	220	185	55	4		
				3		225 (140)	80	370	70	14		
	WRA14R		140mm	16	±0.01	420 (←)	280	273	50	–		P185
				8		280 (210)	140	547	65	11.5		
				4		130	70	1094	85	21.5		
	WRA16R		160mm	20	±0.01	360 (←)	240	500	30	–		P187
				10		220 (160)	120	1000	60	30.5		
				5		110 (90)	80	2000	100	59		

〈 〉内は垂直使用により最高速度が異なる場合の値

前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンダ

ワイド
ラジアル
シリンダ

テーブル
タイプ

スライダ
仕様
タイプ

クリーン
仕様
タイプ

防塵防滴
仕様
タイプ

防塵防滴
仕様
ラジアル
シリンダ

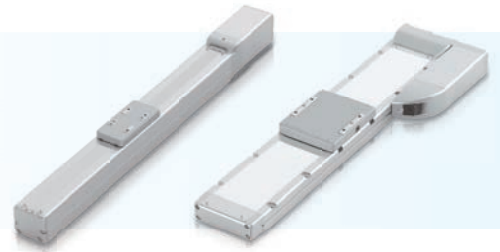
防塵防滴
仕様
ワイド
ラジアル
シリンダ

オプション

技術資料

コント
ローラ

型式項目



スライダタイプ SA

RCP6 RCP6S	タイプ	WA エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラ (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置型 コントローラ内蔵型	WA	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 56SP 56□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm 30 リード30mm	50 50mm ? ? 1100 1100mm (50mmピッチ毎設定)	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	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	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) HPR 高精度仕様 ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 NM 原点逆仕様 SS スライダースペース SR スライダー部ローラー仕様 W ダブルスライダ仕様
SA4C	本体幅40mm カップリングタイプ								
SA6C	本体幅58mm カップリングタイプ								
SA7C	本体幅70mm カップリングタイプ								
SA8C	本体幅85mm カップリングタイプ								
SA4R	本体幅40mm モーター折返しタイプ								
SA6R	本体幅58mm モーター折返しタイプ								
SA7R	本体幅70mm モーター折返しタイプ								
SA8R	本体幅85mm モーター折返しタイプ								

※RCP6を選択時は適応コントローラ記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

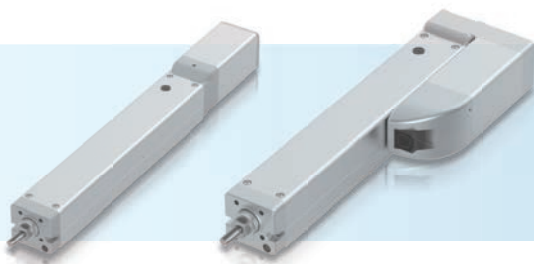
※アクチュエータタイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ワイドスライダタイプ WSA

RCP6 RCP6S	タイプ	WA エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラ (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置型 コントローラ内蔵型	WA	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 56SP 56□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm	50 50mm ? ? 1100 1100mm (50mmピッチ毎設定)	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	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	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) HPR 高精度仕様 ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 NM 原点逆仕様 SR スライダー部ローラー仕様
WSA10C	本体幅100mm カップリングタイプ								
WSA12C	本体幅120mm カップリングタイプ								
WSA14C	本体幅140mm カップリングタイプ								
WSA16C	本体幅160mm カップリングタイプ								
WSA10R	本体幅100mm モーター折返しタイプ								
WSA12R	本体幅120mm モーター折返しタイプ								
WSA14R	本体幅140mm モーター折返しタイプ								
WSA16R	本体幅160mm モーター折返しタイプ								

※RCP6を選択時は適応コントローラ記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータタイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



ロッドタイプ RA

RCP6 シリーズ	タイプ	WA エンコーダー種類	モーター種類	ボールねじリード	ストローク	適応コントローラー (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置型 RCP6S コントローラー内蔵型		WA バッテリーレスアップ	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 60P 60□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm	50 50mm ? ? 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	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	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) FL フランジ FT フート金具 ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 MT モーター上折返し仕様 NFA 先端アダプタ(離ねじ) NM 原点逆仕様 NTB Tスロットナットバー

※RCP6を選択時は適応コントローラー記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ラジアルシリンダ RRA

RCP6 シリーズ	タイプ	WA エンコーダー種類	モーター種類	ボールねじリード	ストローク	適応コントローラー (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置型 RCP6S コントローラー内蔵型		WA バッテリーレスアップ	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 60P 60□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm	60 60mm ? ? 700 700mm (50mmピッチ毎設定)	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	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	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) FL フランジ FFA 先端アダプタ(フランジ) NFA 先端アダプタ(離ねじ) KFA 先端アダプタ(キー溝) ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 NJ ナックルジョイント QR クレビス NM 原点逆仕様

※RCP6を選択時は適応コントローラー記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダ
ワイドラジアルシリンダ
テーブルタイプ
スリットタイプ
ワイドスリットタイプ
クリーン仕様
クリーン仕様
防塵防滴仕様
防塵防滴仕様
防塵防滴仕様
防塵防滴仕様
オプション
技術資料
コントローラー

型式項目



ワイドラジアルシリンダ WRA

RCP6 RCP6S	タイプ	WA エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラ (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置型 コントローラ内蔵型	WA	バッテリーレスアップ		50 50mm ? ? 800 800mm (50mmピッチ毎設定)		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
			35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 60P 60□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm		P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB		B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) FL フランジ ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 NM 原点逆仕様 NTBL Tスロットナットバー(左) NTBR Tスロットナットバー(右)	

※RCP6を選択時は適応コントローラ記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

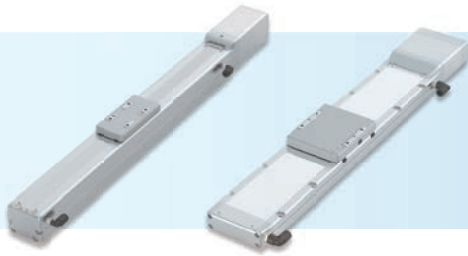
※アクチュエータタイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

テーブルタイプ TA

RCP6 RCP6S	タイプ	WA エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラ (RCP6)	I/Oタイプ (RCP6S)	ケーブル長	オプション
RCP6 RCP6S	コントローラ別置型 コントローラ内蔵型	WA	バッテリーレスアップ		25 25mm ? ? 390 390mm		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
			35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm		P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB		B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) DB 高剛性仕様(ダブルガイドブロック) ML モーター左折返し仕様 MR モーター右折返し仕様 NM 原点逆仕様	

※RCP6を選択時は適応コントローラ記号を、RCP6S選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータタイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



スライダータイプ SA 〈クリーン仕様〉

RCP6CR RCP6SCR	タイプ	WA	エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラー (RCP6CR)	I/Oタイプ (RCP6SCR)	ケーブル長	オプション
RCP6CR RCP6SCR	コントローラー別置型 コントローラー内蔵型	WA	バッテリーレスアップ	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 56SP 56□パルスモーター	50 50mm ? ? 1100 1100mm (50mmピッチ毎設定)	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm 30 リード30mm	SE SIOタイプ	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) HPR 高精度仕様 NM 原点逆仕様 SS スライダースペース VR 吸引用継手勝手違い W ダブルスライダータイプ仕様

※RCP6CRを選択時は適応コントローラー記号を、RCP6SCR選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

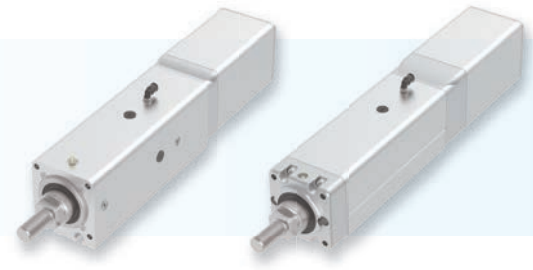
ワイドスライダータイプ WSA 〈クリーン仕様〉

RCP6CR RCP6SCR	タイプ	WA	エンコーダー 種類	モーター 種類	ボールねじ リード	ストローク	適応コントローラー (RCP6CR)	I/Oタイプ (RCP6SCR)	ケーブル長	オプション
RCP6CR RCP6SCR	コントローラー別置型 コントローラー内蔵型	WA	バッテリーレスアップ	35P 35□パルスモーター 42P 42□パルスモーター 56P 56□パルスモーター 56SP 56□パルスモーター	50 50mm ? ? 1100 1100mm (50mmピッチ毎設定)	2.5 リード2.5mm 3 リード3mm 4 リード4mm 5 リード5mm 6 リード6mm 8 リード8mm 10 リード10mm 12 リード12mm 16 リード16mm 20 リード20mm 24 リード24mm	SE SIOタイプ	P3 PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG P4 PCON-CFB/CGFB	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	B ブレーキ CJT ケーブル取出し方向変更(上) CJR ケーブル取出し方向変更(右) CJL ケーブル取出し方向変更(左) CJO ケーブル取出し方向変更(外側) CJB ケーブル取出し方向変更(下) HPR 高精度仕様 NM 原点逆仕様 VR 吸引用継手勝手違い

※RCP6CRを選択時は適応コントローラー記号を、RCP6SCR選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダ
ワイドラジアルシリンダ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
防塵防滴仕様タイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンダ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ
オプション
技術資料
コントローラー



型式項目

ロッドタイプ R A 〈防塵・防滴仕様〉

RCP6W RCP6SW シリーズ

タイプ

WA エンコーダ種類

モーター種類

ボールねじリード

ストローク

適応コントローラー (RCP6W)

I/Oタイプ (RCP6SW)

ケーブル長

オプション

RCP6W	コントローラー別置型
RCP6SW	コントローラー内蔵型

WA	バッテリーレスアップ
----	------------

35P	35□パルスモーター
42P	42□パルスモーター
56P	56□パルスモーター
60P	60□パルスモーター

50	50mm
?	?
300	300mm

(50mmピッチ毎設定)

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm

SE	SIOタイプ
----	--------

P3	PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG
P4	PCON-CFB/CGFB
P5	RCM-P6PC

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

※RCP6Wを選択時は適応コントローラー記号を、RCP6SW選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

指定なし	アクチュエーターケーブル長2m	FL	フランジ
AC5	アクチュエーターケーブル長5m	FT	フート金具
AC10	アクチュエーターケーブル長10m	ML	モーター左折返し仕様
AC15	アクチュエーターケーブル長15m	MR	モーター右折返し仕様
B	ブレーキ	MT	モーター上折返し仕様
CJT	ケーブル取出し方向変更(上)	NM	原点逆仕様
CJR	ケーブル取出し方向変更(右)	NTB	Tスロットナットバー
CJL	ケーブル取出し方向変更(左)		
CJO	ケーブル取出し方向変更(外側)		
CJB	ケーブル取出し方向変更(下)		

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ラジアルシリンダ R R A 〈防塵・防滴仕様〉

RCP6W RCP6SW シリーズ

タイプ

WA エンコーダ種類

モーター種類

ボールねじリード

ストローク

適応コントローラー (RCP6W)

I/Oタイプ (RCP6SW)

ケーブル長

オプション

RCP6W	コントローラー別置型
RCP6SW	コントローラー内蔵型

WA	バッテリーレスアップ
----	------------

35P	35□パルスモーター
42P	42□パルスモーター
56P	56□パルスモーター
60P	60□パルスモーター

50	50mm
?	?
700	700mm

(50mmピッチ毎設定)

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm

SE	SIOタイプ
----	--------

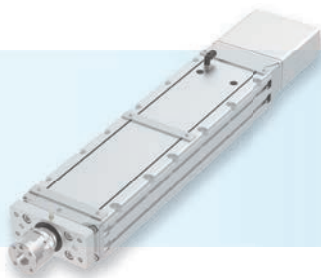
P3	PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG
P4	PCON-CFB/CGFB
P5	RCM-P6PC

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

※RCP6Wを選択時は適応コントローラー記号を、RCP6SW選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

指定なし	アクチュエーターケーブル長2m	FL	フランジ
AC5	アクチュエーターケーブル長5m	FT	フート金具
AC10	アクチュエーターケーブル長10m	FFA	先端アダプタ(フランジ)
AC15	アクチュエーターケーブル長15m	KFA	先端アダプタ(キー溝)
B	ブレーキ	ML	モーター左折返し仕様
CJT	ケーブル取出し方向変更(上)	MR	モーター右折返し仕様
CJR	ケーブル取出し方向変更(右)	MT	モーター上折返し仕様
CJL	ケーブル取出し方向変更(左)	NFA	先端アダプタ(離ねじ)
CJO	ケーブル取出し方向変更(外側)	NM	原点逆仕様
CJB	ケーブル取出し方向変更(下)	NTB	Tスロットナットバー

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



ワイドラジアルシリンダ WRA 〈防塵・防滴仕様〉

RCP6W RCP6SW シリーズ

タイプ

WA エンコーダー種類

モーター種類

ボールねじリード

ストローク

適応コントローラー (RCP6W)

I/Oタイプ (RCP6SW)

ケーブル長

オプション

RCP6W	コントローラー別置型
RCP6SW	コントローラー内蔵型

WA	バッテリーレスアップ
----	------------

35P	35□パルスモーター
42P	42□パルスモーター
56P	56□パルスモーター
60P	60□パルスモーター

50	50mm
?	}
800	800mm

(50mmピッチ毎設定)

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm

SE	SIOタイプ
----	--------

P3	PCON-CB/CGB PCON-CYB/PLB/POB MCON-C/CG-LC/LCG MSEL-PC/PG
P4	PCON-CFB/CGFB
P5	RCM-P6PC

※RCP6Wを選択時は適応コントローラー記号を、RCP6SW選択時はI/Oタイプ記号を選択してください。

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

指定なし	アクチュエーターケーブル長2m
AC5	アクチュエーターケーブル長5m
AC10	アクチュエーターケーブル長10m
AC15	アクチュエーターケーブル長15m
B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更(上)
CJR	ケーブル取出し方向変更(右)
CJL	ケーブル取出し方向変更(左)
CJO	ケーブル取出し方向変更(外側)
CJB	ケーブル取出し方向変更(下)
FL	フランジ
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
NTBL	Tスロットナットバー(左)
NTBR	Tスロットナットバー(右)

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スリットタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

クリーン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラー

RCP6(S)-SA4C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

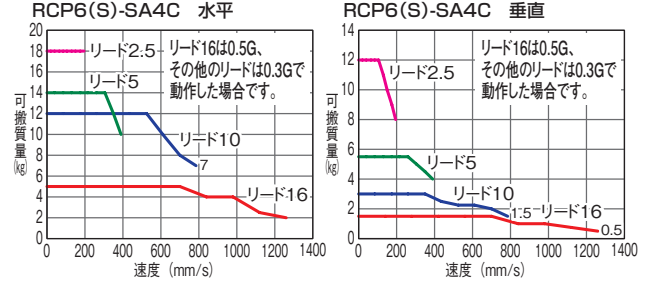


POINT 選定上の注意

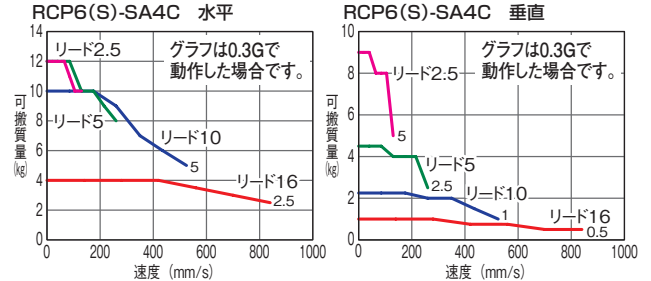
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	48
		高出力無効	4	1	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	77
		高出力無効	10	2.25	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	155
		高出力無効	12	4.5	
RCP6(S)-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	310
		高出力無効	12	9	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (単位は mm/s)		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効	840		
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	SE
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1) リード16の時、選択できません。
ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード2.5, 5, 10)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-SA6C

±10μm 標準
±5μm 高精度仕様 オプション設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。

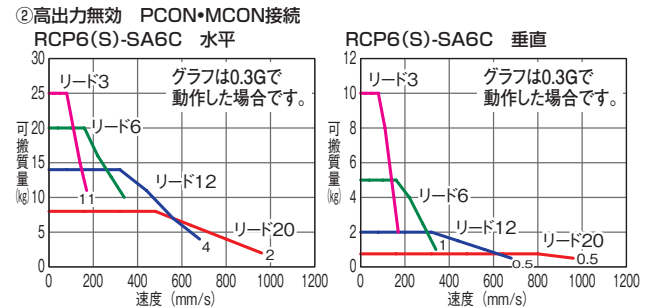
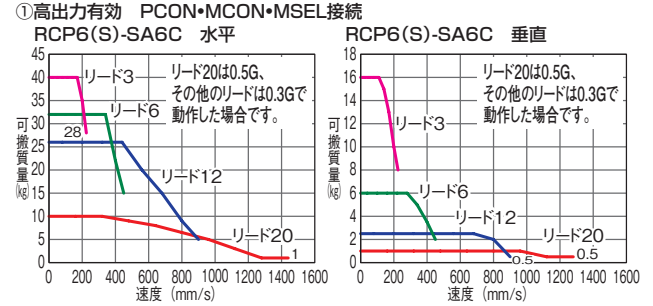


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3)押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (4)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	56
			高出力無効	8	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	93
			高出力無効	14	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	185
			高出力無効	20	
RCP6(S)-SA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	16	370
			高出力無効	25	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度							
		50~400 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	1440<1280>	1335<1280>	1130	970	840	735	650	575
	高出力無効	960							
	高出力無効	900	885	735	620	535	460	405	355
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355
	高出力無効	680							
	高出力無効	450	435	365	305	265	230	200	175
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175
	高出力無効	340							
	高出力無効	225	215	180	150	130	115	100	85
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85
	高出力無効	170							
	高出力無効	150	130	115	100	85	75	65	55

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	SE
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)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1)リード20の時、選択できません。

ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下

(※1) []内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-SA7C

±10µm 標準

±5µm 高精度オプション設定

簡易防塵仕様

バッテリーレスアプン

モータユニット型

モータストレート

本体幅 70mm

24V パルスモータ

型式項目	□	— SA7C —	WA	—	56P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション						
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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							

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



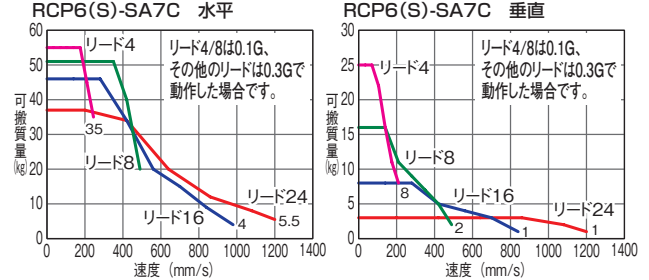
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



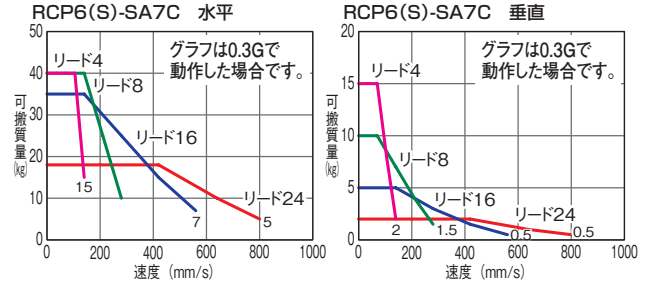
- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	112
			高出力無効	18	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	168
			高出力無効	35	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	336
			高出力無効	40	
RCP6(S)-SA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	673
			高出力無効	40	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200	1095	965	850	760	670	580
	高出力無効	800	760	670	580	500	410	320
16	高出力有効	980<840>	965<840>	830	720	635	560	500
	高出力無効	560	500	410	320	245	175	120
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	245
	高出力無効	280	245	210	175	155	135	120
4	高出力有効	245<210>	235<210>	205	175	155	135	120
	高出力無効	140	120	100	85	75	65	60

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P196	-

(※1) リード16・24の時、選択できません。
ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

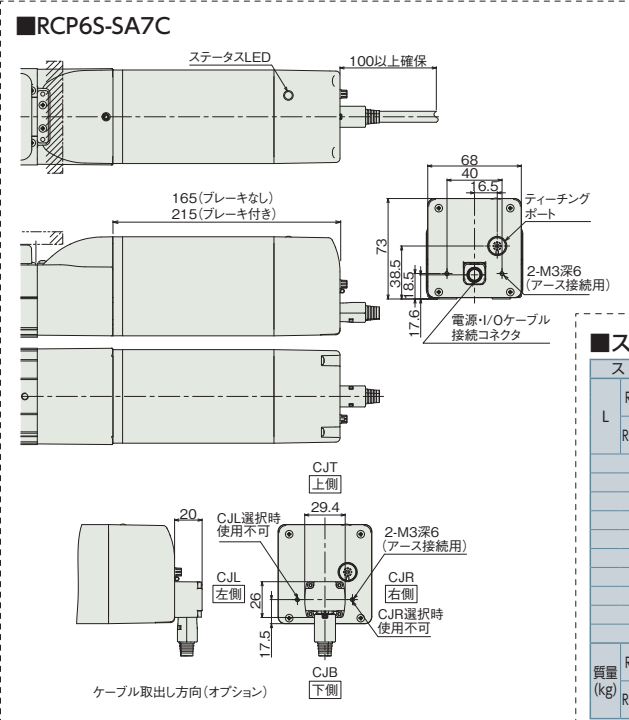
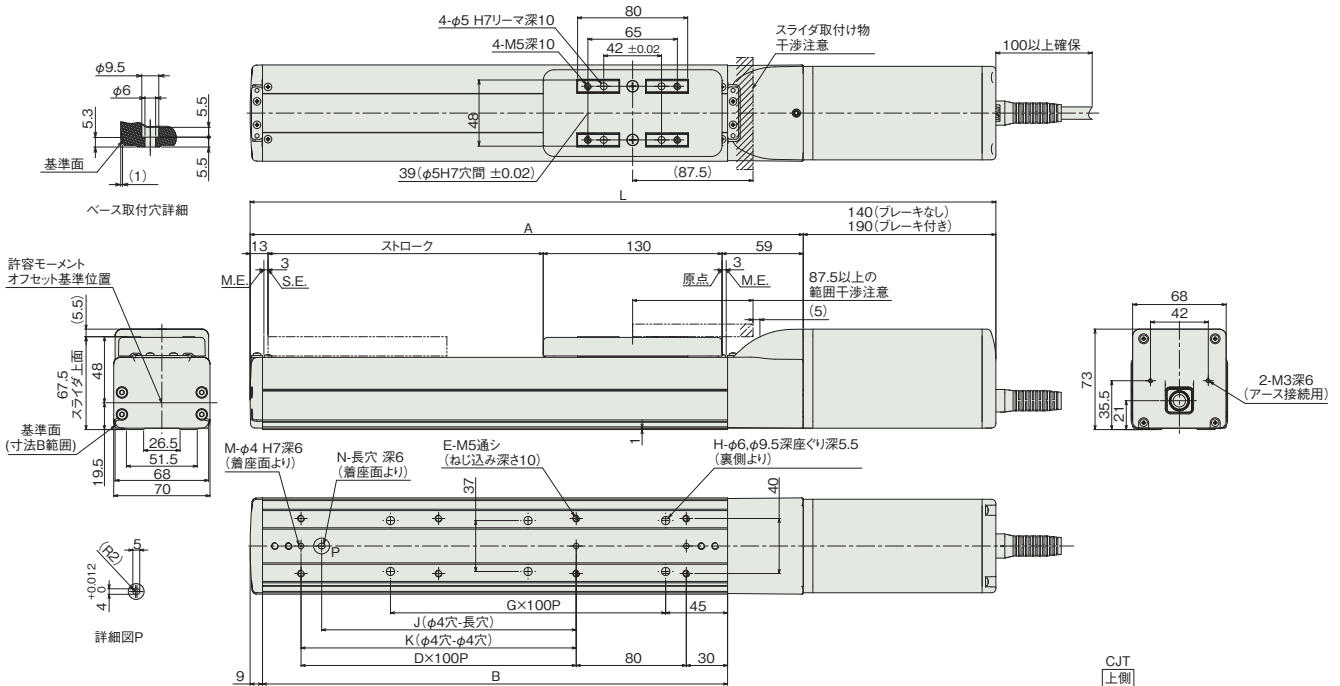
・張出し負荷長の目安 / Ma方向:300mm以下, Mb・Mc方向:300mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード4, 8)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
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・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6 プレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	RCP6S プレーキ有	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A	RCP6 プレーキ無	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
	RCP6S プレーキ有	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6 プレーキ無	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0
	RCP6S プレーキ有	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
質量 (kg)	RCP6S プレーキ無	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2
	RCP6S プレーキ有	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム						
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→P255			
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—				64	—	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→総合カタログ2017参照			
MCON-LC/LCG		6		—	—	●						
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→総合カタログ2017参照		
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			768	—				→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、L:3です。

- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッドタイプ
- ラジアルスリットタイプ
- ワイドラジアルスリットタイプ
- テーブルタイプ
- スリット仕様スライダタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- ワイドクリーン仕様スライダタイプ
- ラジアルスリット仕様スライダタイプ
- ワイドラジアルスリット仕様スライダタイプ
- オプション
- 技術資料
- コントローラ

RCP6(S)-SA8C



型式項目	□ SA8C	WA	56SP	□	□	□	□	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:パッシブレス アプソ	56SP:高推力 パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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	

*型式項目の内容は15ページをご参照ください。



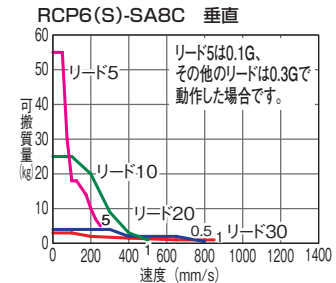
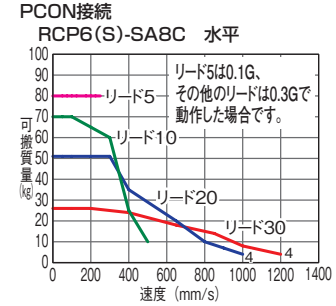
*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	28	3	159
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	60	4	239
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	478
RCP6(S)-SA8C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	956

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660		
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1)リード20・30の時、選択できません。ダブルスライダ仕様、選択できません。

(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

*保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

*張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下

(※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-SA4R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータ アプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※ モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

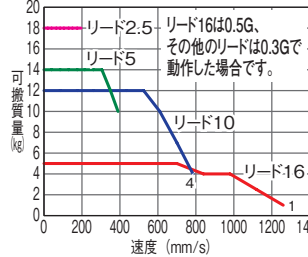


- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、209ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

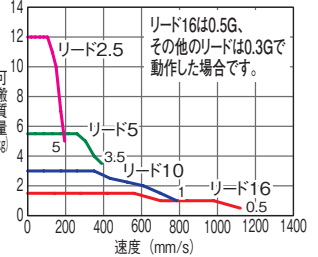
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)-SA4R 水平

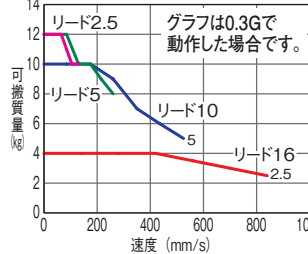


RCP6(S)-SA4R 垂直

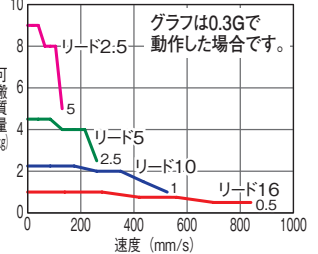


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)-SA4R 水平



RCP6(S)-SA4R 垂直



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	48
			高出力無効	4	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	77
			高出力無効	10	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	155
			高出力無効	12	
RCP6(S)-SA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	310
			高出力無効	12	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)		
		450 (mm)	500 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260<1120>	1060	875
	高出力無効	840		
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→P196	-

(※1) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向:150mm以下, Mb・Mc方向:150mm以下

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-SA6R

±10μm 簡易防塵仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーター折返し 本体幅 58mm 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター	42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



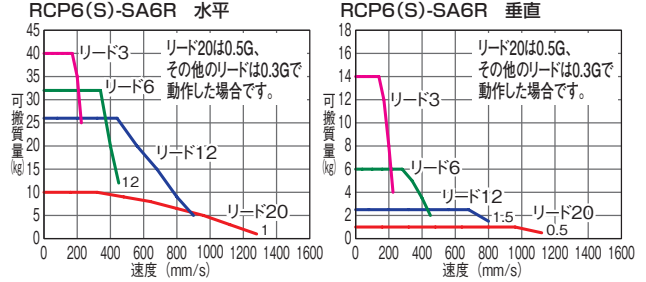
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

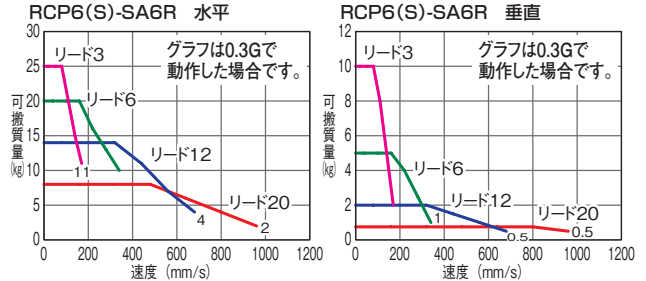
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、209ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	56
			高出力無効	8	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	93
			高出力無効	14	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	185
			高出力無効	20	
RCP6(S)-SA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	14	370
			高出力無効	25	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)							
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)
20	高出力有効	1280<1120>		1130<1120>		970 840 735 650 575			
	高出力無効	960		840 735 650 575					
12	高出力有効	900<800> 885<800> 735		620		535 460 405 355 315			
	高出力無効	680		620		535 460 405 355 315			
6	高出力有効	450	435	365	305	265 230 200 175 155			
	高出力無効	340		305		265 230 200 175 155			
3	高出力有効	225	215	180	150	130 115 100 85 75			
	高出力無効	170		150		130 115 100 85 75			

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-
		-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→P189	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→P196	-

(※1) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向:220mm以下, Mb・Mc方向:220mm以下

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

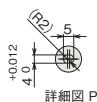
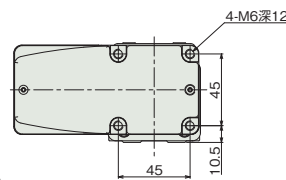
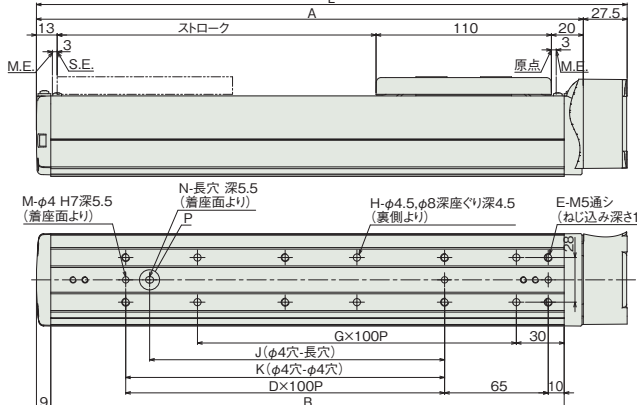
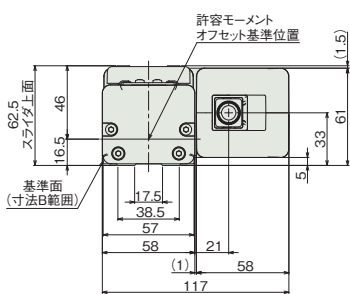
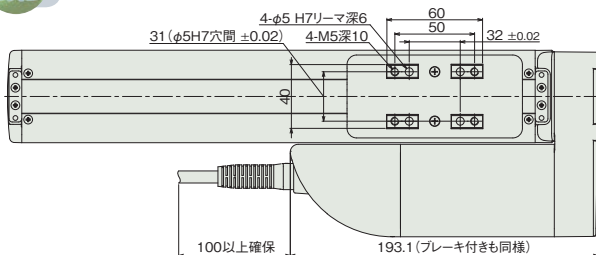
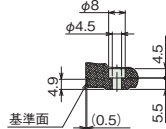
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

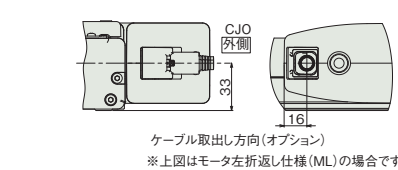
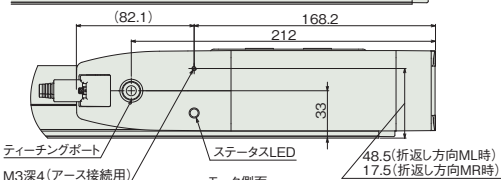
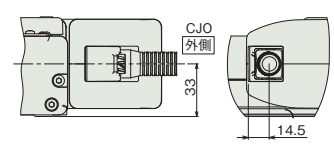
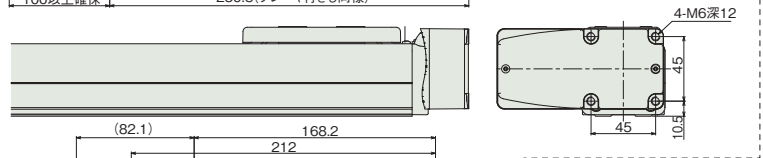
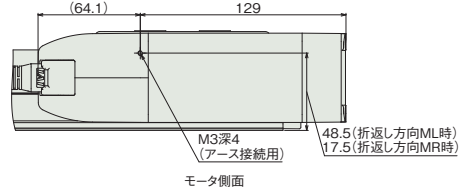
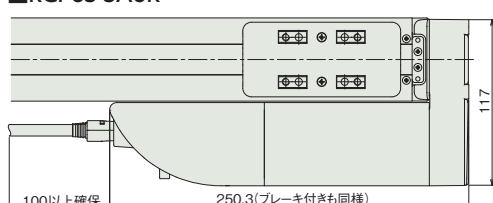
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド
※2 ザグリ穴を使用して本体を固定する場合、モータカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。



■RCP6S-5A6R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)																
RCP6																
プレーキ無	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
プレーキ有	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9
RCP6S																
プレーキ無	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
プレーキ有	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CompoNet	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッドタイプ
- ラジアルシリンダ
- ワイドラジアルシリンダ
- テーブルタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- ワイドクリーン仕様スライダタイプ
- 防塵防滴仕様ロッドタイプ
- 防塵防滴仕様ラジアルシリンダ
- 防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ
- オプション
- 技術資料
- コントローラ

RCP6(S)-SA7R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプン	56P:パルスモータ56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ? 800:800mm(50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

*型式項目の内容は15ページをご参照ください。



*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



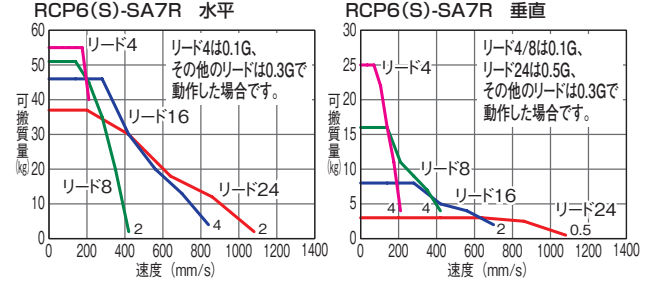
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

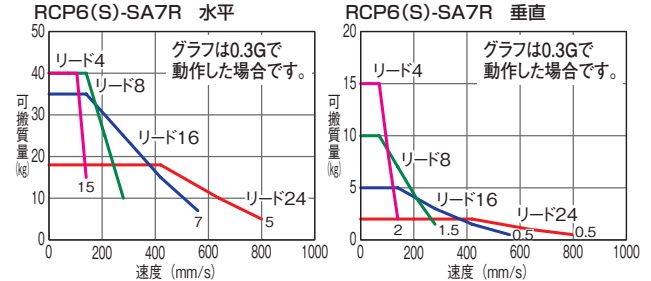
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、209ページの選定の目安(速度・加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	112
			高出力無効	18	
RCP6(S)-SA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	168
			高出力無効	35	
RCP6(S)-SA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	336
			高出力無効	40	
RCP6(S)-SA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	673
			高出力無効	40	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)					
		50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1080		965	850	760	
	高出力無効	800		760			
16	高出力有効	840<700>	830<700>	720<700>	635	560	500
	高出力無効	560		500			
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245
	高出力無効	280		275			245
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120
	高出力無効	140		135			120

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
スライダスペーサ(※1)	SS	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	
		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) ~ X20 (20m)	-	-	-
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) ~ R20 (20m)	-	-	-

*保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

*張出し負荷長の目安 / Ma方向:300mm以下, Mb・Mc方向:300mm以下
(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-SA8R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 1100:1100mm(50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

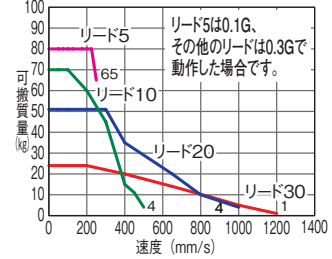


- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加減速度により可搬質量は変化します。詳細は、209ページの選定の目安(速度・加減速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

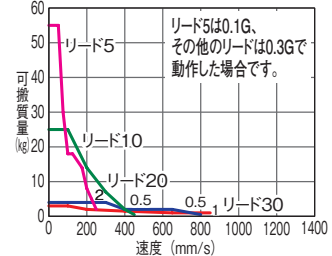
■速度と可搬質量の相関図

PCON接続

RCP6(S)-SA8R 水平



RCP6(S)-SA8R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	26	3	159
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	55	4	239
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	478
RCP6(S)-SA8R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	956

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1200 <850>	1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>	780	715	660		
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440
10	500 <450>	480 <450>	430	385	345	310	285	260	235	220
5	250	240	215	190	175	155	145	130	120	110

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-
スライダスペーサ(※1)	SS	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下

(※)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA10C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モータストレート
本体幅 100mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA10C	WA	35P	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。

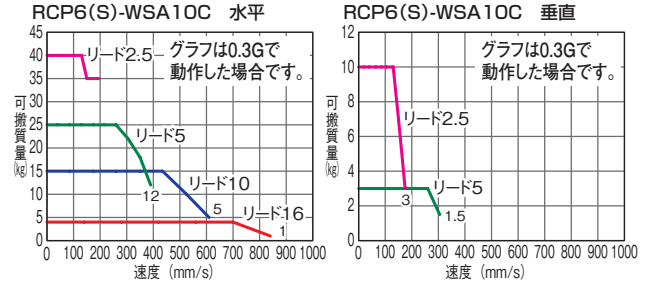


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

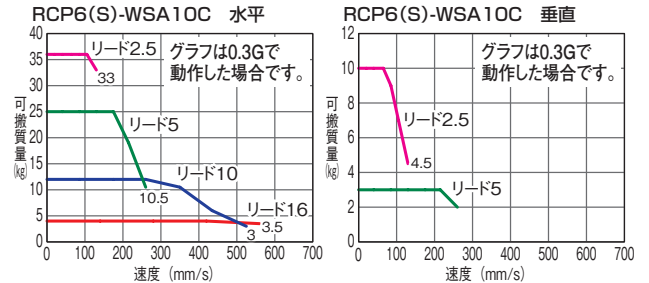


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT 選定上の注意

- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	48
			高出力無効	4	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	-	77
			高出力無効	12	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	155
			高出力無効	25	
RCP6(S)-WSA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310
			高出力無効	36	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	単位は mm/s				
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	840		775	660	
	高出力無効	560				
10	高出力有効	610	590	490	415	
	高出力無効	525				
5	高出力有効	390<350>	355<350>	290	245	205
	高出力無効	260		245	205	
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100
	高出力無効	130		120	100	

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	SE
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)	-	-	-
		-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(※1)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様(※2)	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-

(※1) RCP6Sは選択できません。
(※2) リード16の時、選択できません。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

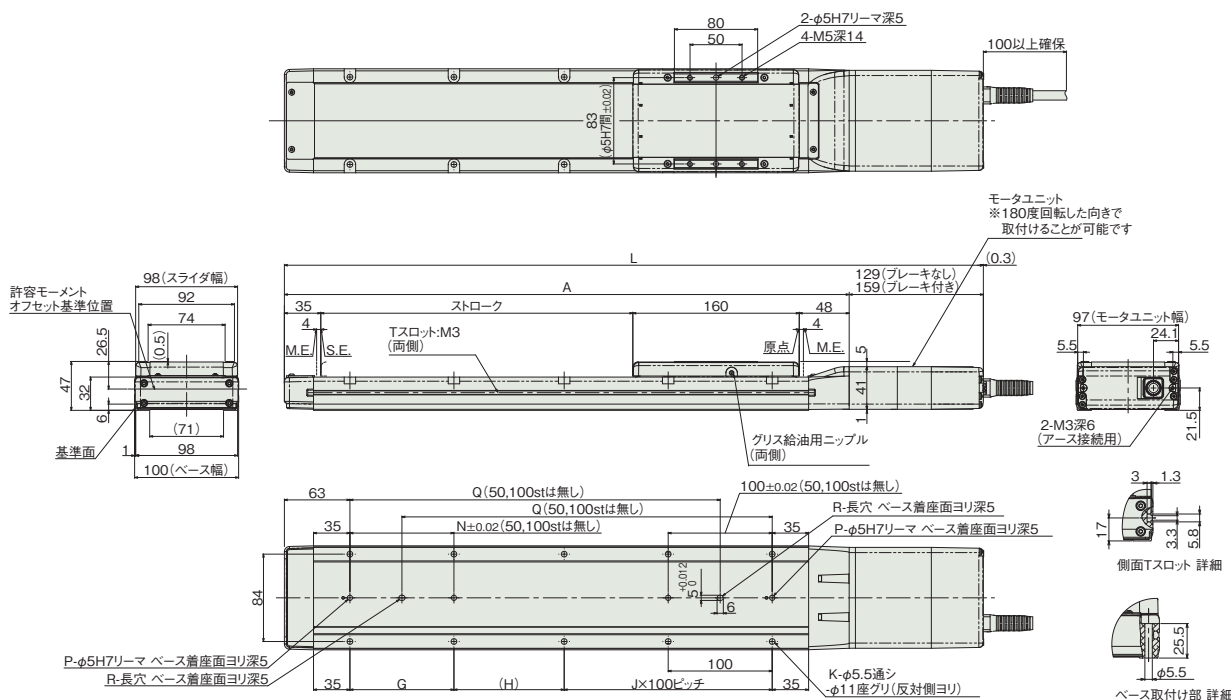
・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード2.5, 5, 10)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

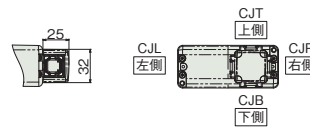
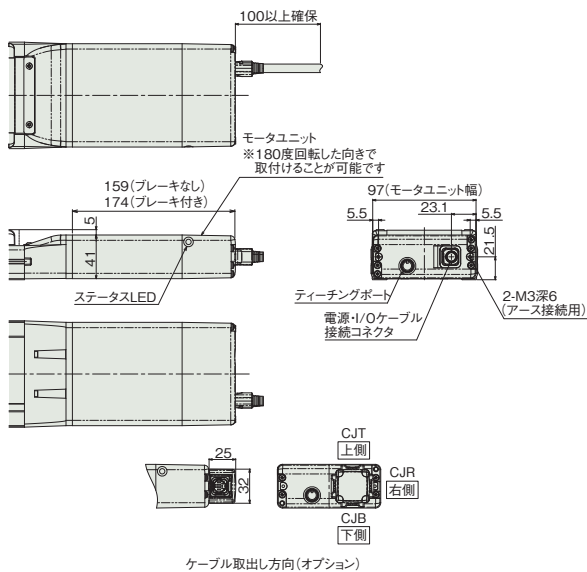
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6S-WSA10C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
	RCP6S	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106	
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
	RCP6S	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG		8		●	●	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	EtherCAT			
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	EtherNet/IP	256	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			CompoNet	768	-		

注: PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可
・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-WSA12C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 120mm
24V パルスモータ

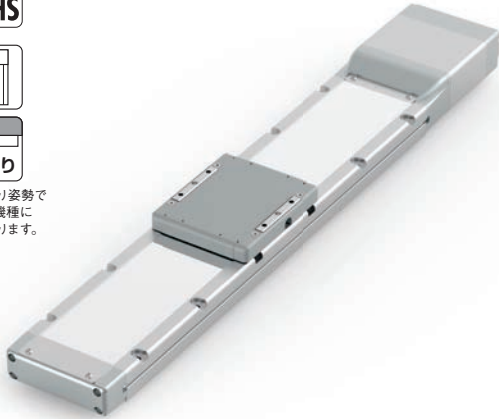
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA12C	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。

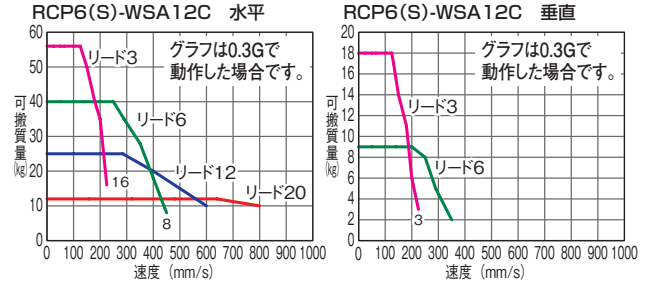


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

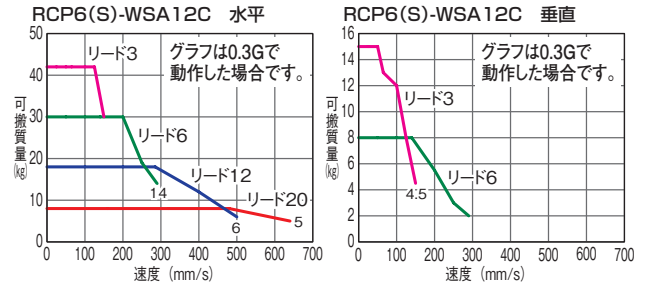


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



- POINT** 選定上の注意
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3)押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (4)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	-	56
			8	-	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	-	93
			18	-	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	185
			30	8	
RCP6(S)-WSA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	18	370
			42	15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)																			
		50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)										
20	高出力有効	800				740															
		640				580															
12	高出力有効	600				535															
		500				465															
6	高出力有効	450<400>		435<400>		365		310		265		230		200		175		155		140	
		290		265		230		200		175		155		140							
3	高出力有効	225		215		180		150		130		115		100		85		75		70	
		150		130		115		100		85		75		70							

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	-	-
高精度仕様 ※	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P195	-

※リード20の時、選択できません。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 450mm以下、Mb・Mc方向: 450mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA14C

±10μm 標準
±5μm 高精度仕様 オプション設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 140mm
24V パルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA14C	WA	56P	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。

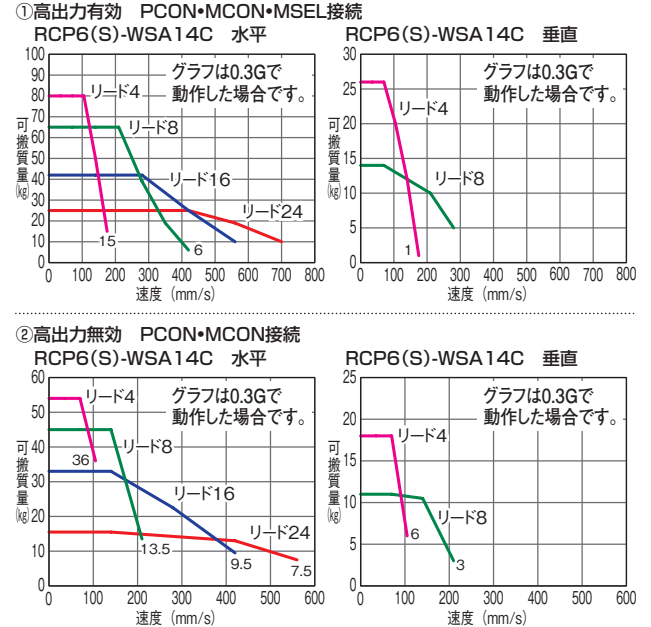


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	112
			高出力無効	15.5	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	168
			高出力無効	33	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	336
			高出力無効	45	
RCP6(S)-WSA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	673
			高出力無効	54	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700			665			
	高出力無効	560			560			
16	高出力有効	560			550	490	440	
	高出力無効	420			420			
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215
	高出力無効	210						
4	高出力有効	210<175>	200<175>	170	150	135	120	105
	高出力無効	105						

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	RCP6S	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G1 / G3 / G4	-	-
高精度仕様 ※	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P195	-

※リード16・24の時、選択できません。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード4, 8)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA16C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

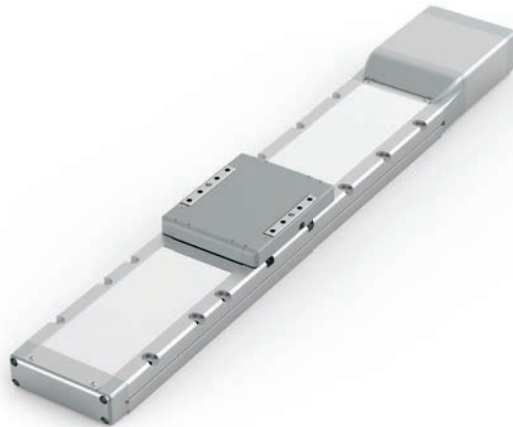
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA16C	WA:バッテリーレスアプ	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。

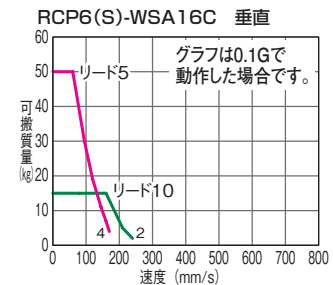
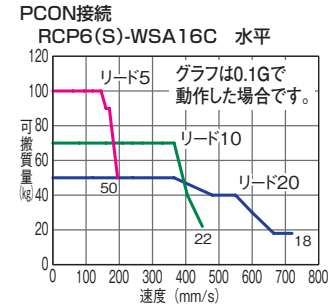


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT**
選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	50	-	239
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	478
RCP6(S)-WSA16C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	50	956

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク (mm)									
	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
20	720		715	645	590	535	490	450	415	
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205
5	195 <170>		175 <170>	160	145	130	120	110	100	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	-	-
高精度仕様 ※	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-

※リード20の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA10R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 100mm
24Vパルスモータ

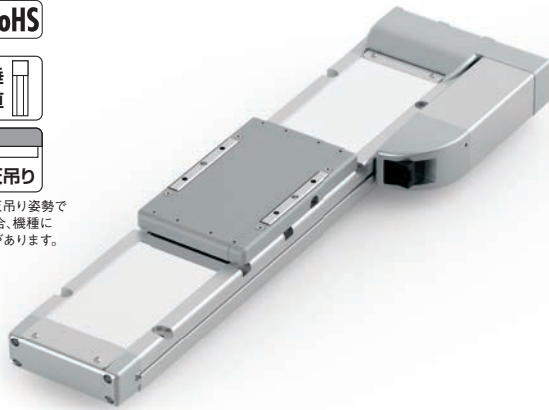
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

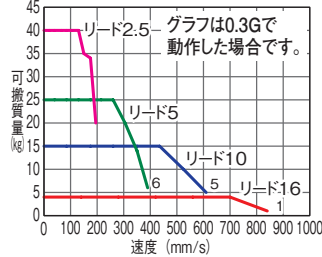
POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、213ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

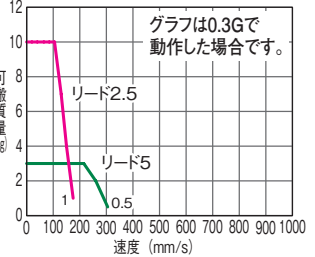
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)-WSA10R 水平

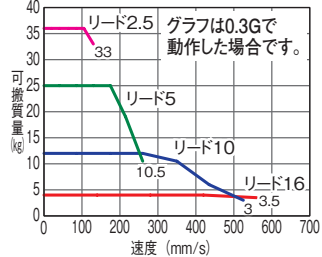


RCP6(S)-WSA10R 垂直

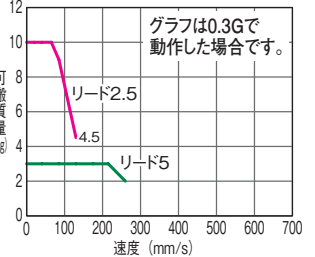


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)-WSA10R 水平



RCP6(S)-WSA10R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	48
		高出力無効	4	-	48
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	-	77
		高出力無効	12	-	77
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	155
		高出力無効	25	3	155
RCP6(S)-WSA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310
		高出力無効	36	10	310

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)			
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm) / 500 (mm)
16	高出力有効	840	775	660	
	高出力無効	560			
10	高出力有効	610	590	490	415
	高出力無効	525			
5	高出力有効	390<305>	355<305>	290	245 / 205
	高出力無効	260			245 / 205
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120 / 100
	高出力無効	130			120 / 100

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJ	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 500mm以下、Mb・Mc方向: 500mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA12R

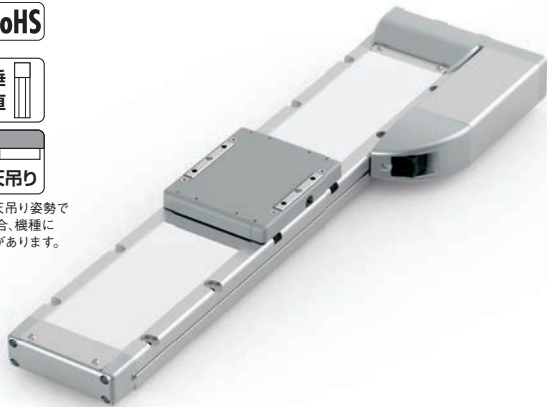
±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 120mm
24Vパルスモータ

型式項目	□	—	WSA12R	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション				
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵			WA:バッテリーレスアプン		42P:パルスモータ 42□サイズ		20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。					

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

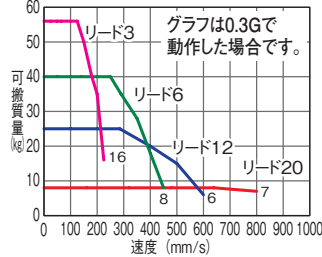
POINT 選定上の注意

- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、213ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

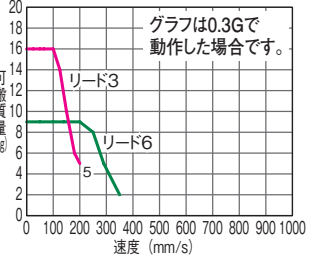
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)-WSA12R 水平

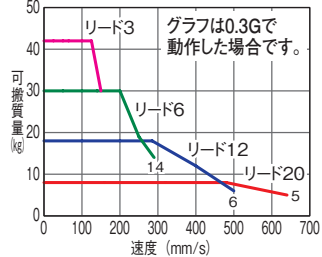


RCP6(S)-WSA12R 垂直

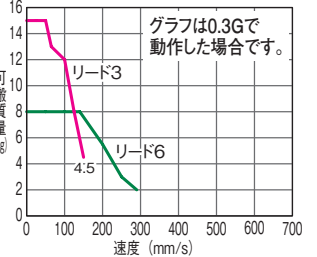


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)-WSA12R 水平



RCP6(S)-WSA12R 垂直



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	—	56
			8	—	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	—	93
			18	—	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	185
			30	8	
RCP6(S)-WSA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	16	370
			42	15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度									
		50~350 (50mm毎)	400	450	500	550	600	650	700	750	800
20	高出力有効	800					740	650	580	520	—
		640					—	—	—	—	—
12	高出力有効	600			535	465	405	355	315	285	—
		500			—	—	—	—	—	—	—
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	
		290		—	—	—	—	—	—	—	—
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	
		150		—	—	—	—	—	—	—	—

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	—	—	450	—	—
100	—	—	500	—	—
150	—	—	550	—	—
200	—	—	600	—	—
250	—	—	650	—	—
300	—	—	700	—	—
350	—	—	750	—	—
400	—	—	800	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S 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) ~ 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)	—	—	—

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	—
モータ左折返し仕様	ML	→P193	—
モータ右折返し仕様	MR	→P193	—
原点逆仕様	NM	→P194	—
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	—

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 450mm以下、Mb・Mc方向: 450mm以下
 (※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA14R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 140mm
24Vパルスモータ

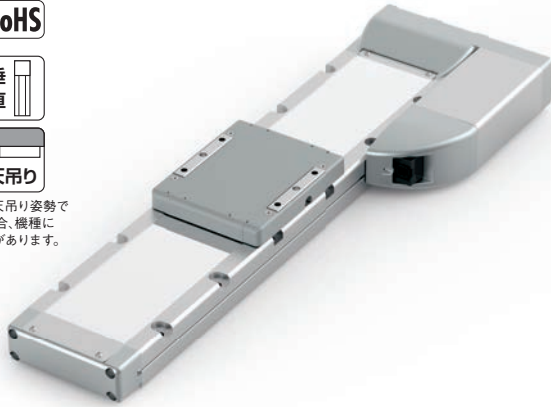
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA14R	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm(50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 *モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



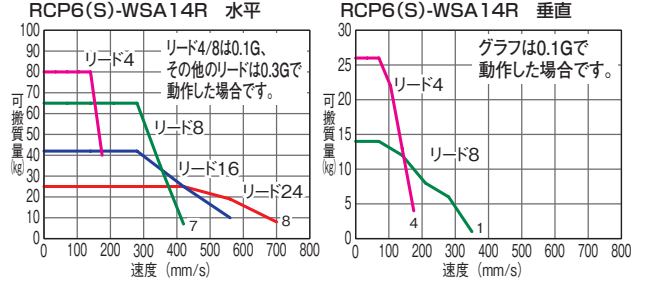
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

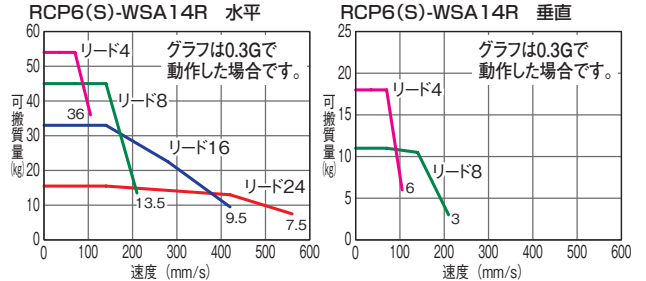
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、213ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	112
			高出力無効	15.5	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	168
			高出力無効	33	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	14	336
			高出力無効	45	
RCP6(S)-WSA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	26	673
			高出力無効	54	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)						
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700						665
	高出力無効	560						
16	高出力有効	560						550 490 440
	高出力無効	420						
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215
	高出力無効	210						
4	高出力有効	175	170	150	135	120	105	
	高出力無効	105						

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S 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) ~ 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)	-	-	-

*保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安 / Ma方向: 550mm以下、Mb・Mc方向: 550mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)-WSA16R

±10μm
簡易防塵仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

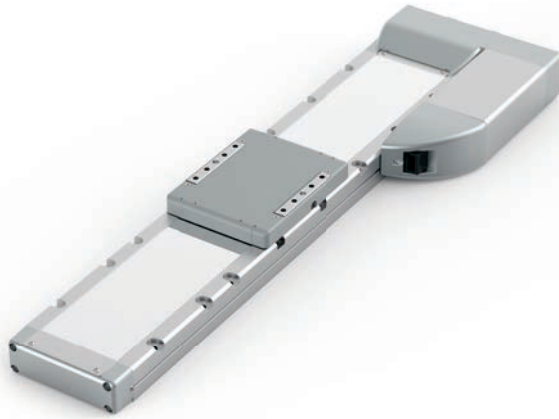
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WSA16R	WA	56SP	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRどちらかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は15ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

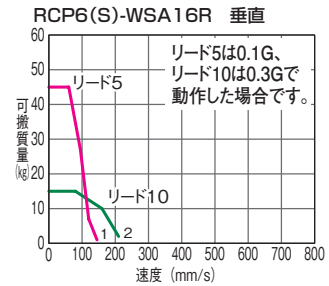
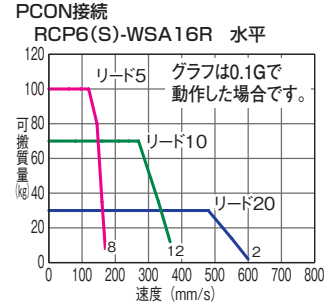


上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペースの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、213ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	30	-	239
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	478
RCP6(S)-WSA16R-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	45	956

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	600				590	535	490	450	415	
10	365 <210>	355 <210>	320 <210>	290 <210>	265 <210>	240 <210>	225 <210>	205		
5	170 <145>	160 <145>	145	130	120	110	100			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
スライダ部ローラ仕様	SR	→P195	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

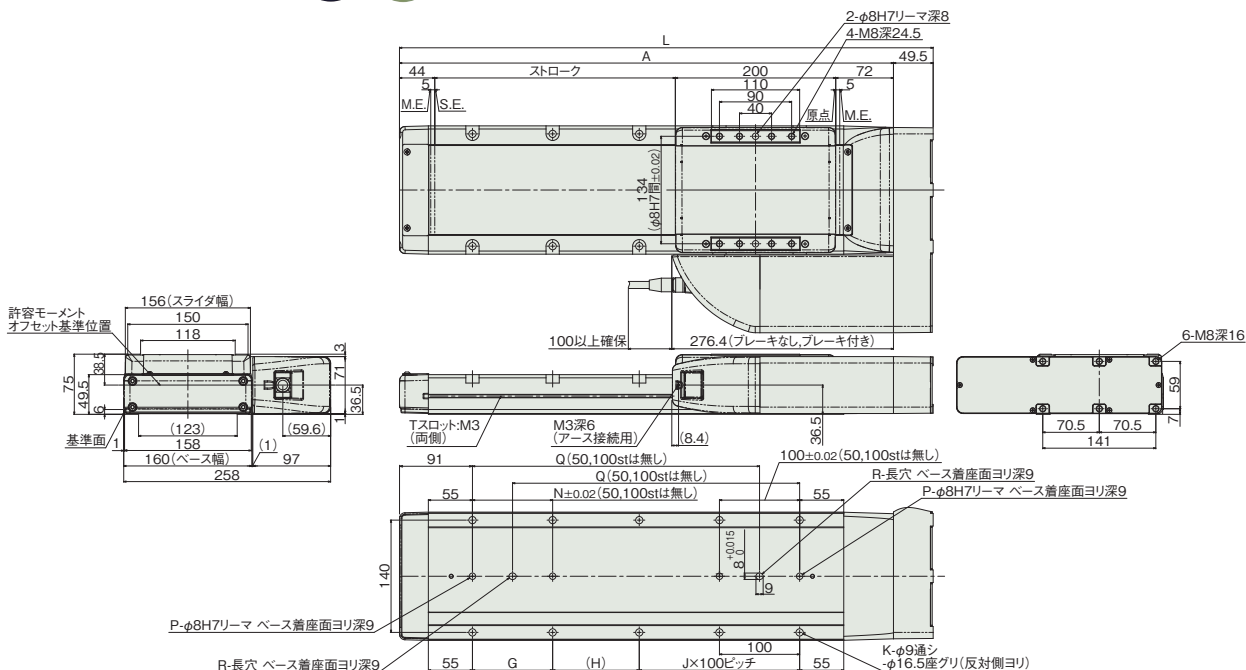
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下
 (※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

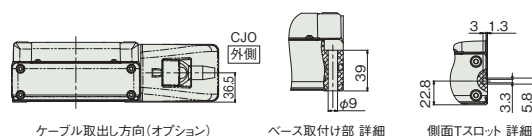
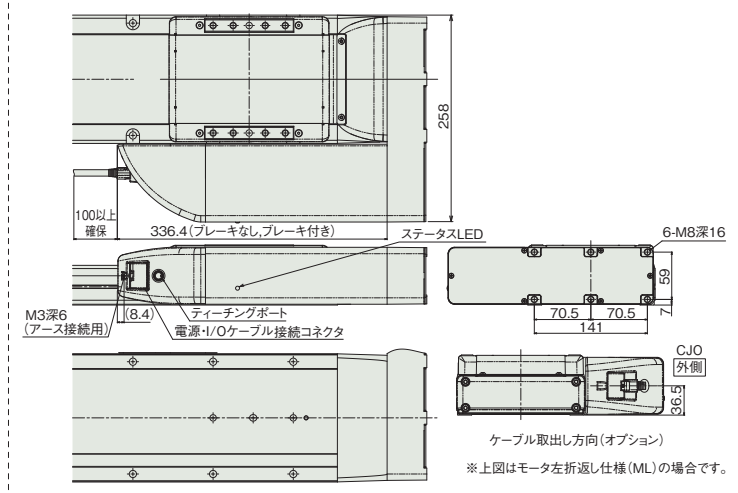
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6S-WSA16R



※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5	
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
G	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量(kg)	RCP6	10.4	11.0	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	16.9	17.5	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.0	21.7	22.2	22.8
	RCP6S	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	RCP6S	10.9	11.5	12.1	12.7	13.3	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.7	23.4

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
				●	●	-			

制御方法: ネットワーク ※選択

DeviceNet, CompoNet, EtherNet/IP, CC-Link, MECHATRONIK, EtherCAT, 三菱電機

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-RA4C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

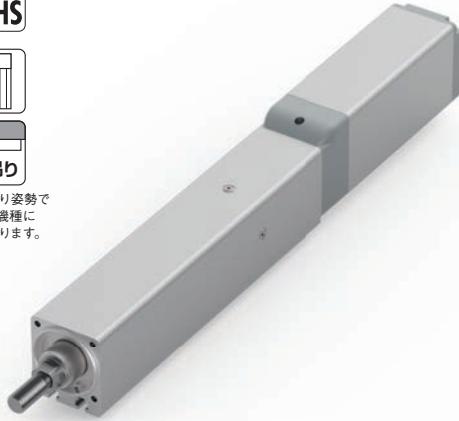
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター	16:16mm	50:50mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] X□□:長さ指定 SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m		下記オプション価格表参照
RCP6S:コントローラ内蔵		35□サイズ	10:10mm	200:200mm (50mm毎)				

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

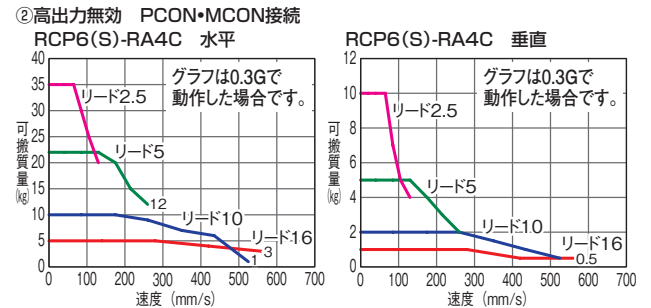
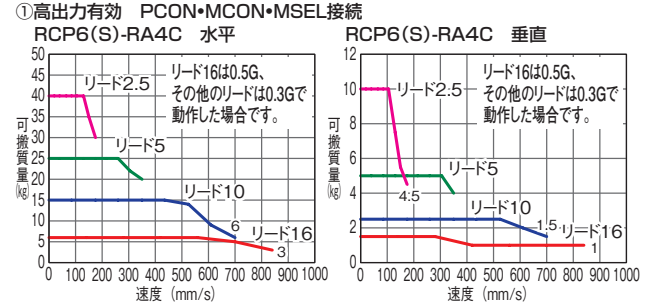


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、223ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 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からの外力がかかると、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。
 - (4) 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	6	1.5	48	50~200 (50mm毎)
			5	1		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	2.5	77	
			10	2		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	
			22	5		
RCP6(S)-RA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
			35	10		

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	700
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

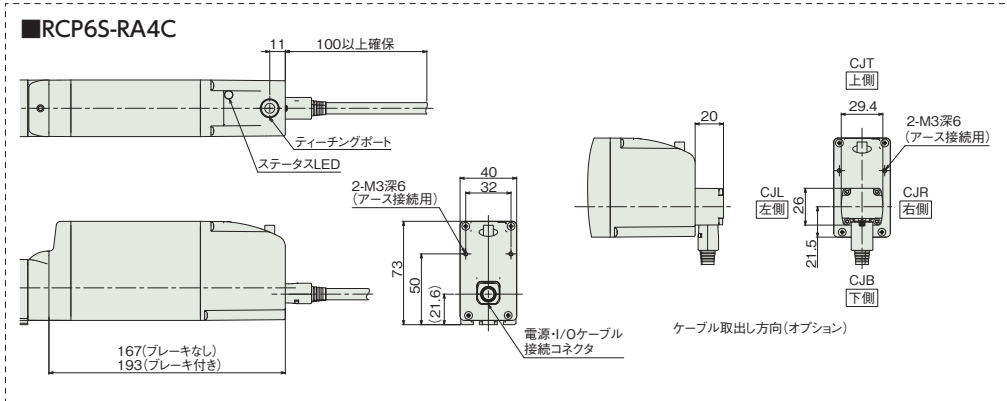
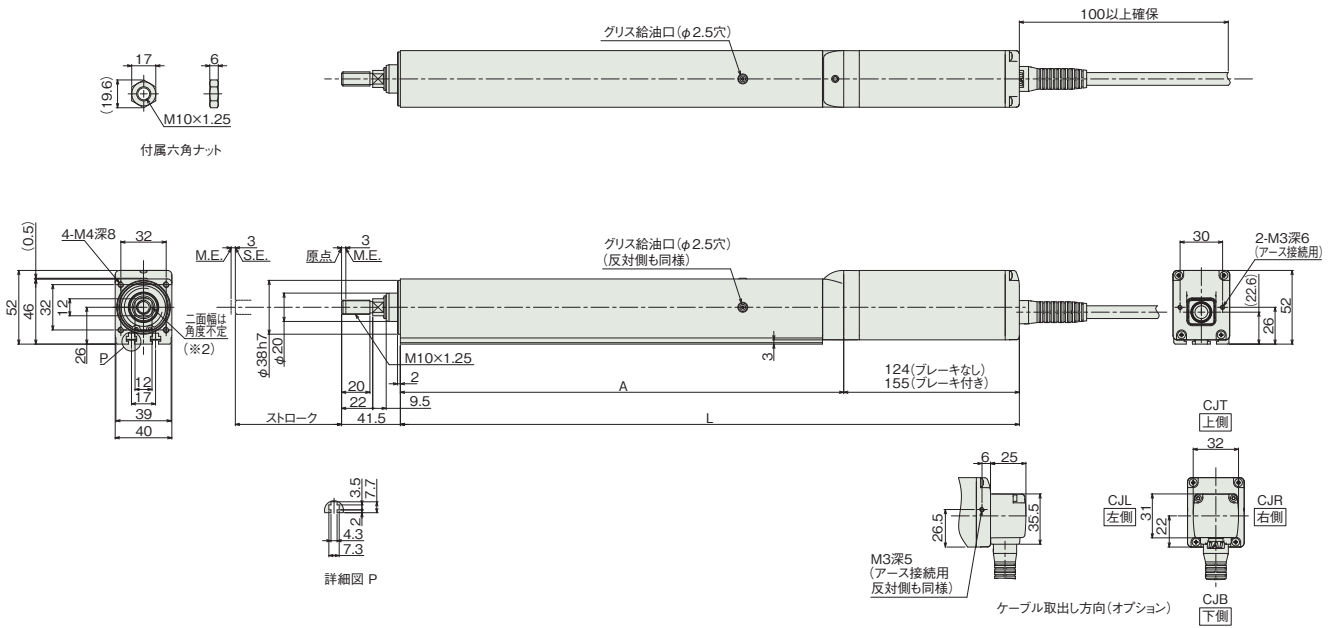
(※1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	50	100	150	200		
		RCP6	ブレーキ無 287	ブレーキ有 318	ブレーキ無 337	ブレーキ有 368	ブレーキ無 418
RCP6S	ブレーキ無 330	ブレーキ有 356	ブレーキ無 406	ブレーキ有 456	ブレーキ無 506	ブレーキ有 506	
A		163	213	263	313		
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無 1.4	ブレーキ有 1.5	ブレーキ無 1.6	ブレーキ有 1.7	ブレーキ無 1.7	ブレーキ有 1.9
	RCP6S	ブレーキ無 1.6	ブレーキ有 1.7	ブレーキ無 1.8	ブレーキ有 1.9	ブレーキ無 2.1	ブレーキ有 2.1
		ブレーキ無 1.7	ブレーキ有 1.9	ブレーキ無 2.1	ブレーキ有 2.1	ブレーキ無 2.3	ブレーキ有 2.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	—	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	—	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	—	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	—	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

クリーン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-RA6C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター	42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



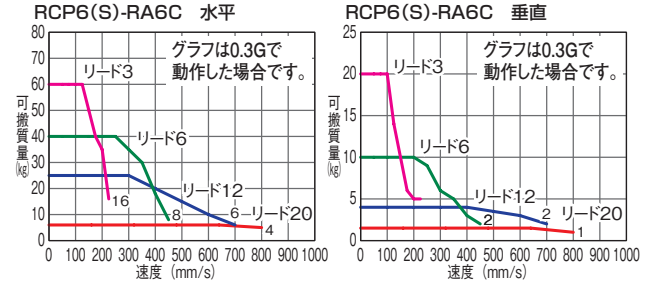
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



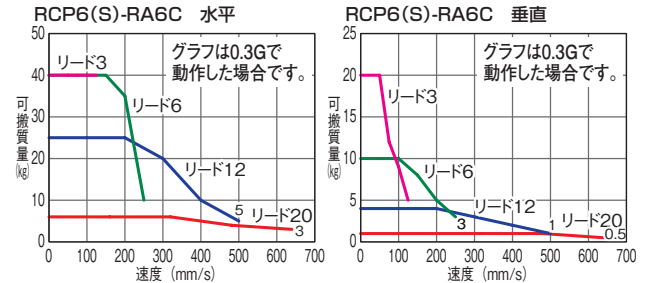
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、223ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4)押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	50~300 (50mm毎)
			6	1		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
			25	4		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
			40	10		
RCP6(S)-RA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
			40	20		

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300(50mm毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格		①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6		RCP6S
		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)~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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

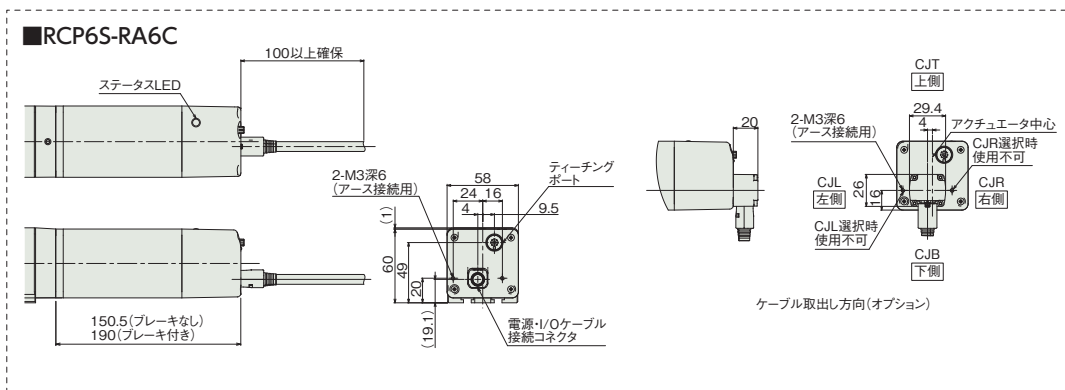
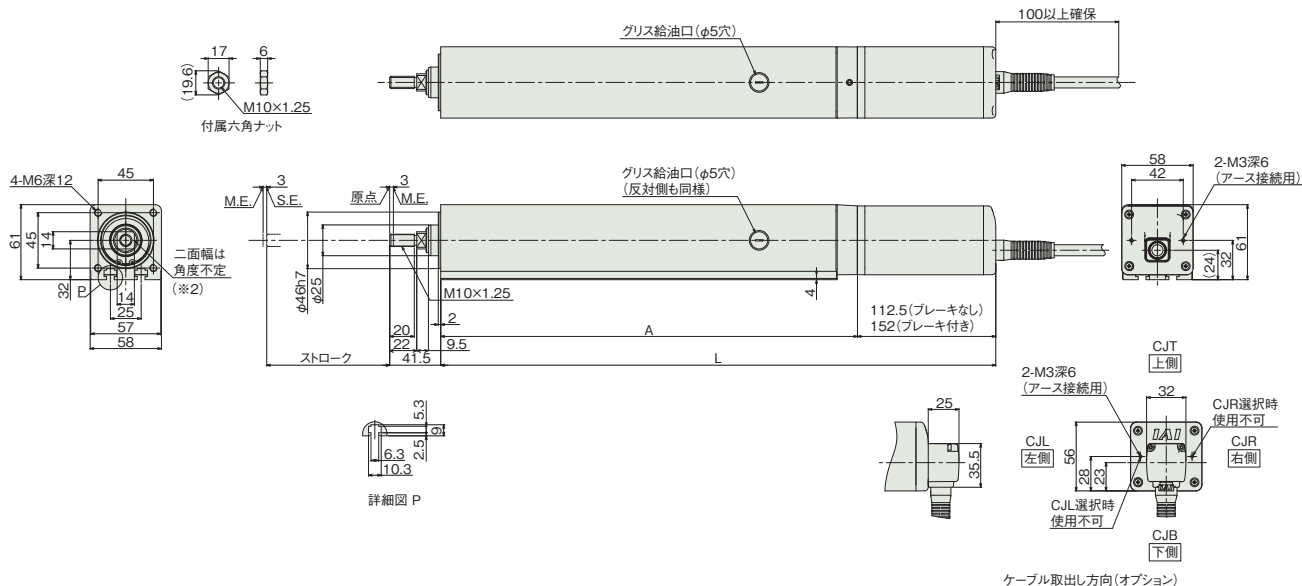
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	
		RCP6	ブレーキ無	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5
	RCP6S	ブレーキ無	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
		ブレーキ有	379	429	479	529	579	629
	A		189	239	289	339	389	439
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	2.5	2.9	3.3	3.6	4.0	4.4
		ブレーキ有	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7
	RCP6S	ブレーキ無	2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
		ブレーキ有	2.9	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET/IIH	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダ
ワイドラジアルシリンダ
テーブルタイプ
スリ仕様スライダタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
防塵防滴仕様タイプ
ラジアルシリンダ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-RA7C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

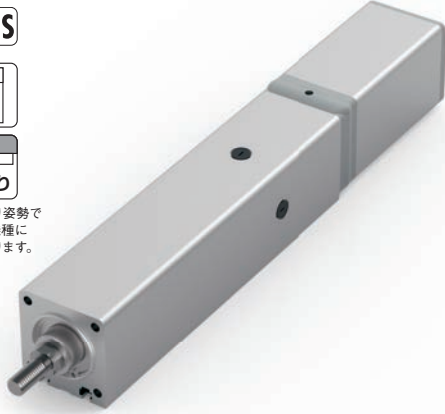
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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	

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



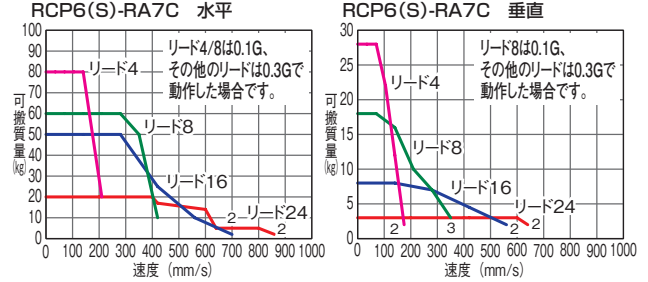
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



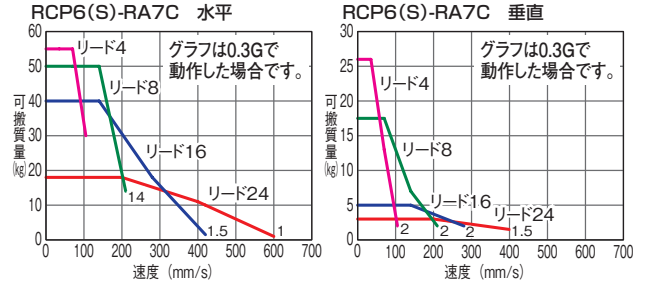
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、223ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	50~300 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50		
RCP6(S)-RA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	50~300(50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	210<175>
	高出力無効	105

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格		①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)-RA8C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモーターアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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

*型式項目の内容は16ページをご参照ください。

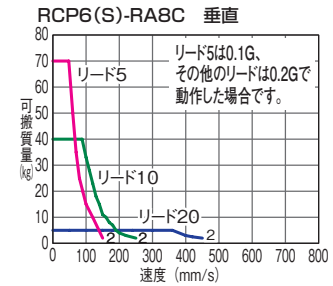
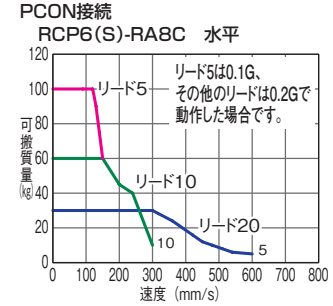


*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT**
選定上の注意
- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、223ページの選定の目安(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からの外力がかかると、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、205ページをご参照ください。
 - RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
 - 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	600 <450>
10	300 <250>
5	150

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

*保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

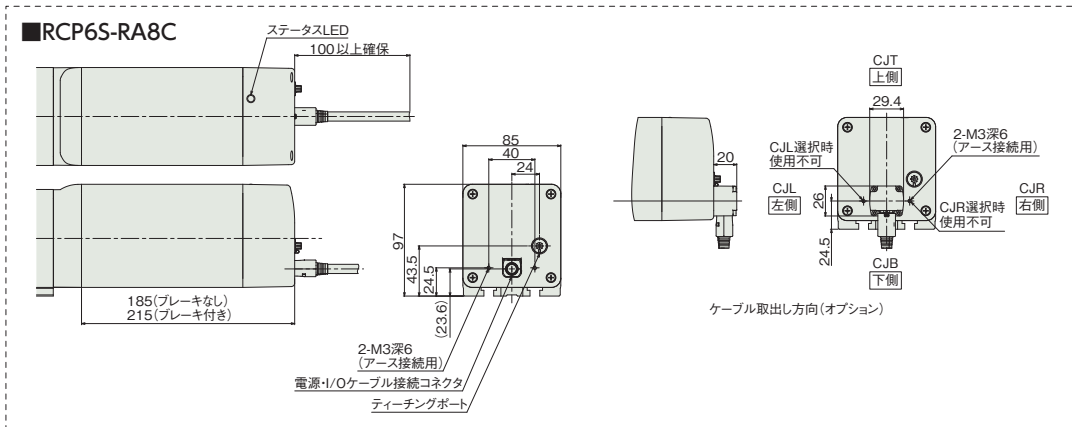
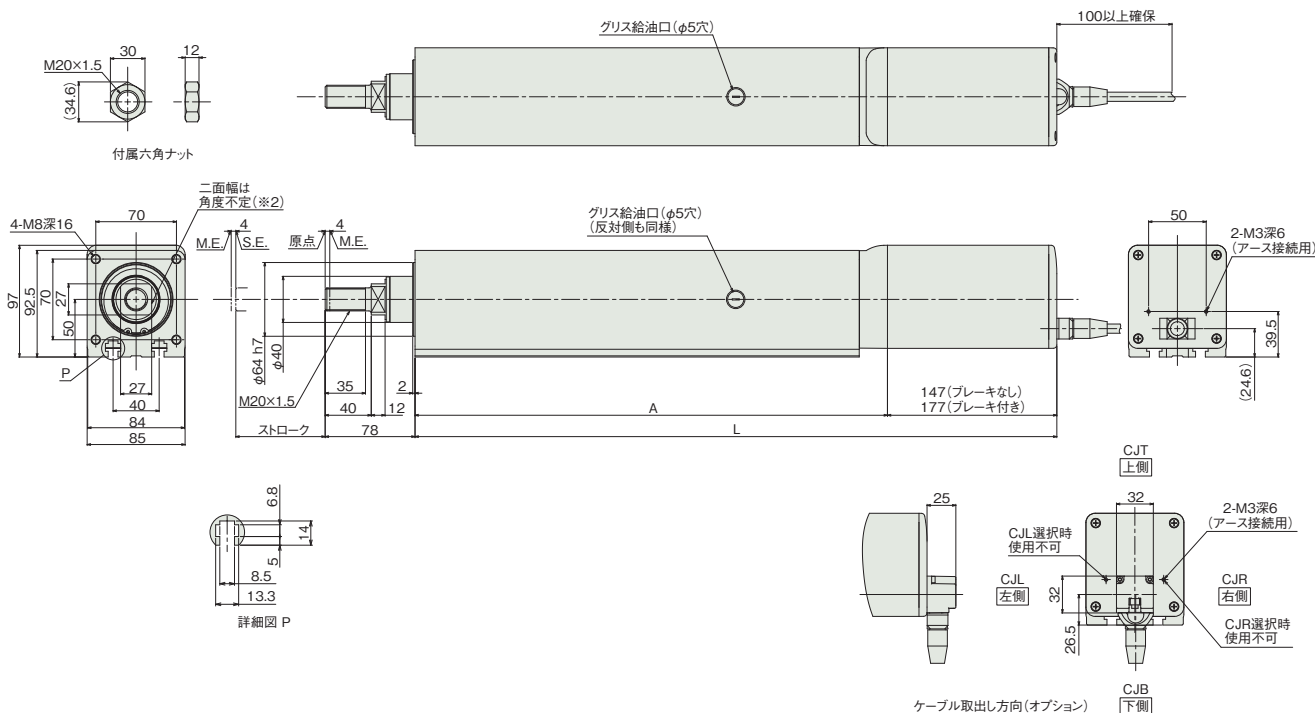
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300		
L	RCP6	ブレーキ無	407	457	507	557	607	657
		ブレーキ有	437	487	537	587	637	687
	RCP6S	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695
		ブレーキ有	475	525	575	625	675	725
A		260	310	360	410	460	510	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	7.8	8.6	9.5	10.3	11.1	11.9
		ブレーキ有	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5
	RCP6S	ブレーキ無	8.1	9.0	9.8	10.6	11.4	12.3
		ブレーキ有	8.7	9.5	10.4	11.2	12.0	12.8

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
				※選択	※選択				
ネットワーク ※選択									
DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK EtherCAT									

RCP6(S)-RA4R

バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	— RA4R —	WA	— 35P —	□	□	□	□	□
シリーズ	—	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置		WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモーター	16:16mm	50:50mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。
RCP6S:コントローラ内蔵			35□サイズ	10:10mm	200:200mm (50mm毎)				

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



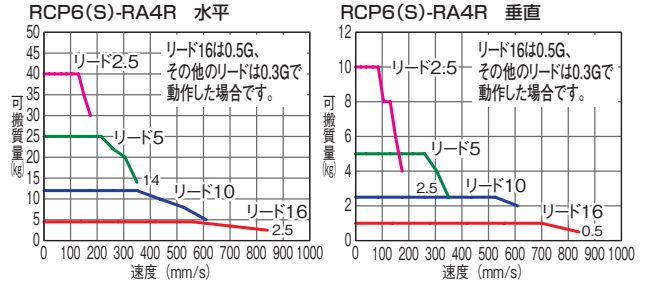
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

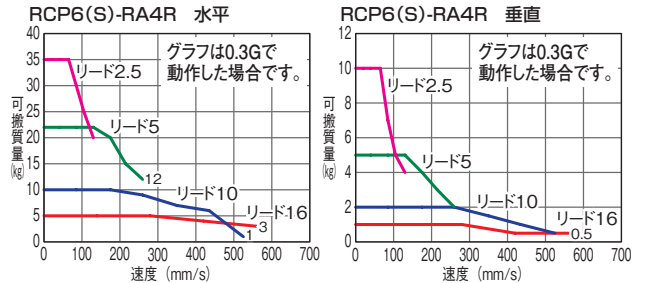
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、225ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかること、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



② 高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	48	50~200 (50mm毎)
			5	1		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	2.5	77	
			10	2		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	25	5	155	
			22	5		
RCP6(S)-RA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
			35	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	50~200 (50mm毎)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	610
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P189	-
フランジ	FL	→ P190	-
フット金具	FT	→ P191	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P193	-
モーター上折返し仕様	MT	→ P193	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
Tスロットナットカバー	NTB	→ P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P196)」をご確認ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N·m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)-RA6R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、 ML/MR/MTいずれ かの記号を必ずご記 入ください。

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



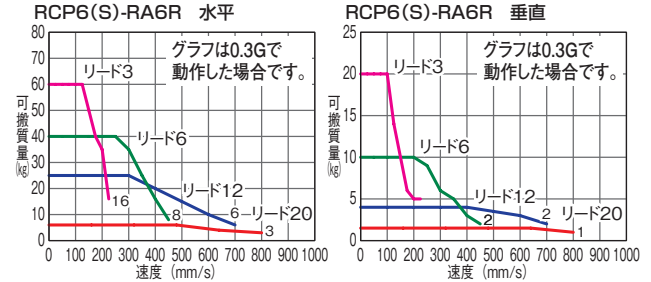
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



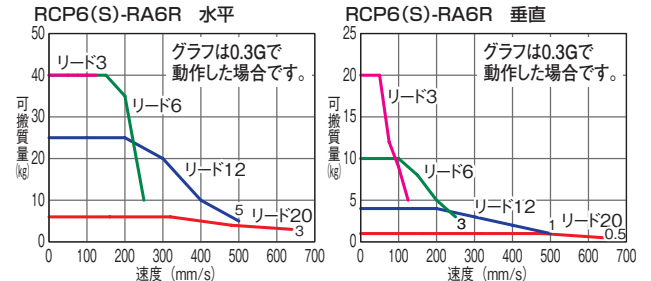
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、225ページの目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	50~300 (50mm毎)
		高出力無効	6	1		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
		高出力無効	25	4		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
		高出力無効	40	10		
RCP6(S)-RA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
		高出力無効	40	20		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6	P3	P5
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
モーター上折返し仕様	MT	→P193	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)-RA7R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

型式項目	□	— RA7R —	WA	— 56P —	□	□	□	□	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モーター種類	—	リード	—
RCP6:コントローラ別置		WA:バッテリーレスアプン		56P:パルスモーター		24:24mm		50:50mm	
RCP6S:コントローラ内蔵				56□サイズ		16:16mm		300:300mm (50mm毎)	
						8: 8mm		4: 4mm	

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



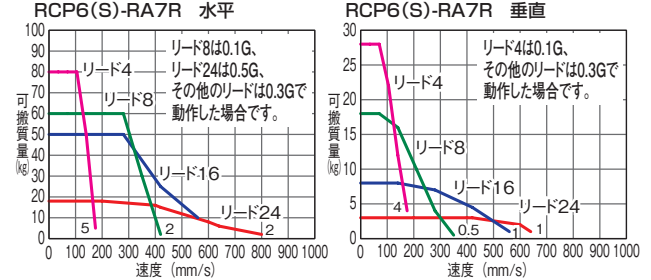
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



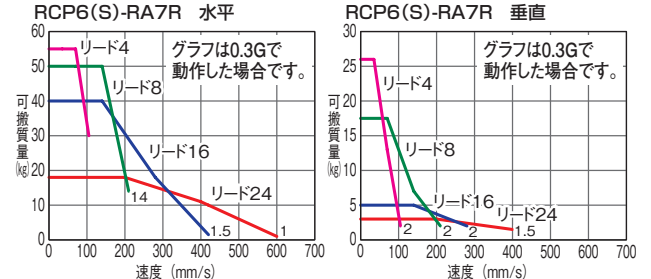
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、225ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6 (S)-RA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	50~300 (50mm毎)
			18	3		
RCP6 (S)-RA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	50~300 (50mm毎)
			40	5		
RCP6 (S)-RA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	50~300 (50mm毎)
			50	17.5		
RCP6 (S)-RA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	50~300 (50mm毎)
			55	26		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mm毎)
24	高出力有効	800<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S 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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
フット金具	FT	→P191	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
モーター上折返し仕様	MT	→P193	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P196)」をご確認ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)-RA8R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MR/MTいずれ かの記号を必ずご記 入ください。

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

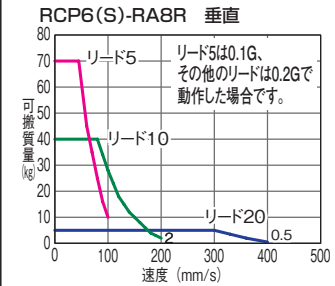
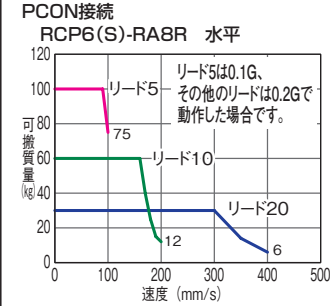


上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、225ページの選定の目安(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からの外力がかかると、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、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	400
10	200
5	100

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P189	-
フランジ	FL	→ P190	-
フット金具	FT	→ P191	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P193	-
モータ上折返し仕様	MT	→ P193	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

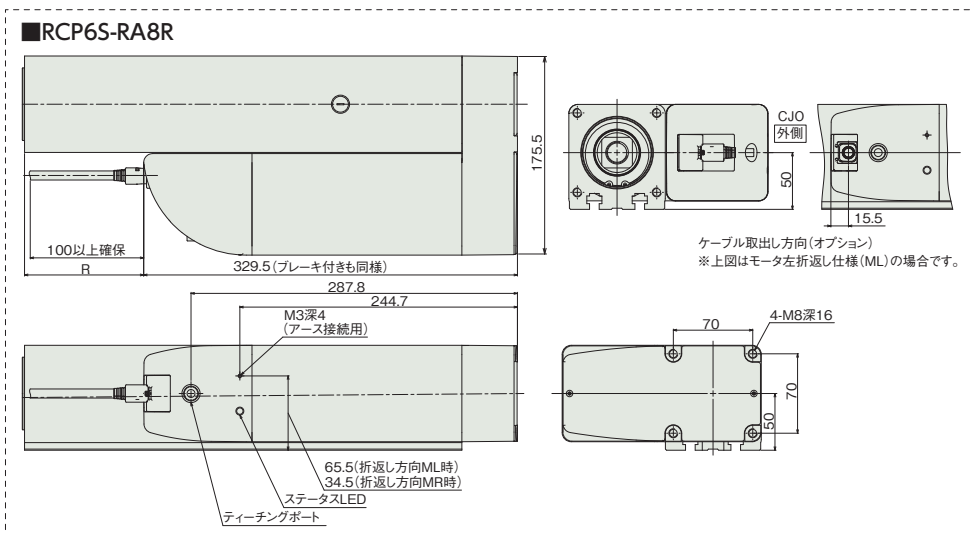
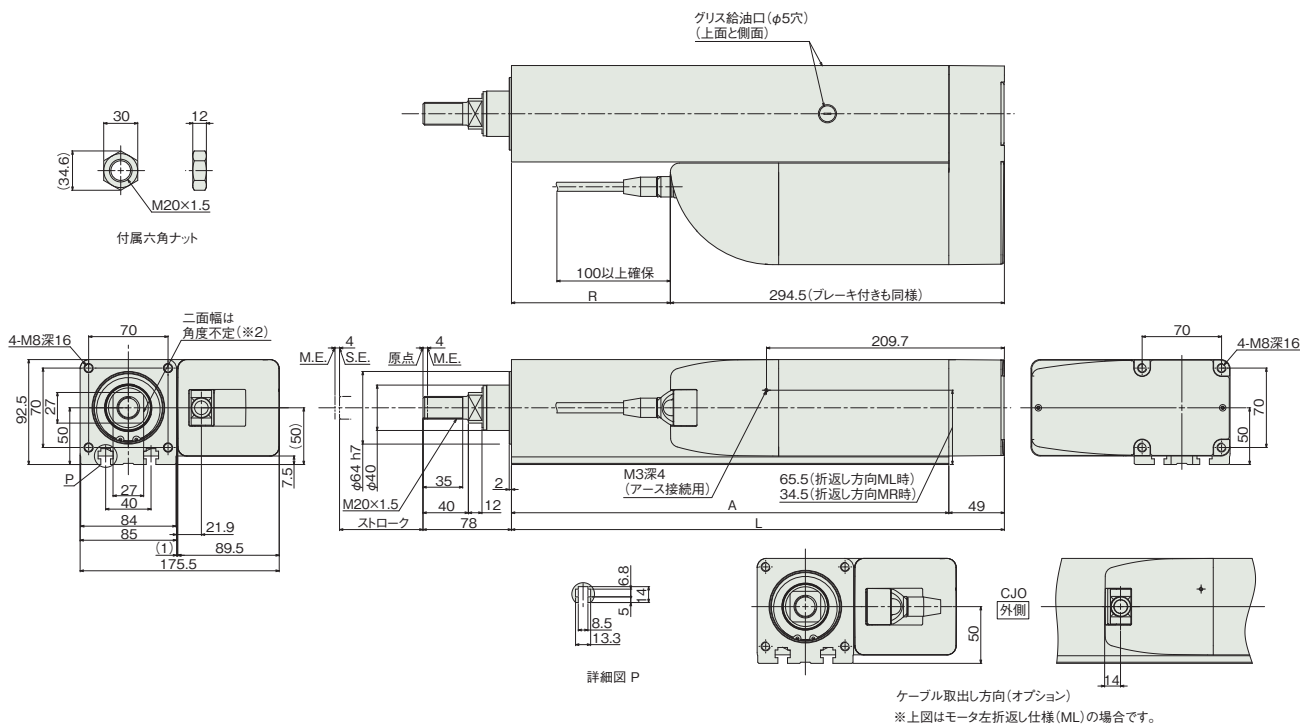
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



注記
※ 図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示す。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
A	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
R	RCP6	-10	40	90	140	190
	RCP6S	-45	5	55	105	155
質量 (kg)	RCP6	9.0	9.9	10.8	11.7	12.6
	ブレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
	ブレーキ無	9.2	10.1	11.0	11.9	12.8
	RCP6S	9.4	10.3	11.2	12.1	13.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリットタイプ

クリン仕様スライダタイプ

クリン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-RRA4C

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	RRA4C	WA	35P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm ? 410:410mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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	

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

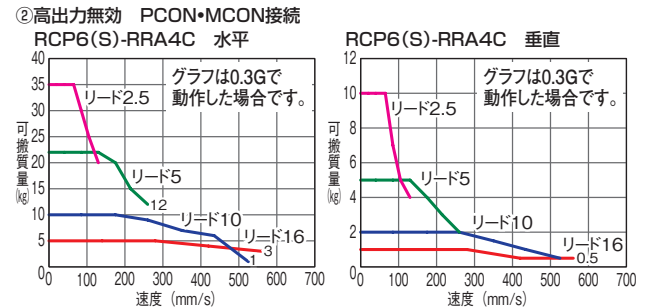
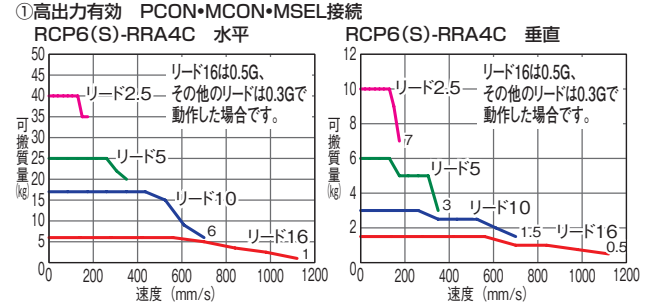


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、215ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)※1	垂直(kg)		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	48	60~410 (50mm毎)
			高出力無効	5		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	18	3	77	
			高出力無効	10		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	6	155	
			高出力無効	22		
RCP6(S)-RRA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	
			高出力無効	35		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	60~360 (50mm毎)	410 (mm)
16	高出力有効	1120	1080
	高出力無効	560	-
10	高出力有効	700	685
	高出力無効	525	-
5	高出力有効	350	340
	高出力無効	260	-
2.5	高出力有効	175	170
	高出力無効	130	-

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
60	-	-	260	-	-
110	-	-	310	-	-
160	-	-	360	-	-
210	-	-	410	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P189	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P192	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

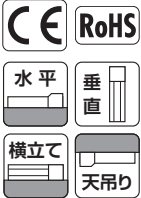
RCP6(S)-RRA6C

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

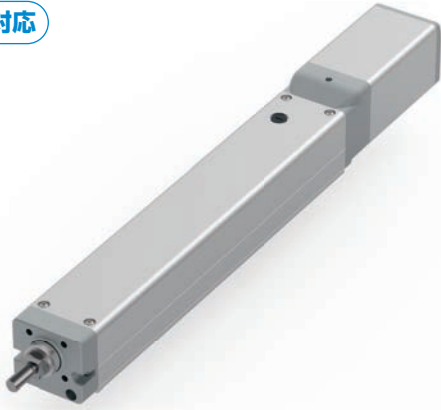
■型式項目	□	—	RRA6C	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ/ I/Oタイプ	—	ケーブル長	—	オプション
	RCP6:コントローラ別置				WA:バッテリーレスアプン		42P:パルスモータ 42□サイズ		20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm		65:65mm ? 415:415mm (50mm毎)		[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] SE:SIOタイプ		N:無し P:1m 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

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



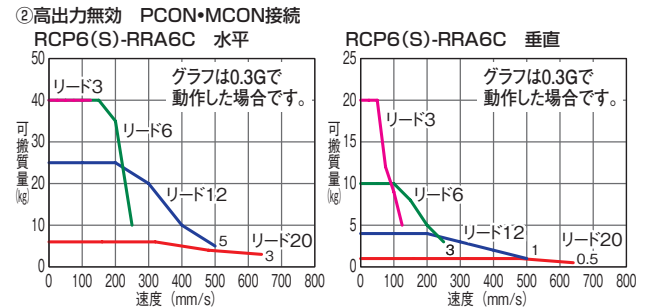
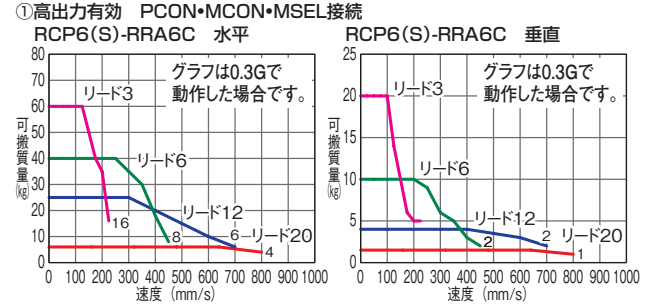
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



POINT 選定上の注意

- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、215ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
- (4)押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
			水平(kg)①	垂直(kg)			リード (mm)	65~365 (50mm毎)	415 (mm)
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)	20	高出力有効	800
		高出力無効	6	1			20	高出力無効	640
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93		12	高出力有効	700
		高出力無効	25	4			12	高出力無効	500
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	6	6	高出力有効	450
		高出力無効	40	10		6	6	高出力無効	250
RCP6(S)-RRA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	3	3	高出力有効	225
		高出力無効	40	20		3	3	高出力無効	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P189	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P192	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)-RRA7C

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

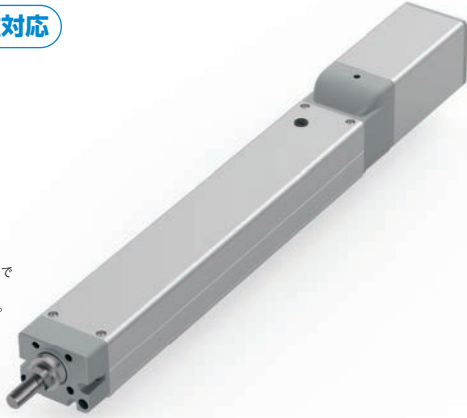
■型式項目	□	—	RRA7C	—	WA	—	56P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ/ I/Oタイプ	—	ケーブル長	—	オプション
	RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵				WA:バッテリーレスアプン		56P:パルスモータ 56□サイズ		24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		70:70mm ? 520:520mm (50mm毎)		[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] SE: 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

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

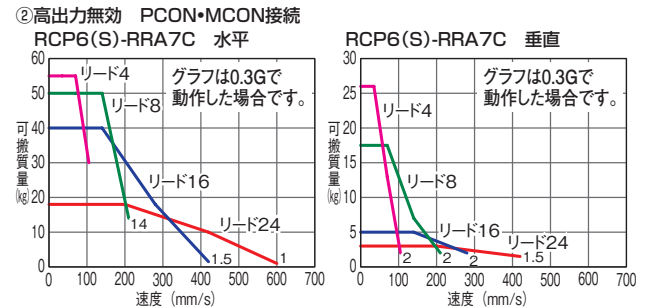
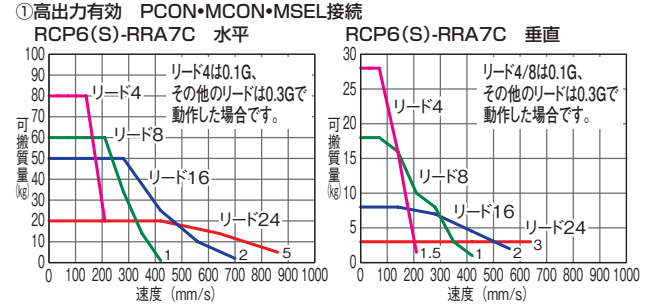


※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT**
選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、215ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

型式	リード(mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	18	3		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
		高出力無効	40	5		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	70~520 (50mm毎)
		高出力無効	50	17.5		
RCP6(S)-RRA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
		高出力無効	55	26		

注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続 コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	105

<>内は垂直使用の場合です。

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
70	-	-	320	-	-
120	-	-	370	-	-
170	-	-	420	-	-
220	-	-	470	-	-
270	-	-	520	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P189	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P192	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

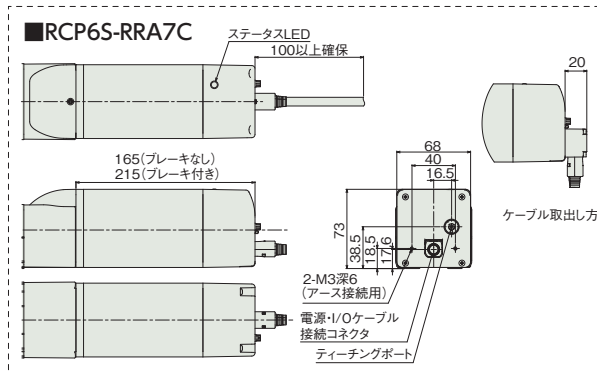
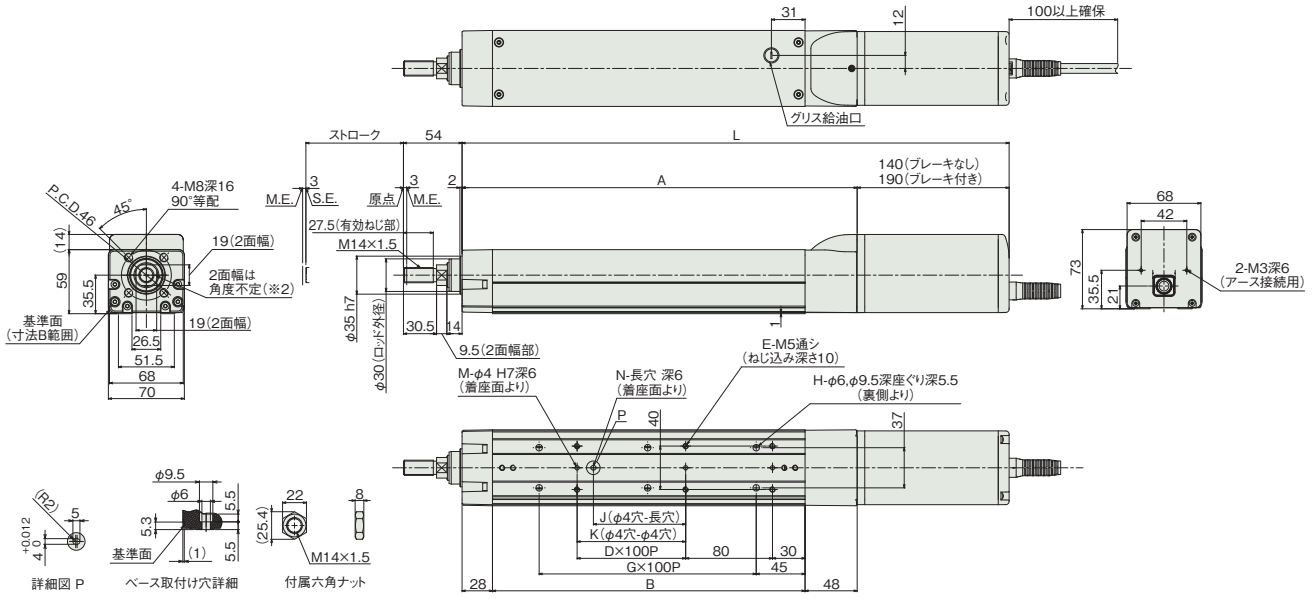
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



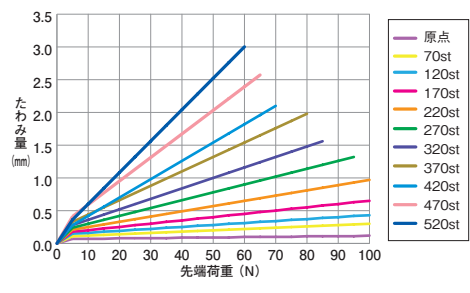
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	RCP6	ブレーキ無し	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
		ブレーキ有	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904
	RCP6S	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879
		ブレーキ有	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929
A		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	
N		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45	
質量 (kg)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	4.0	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5
		ブレーキ有	4.4	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9
	RCP6S	ブレーキ無し	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.7
		ブレーキ有	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1

■RCP6(S)-RRA7C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●選択	●選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●選択	●選択	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	-	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	-	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	-	→P279

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-RRA8C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

■型式項目

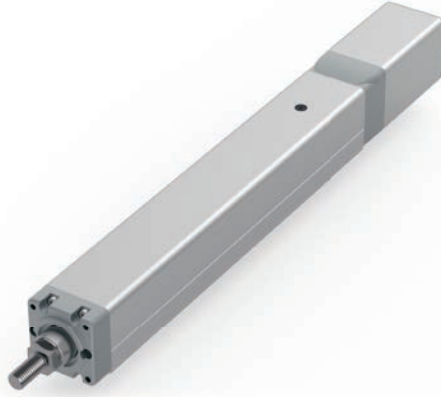
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	700:700mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



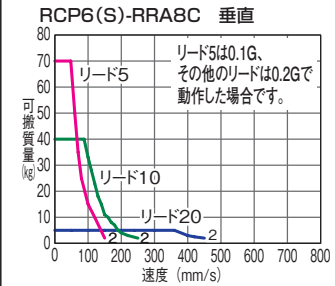
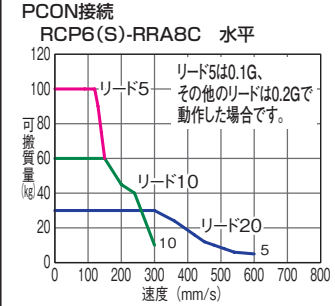
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、215ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)											
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)			20	50	100	150	200	250~350	400	450	500	550	600	650
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	20	280	405	505 <450>	585 <450>	600 <450>	520 <450>	440	360	320	280	240	220
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	10	280 <250>		300 <250>		260 <250>	220	180	160	140	120	110	
RCP6(S)-RRA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	5		150			130	110	90	80	70	60	55	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

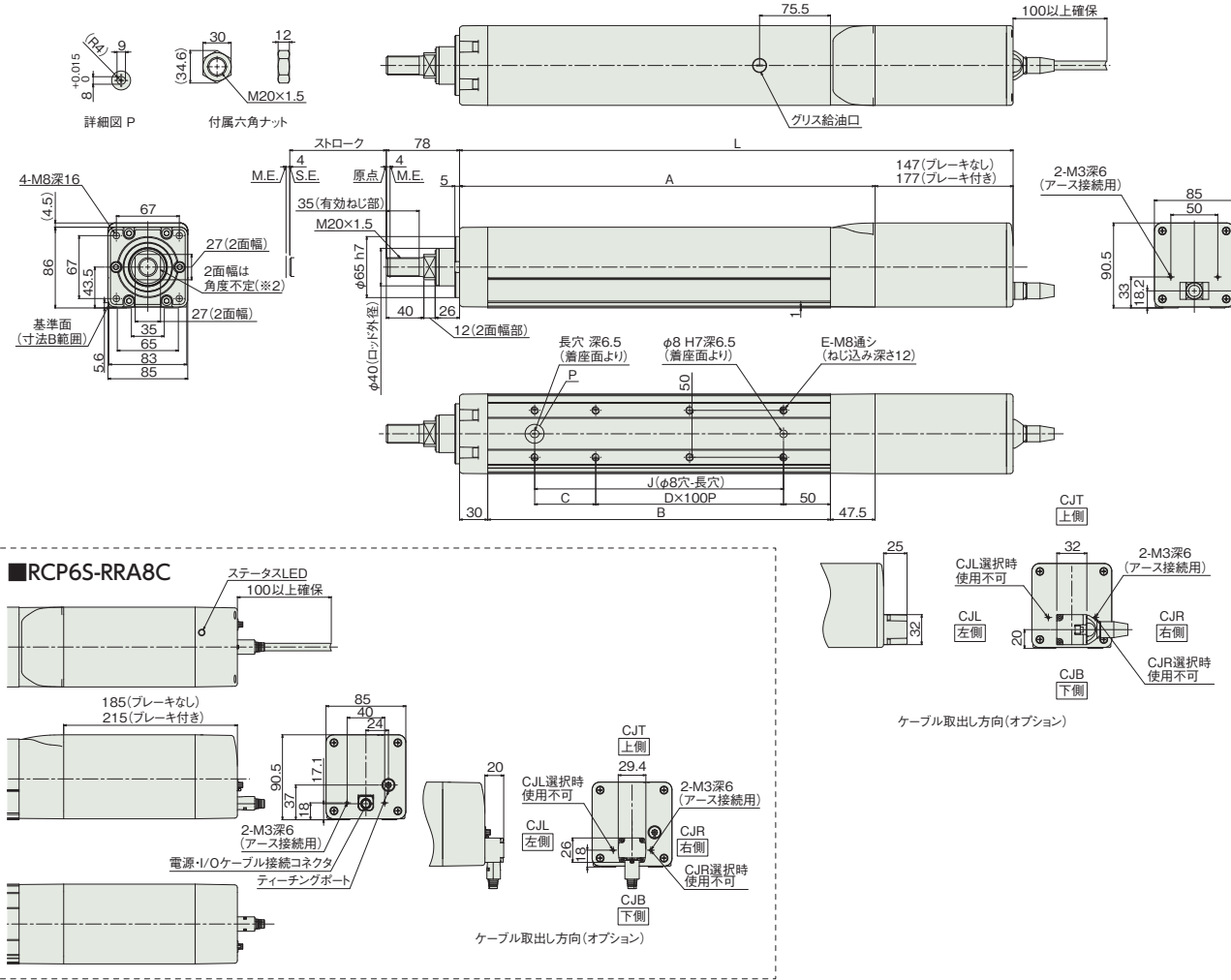
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

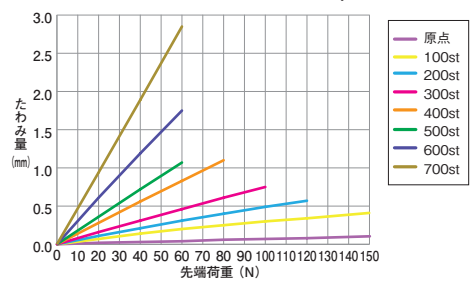
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- *1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6(S)-RRA8C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	RCP6	ブレーキ無	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
		ブレーキ有	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	1019.5	1069.5
	RCP6S	ブレーキ無	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5
		ブレーキ有	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5
A	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0	
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3
		ブレーキ有	7.2	7.7	8.2	8.6	9.1	9.6	10.1	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9
	RCP6S	ブレーキ無	7.0	7.4	7.9	8.4	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6
		ブレーキ有	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルスリットタイプ
ワイドラジアルスリットタイプ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドクリーン仕様スライダタイプ
防塵防滴仕様タイプ
ラジアルスリットタイプ
ワイドラジアルスリットタイプ
防塵防滴仕様タイプ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-RRA4R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモータ

型式項目	□	—	RRA4R	—	WA	—	35P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□							
シリーズ	—		タイプ	—		エンコーダ種類	—		モータ種類	—		リード	—		ストローク	—		適応コントローラ/I/Oタイプ	—		ケーブル長	—		オプション
RCP6:コントローラ別置			WA:バッテリーレスアプン			35P:パルスモータ 35□サイズ			16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm			60:60mm ? 410:410mm (50mm毎)			[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※ モータ折返し方向は、ML/MR いずれかの記号を必ずご記入ください。			

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

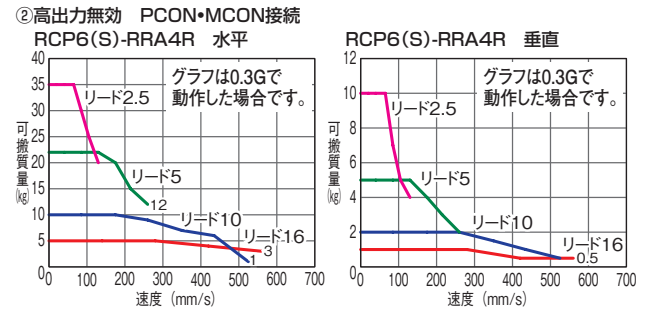
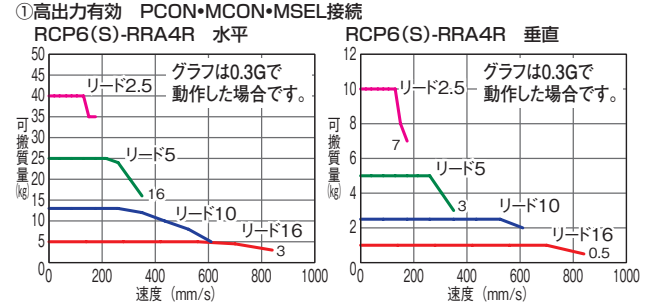
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、217ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
			水平(kg)①	垂直(kg)			リード (mm)	接続コントローラ	60~360 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	5	1	48	60~410 (50mm毎)	16	高出力有効	840
		高出力無効	5	1			16	高出力無効	560
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	13	2.5	77		10	高出力有効	610
		高出力無効	10	2			10	高出力無効	525
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	5	高出力有効	350	340
		高出力無効	22	5		5	高出力無効	260	
RCP6(S)-RRA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	2.5	高出力有効	175	170
		高出力無効	35	10		2.5	高出力無効	130	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
60	—	—	260	—	—
110	—	—	310	—	—
160	—	—	360	—	—
210	—	—	410	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
標準タイプ	P (1m)	—	—	—
	S (3m)	—	—	—
	M (5m)	—	—	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—	—
長さ指定	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)	—	—	—
		—	—	—

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P189	—
フランジ	FL	→ P190	—
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P189	—
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P192	—
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P193	—
モータ左折返し仕様	ML	→ P193	—
モータ右折返し仕様	MR	→ P193	—
ナックルジョイント ※	NJ	→ P194	—
原点逆仕様	NM	→ P194	—
クレビス ※	QR	→ P195	—

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)-RRA6R

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	65:65mm ? 415:415mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



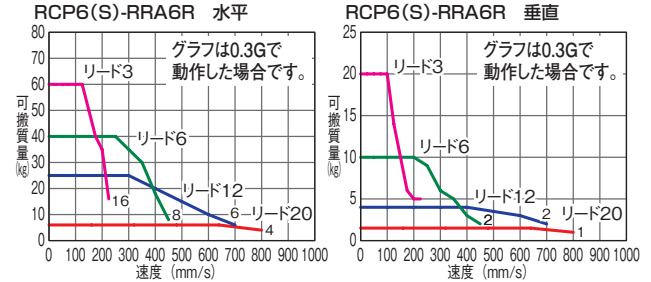
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

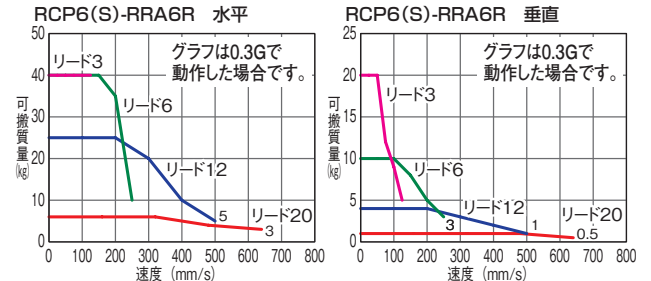
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、217ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
- (4)押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5)RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	6	1.5	56	65~415 (50mm毎)
			6	1		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	4	93	
			25	4		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	10	185	
			40	10		
RCP6(S)-RRA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	20	370	
			40	20		

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	65~365 (50mm毎)		415 (mm)
		高出力有効	高出力無効	高出力有効
20	高出力有効	800	640	700
		高出力無効	640	500
12	高出力有効	700	500	450
		高出力無効	500	250
6	高出力有効	450	250	225
		高出力無効	250	125
3	高出力有効	225	125	220
		高出力無効	125	125

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格		①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P189	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P192	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
モータ左折返し仕様	ML	→P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→P193	-
ナックルジョイント※	NJ	→P194	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
クレビス※	QR	→P195	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm アルミ
ロッド不回転精度※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

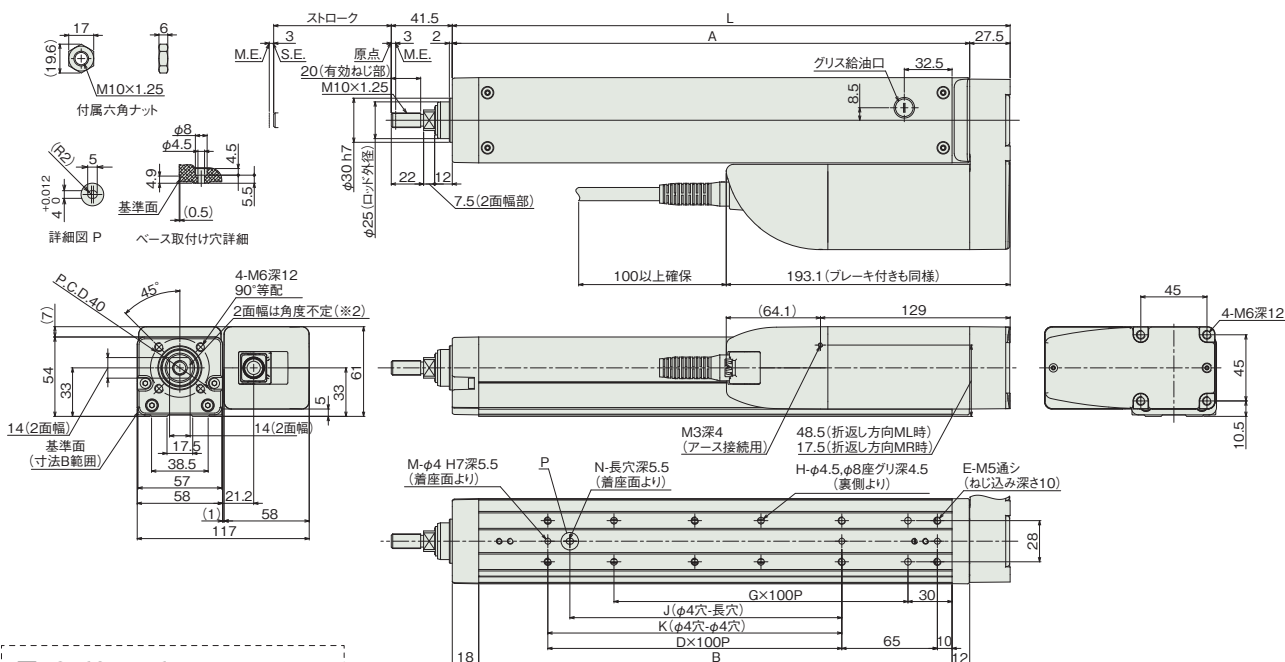
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

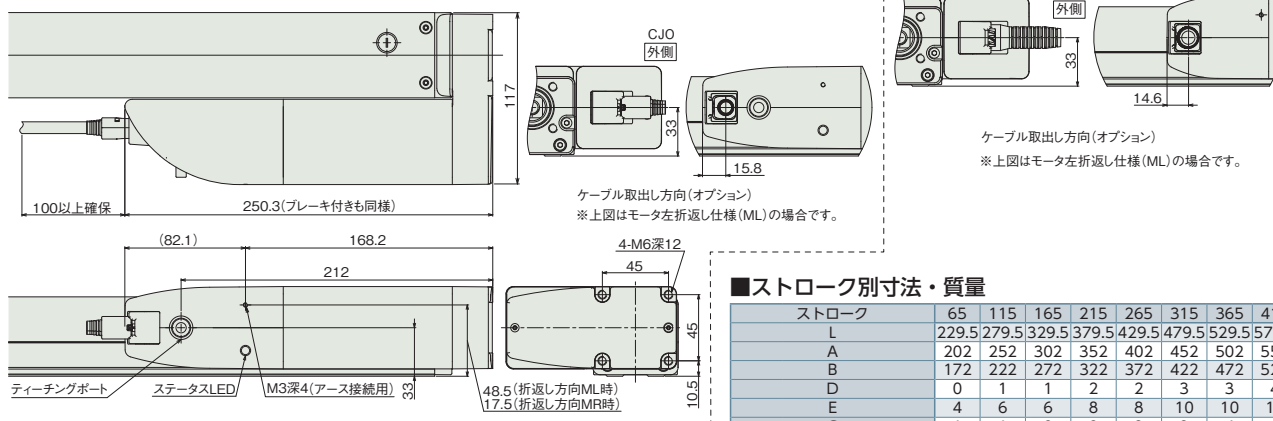
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- *1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- *2 二面幅の向きは製品により異なります。
- *3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRA6R



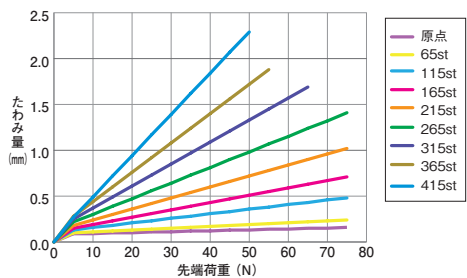
ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	365	415
L	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
N	0	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量 (kg)	RCP6	2.4	2.6	2.9	3.1	3.3	3.5	3.8
	RCP6S	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
	ブレーキ無	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9
	ブレーキ有	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0

■RCP6(S)-RRA6R ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルスライダタイプ
ワイドラジアルスライダタイプ
テーブルタイプ
スライダ仕様
ワイドスライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ワイドスライダ仕様
ラジアルスライダ仕様
ワイドラジアルスライダ仕様
ワイドラジアルスライダ仕様
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-RRA7R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	56P	パルスモーター	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	70:70mm ? 520:520mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

CE
RoHS

水平
垂直

横立て
天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

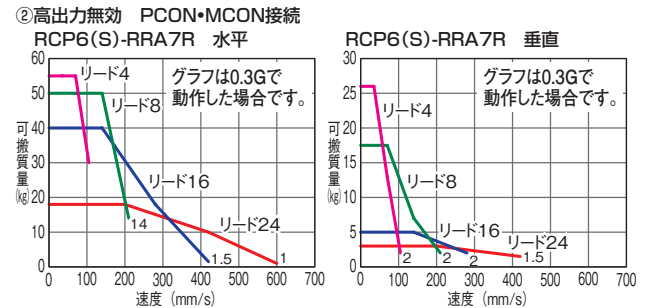
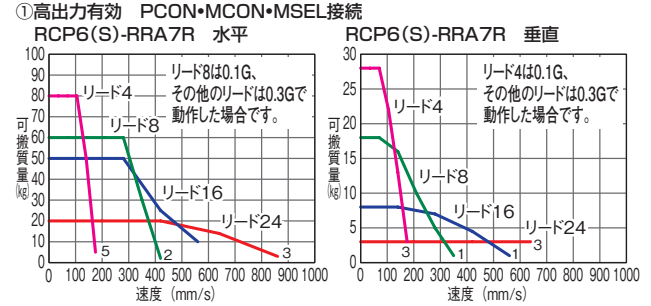


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、217ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)※1	垂直(kg)		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	20	3	182	70~520 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50		
RCP6(S)-RRA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	860<640>
	高出力無効	600<420>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
70	-	-	320	-	-
120	-	-	370	-	-
170	-	-	420	-	-
220	-	-	470	-	-
270	-	-	520	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P189	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P192	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
ナックルジョイント※	NJ	→P194	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
クレビス※	QR	→P195	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm アルミ
ロッド不回転精度※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)-RRA8R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 85mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 700:700mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は16ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

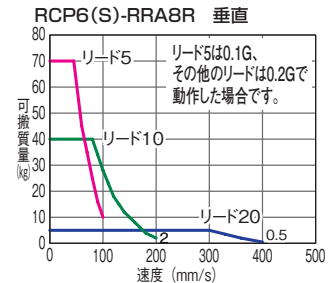
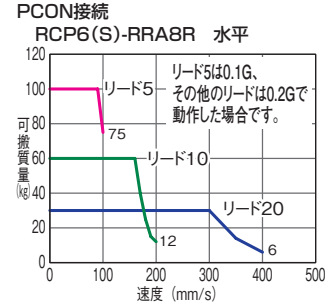


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、217ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、243ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	5	500	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	40	1000	
RCP6(S)-RRA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P193	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
ナックルジョイント※	NJ	→P194	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
クレビス※	QR	→P195	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm アルミ
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)-WRA10C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 100mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA10C	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

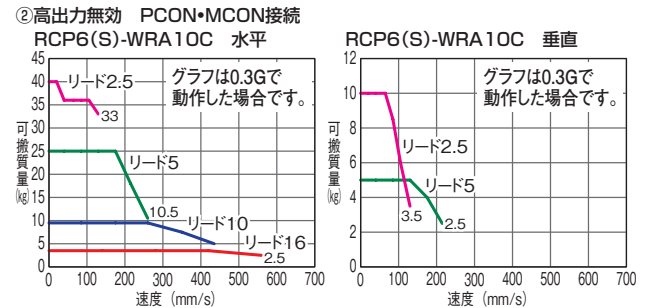
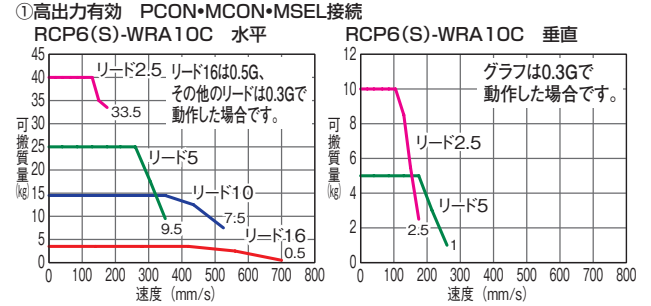


※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、219ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	48	50~500 (50mm毎)
			3.5	-		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	14.5	-	77	50~500 (50mm毎)
			9.5	-		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	50~500 (50mm毎)
			25	5		
RCP6(S)-WRA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	50~500 (50mm毎)
			40	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700	-	-
		高出力無効	560	-
10	高出力有効	525	490	-
		高出力無効	435	-
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
		高出力無効	260<215>	240
2.5	高出力有効	175	145	120
		高出力無効	130	120

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)※	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
フランジ	FL	→ P190	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P194	-

※RCP6Sは選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)-WRA12C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 120mm
24Vパルスモーター

■型式項目

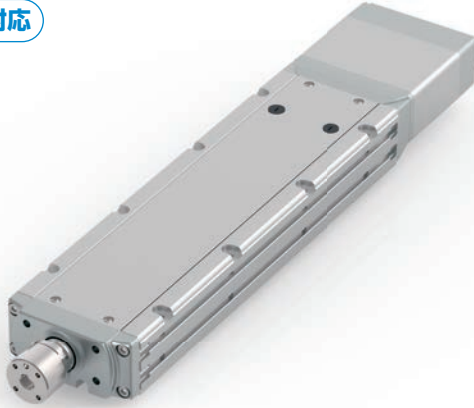
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA12C	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

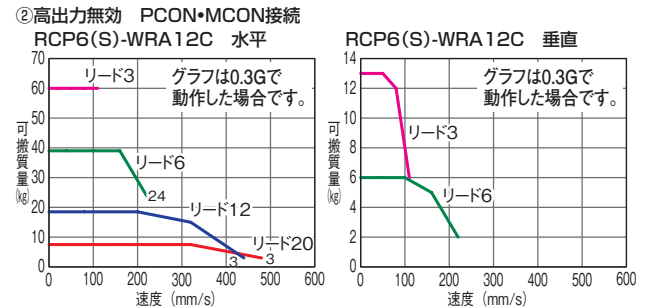
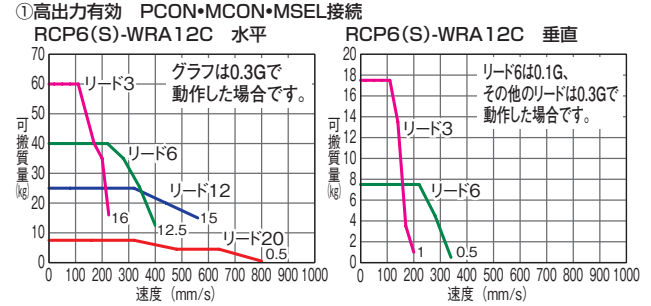


※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT**
選定上の注意
- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、219ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3)ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
 - (4)押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	-	56	50~500 (50mm毎)
			7.5	-		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	-	93	
			18.5	-		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	185	
			39	6		
RCP6(S)-WRA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	370	
			60	13		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	最高速度		
		50~400(50mm毎)	450(mm)	500(mm)
20	高出力有効	800	-	-
		480	-	-
12	高出力有効	560	-	-
		440	-	-
6	高出力有効	400<340>	375<340>	-
		220	-	-
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
		110	-	-

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格		①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6		RCP6S
		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)~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)	-	-	-
			-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)-WRA14C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 140mm
24Vパルスモーター

■型式項目

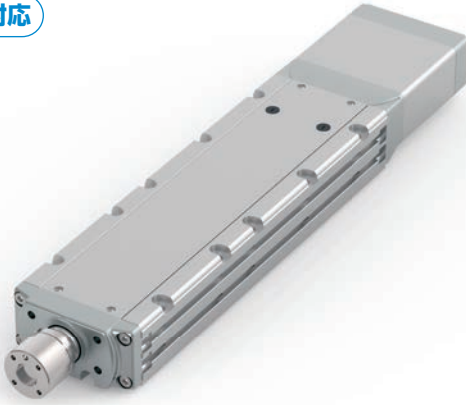
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA14C	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 600:600mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応

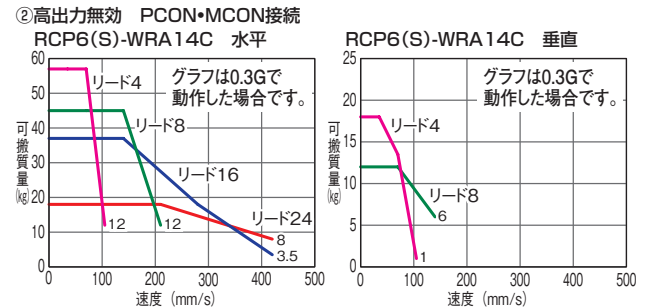
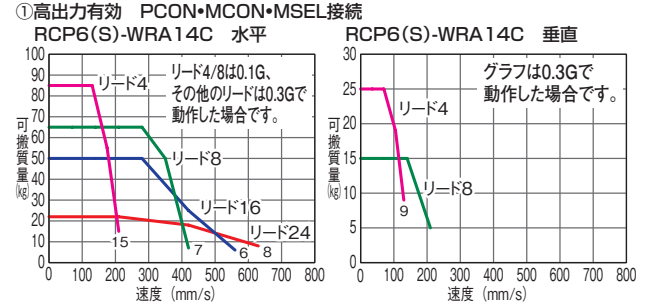


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、219ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	182	50~600 (50mm毎)
			18	-		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	273	
			37	-		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	547	
			45	12		
RCP6(S)-WRA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	85	25	1094	
			57	18		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~550 (50mm毎)		600 (mm)
		50~550 (50mm毎)	600 (mm)	600 (mm)
24	高出力有効	630	420	420
		420	420	420
16	高出力有効	560	420	420
		420	420	420
8	高出力有効	420<210>	395<210>	395<210>
		210<140>	210<140>	210<140>
4	高出力有効	210<130>	195<130>	195<130>
		105	105	105

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6		RCP6S
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	R20 (20m)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)-WRA16C

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 160mm
24Vパルスモーター

■型式項目

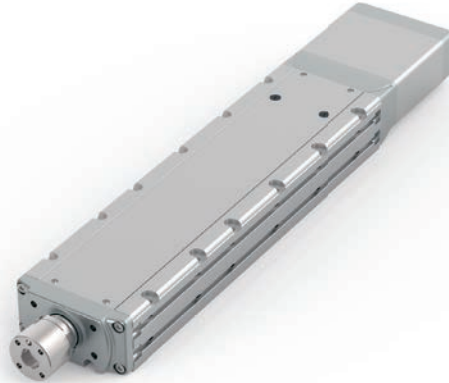
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA16C	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



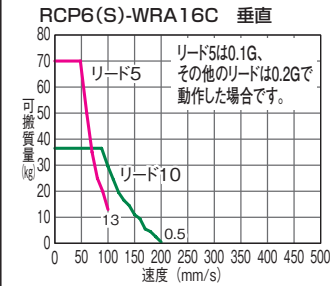
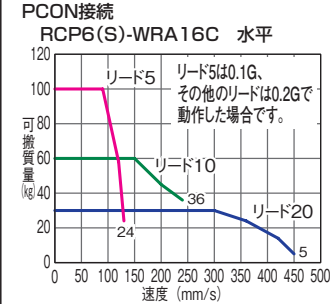
※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



POINT
選定上の注意

- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、219ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)										
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)			リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	500	50~800 (50mm毎)	20	280	405	450	400	340	295	260	225	200	180
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	36.5	1000		10	240	<200>	230	195	165	145	125	110	100	90
RCP6(S)-WRA16C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000		5	130	<100>	115	95	80	70	60	55	50	45

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)-WRA10R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 100mm
24Vパルスモーター

■型式項目

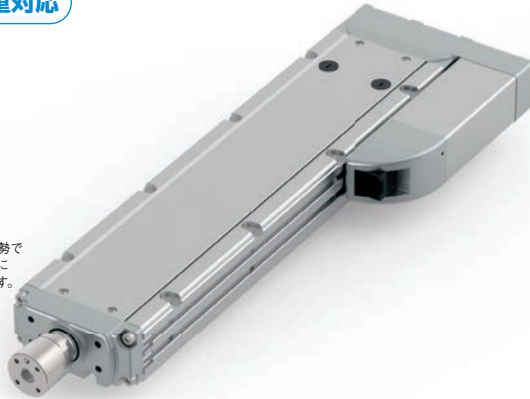
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA10R	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

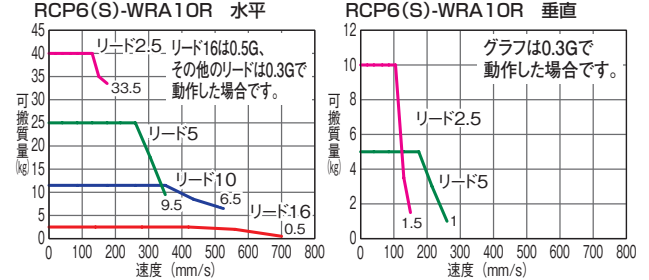


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

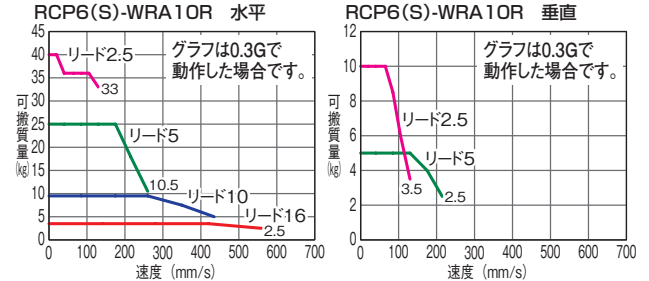
- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、221ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



② 高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	-	48	50~500 (50mm毎)
			3.5	-		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	11.5	-	77	50~500 (50mm毎)
			9.5	-		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	5	155	50~500 (50mm毎)
			25	5		
RCP6(S)-WRA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310	50~500 (50mm毎)
			40	10		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	700		
		560		
10	高出力有効	525	490	
		435		
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
		260<215>	240<215>	
2.5	高出力有効	175<150>	145	120
		130	120	

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)

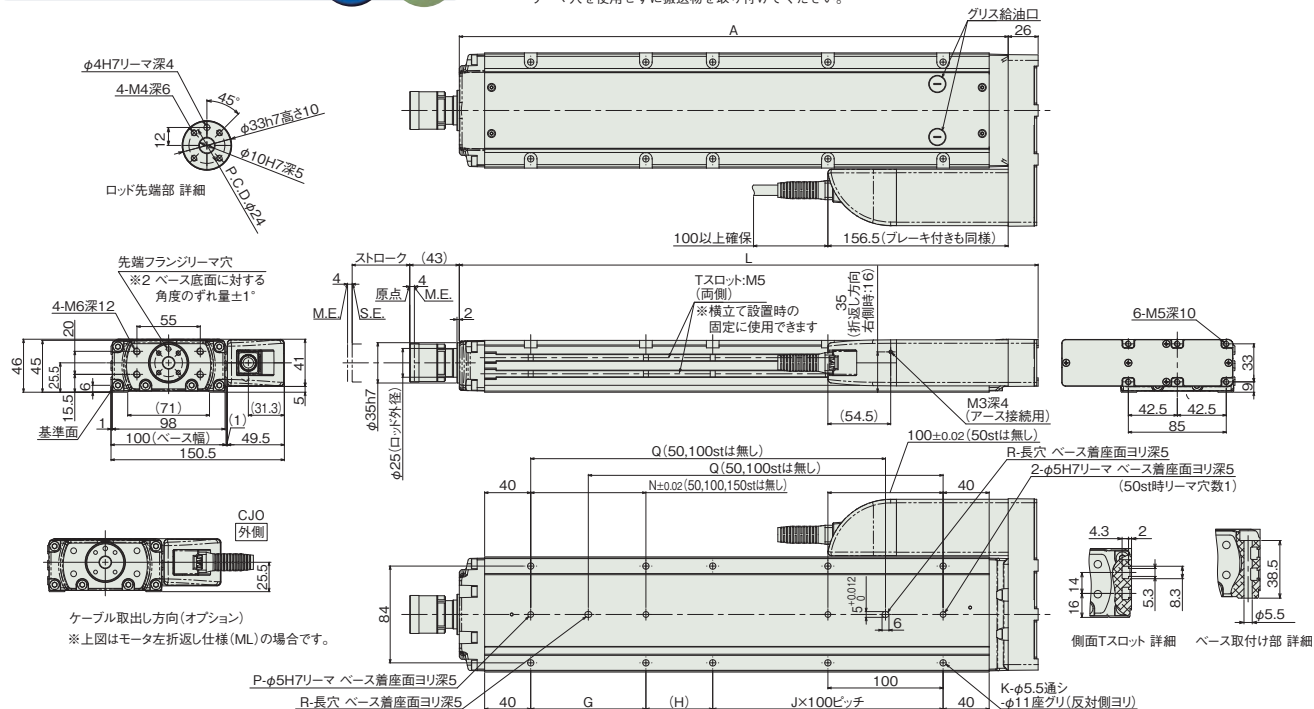
前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルスリッパタイプ
ワイドワイダルスリッパタイプ
テーブルタイプ
スリッパ仕様
ワイドスライダ仕様
クリン仕様
ワイドクリン仕様
ロッドタイプ
ワイダルスリッパ仕様
ラジアルスリッパ仕様
ワイダルスリッパ仕様
オプション
技術資料
コントローラー

寸法図

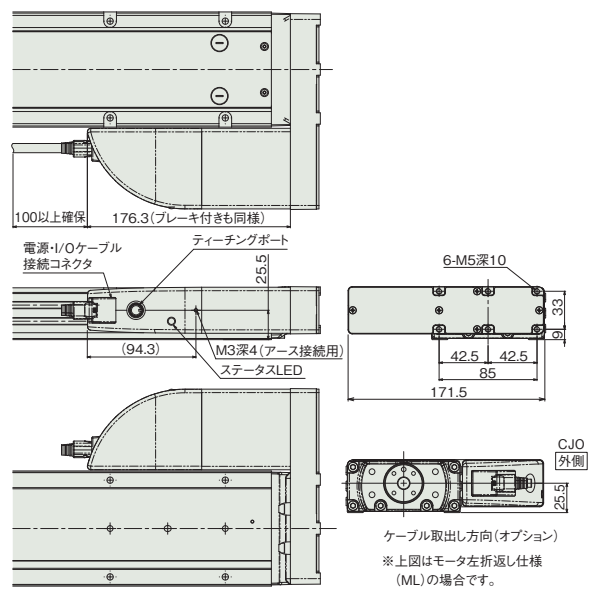
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



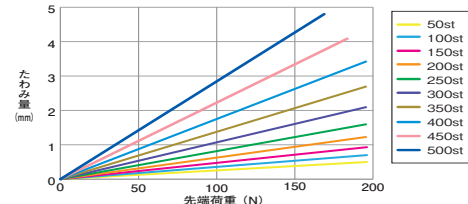
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



■RCP6S-WRA10R



■RCP6(S)-WRA10R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	
H	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000 km	ロッド先端動的オフセット0mm: 98 98 98 95 85 76 68 62 57 52 許容荷重 (N) オフセット100mm: 50 50 50 50 50 50 50 50 50 49 ロッド先端動的許容トルク (N・m): 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 4.9										
5000 km	ロッド先端動的オフセット0mm: 98 98 91 80 71 63 57 52 47 43 許容荷重 (N) オフセット100mm: 50 50 50 50 50 50 50 48 44 40 ロッド先端動的許容トルク (N・m): 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 5.0 4.8 4.4 4.0										
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0
		プレーキ有	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.0
	RCP6S	プレーキ無	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1
		プレーキ有	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-				
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			CompoNet SCSNET/H	256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●				
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			-	768			

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

RCP6(S)-WRA12R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 120mm
24Vパルスモーター

■型式項目

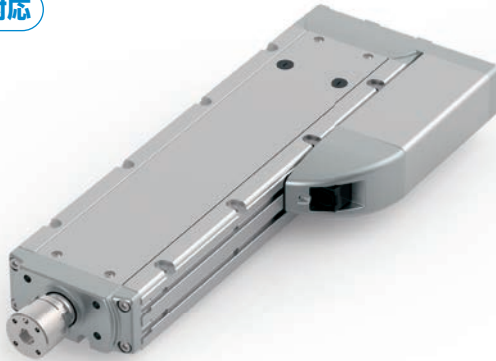
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WRA12R	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 *モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

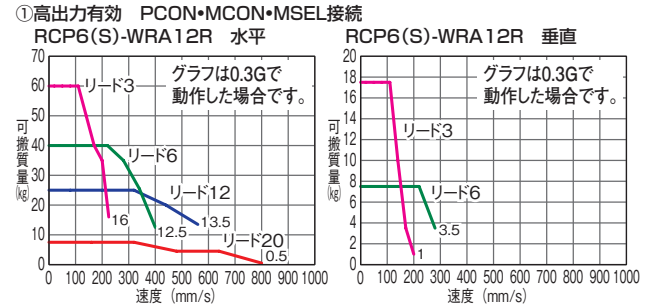


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、221ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(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、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	7.5	-	56	50~500 (50mm毎)
			7.5	-		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	30	-	93	50~500 (50mm毎)
			18.5	-		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	55	7.5	185	50~500 (50mm毎)
			39	6		
RCP6(S)-WRA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	70	17.5	370	50~500 (50mm毎)
			60	13		

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度		
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効	800	-	-
		480	-	-
12	高出力有効	560	-	-
		440	-	-
6	高出力有効	400<280>	375<280>	-
		220	-	-
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
		110	-	-

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	-	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

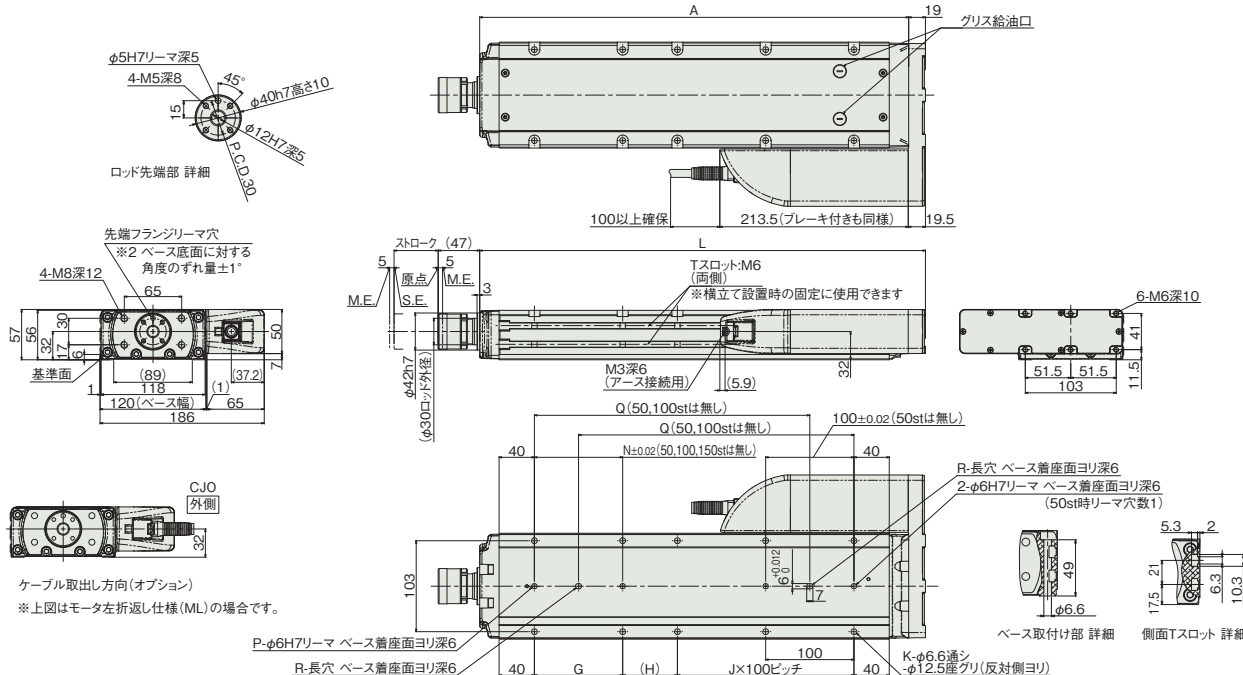
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

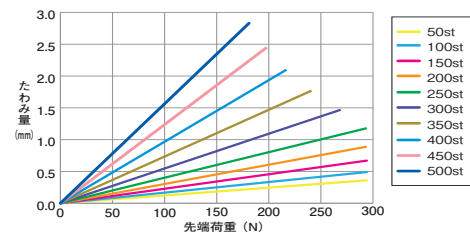
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



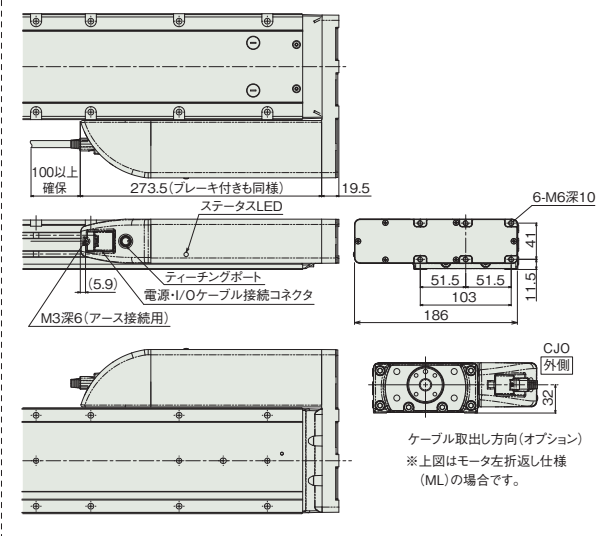
■RCP6(S)-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
H	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72
	許容荷重 (N) オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8
5000 km	ロッド先端動的 オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59
	許容荷重 (N) オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6
質量 (kg)	RCP6	5.1	5.7	6.3	7.0	7.6	8.2	8.9	9.5	10.2
	ブレーキ無	5.1	5.8	6.4	7.0	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2
	ブレーキ有	5.2	5.8	6.5	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.3
	RCP6S	5.3	5.9	6.5	7.2	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4

■RCP6S-WRA12R



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-					CC-Link EtherCAT
MCON-C/CG		8		●	●	-	EtherNet/IP	64	-	→総合カタログ2017参照	
MCON-LC/LCG		6		この機種はネットワーク対応のみです				CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				-	768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルスリッパ
ワイドラジアルスリッパ
テーブルタイプ
クリン仕様スライダタイプ
ワイドクリン仕様スライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルスリッパ
防塵防滴仕様ワイドラジアルスリッパ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-WRA14R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 140mm
24Vパルスモーター

■型式項目

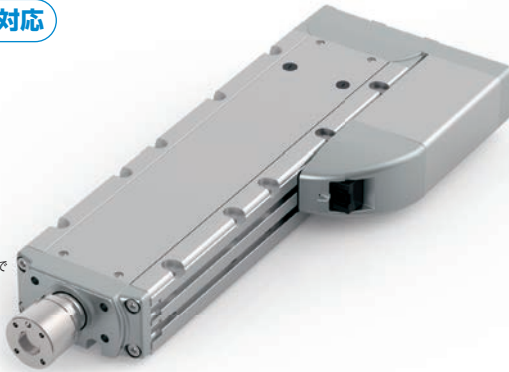
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 600:600mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



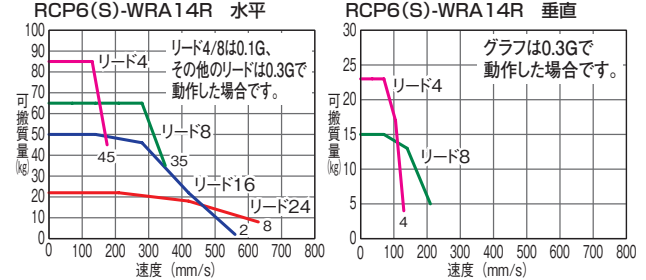
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

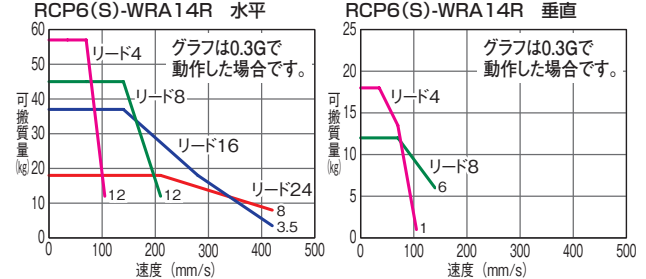
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、221ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



② 高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平kg(注1)	垂直kg		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25	-	182	50~600 (50mm毎)
			18	-		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50	-	273	
			37	-		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65	15	547	
			45	12		
RCP6(S)-WRA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	85	25	1094	
			57	18		

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~600 (50mm毎)
24	高出力有効	630
	高出力無効	420
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	350<210>
	高出力無効	210<140>
4	高出力有効	175<130>
	高出力無効	105

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6		RCP6S
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
			-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

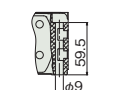
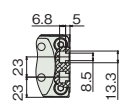
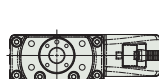
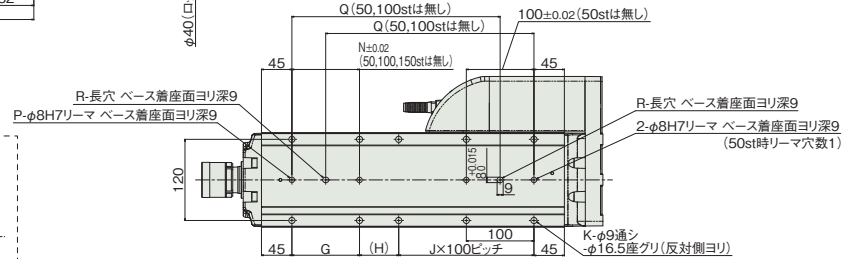
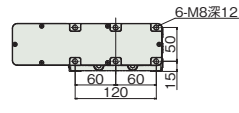
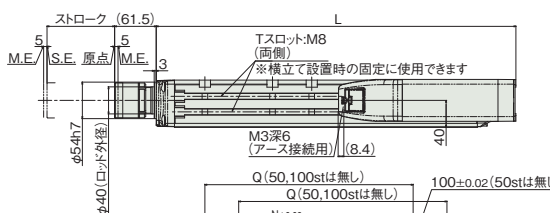
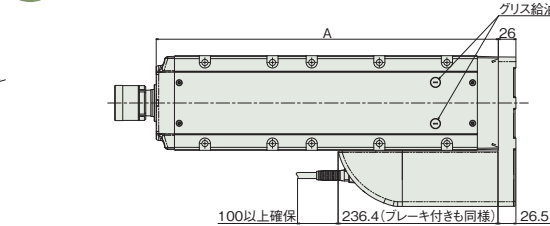
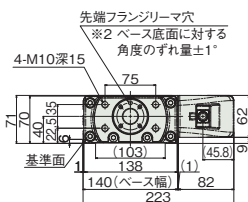
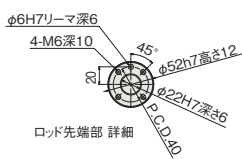
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

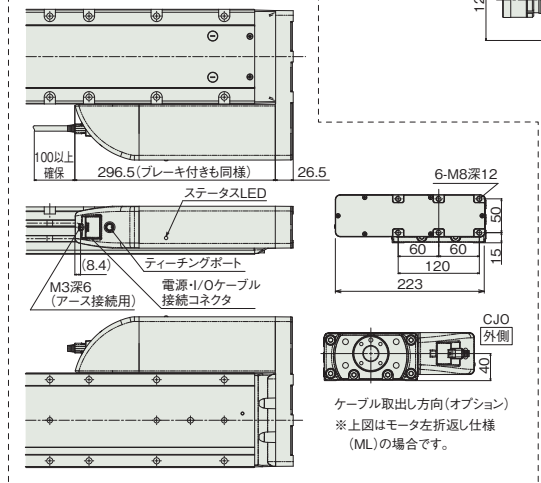


- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。



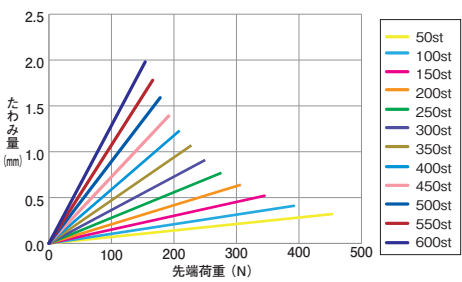
ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP6S-WRA14R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

■RCP6(S)-WRA14R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	
A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806	
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
3000 km	ロッド先端動的オフセット0mm												
	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58	
	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55	
5000 km	ロッド先端動的許容トルク(N・m)												
	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2	
	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46	
	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44	
	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6	
質量(kg)	RCP6												
		8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
		8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
		8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
RCP6S													
	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7	

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルタイプ
ワイドラジアルタイプ
テーブルタイプ
クリン仕様スライダタイプ
ワイドクリン仕様スライダタイプ
ラジアルタイプ
ワイドラジアルタイプ
防塵防滴仕様タイプ
防塵防滴仕様ラジアルタイプ
防塵防滴仕様ワイドラジアルタイプ
防塵防滴仕様ラジアルタイプ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)-WRA16R

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 160mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

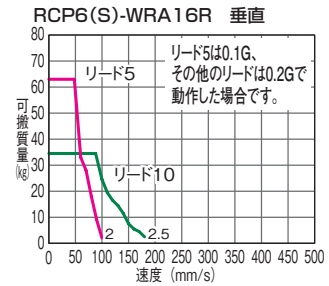
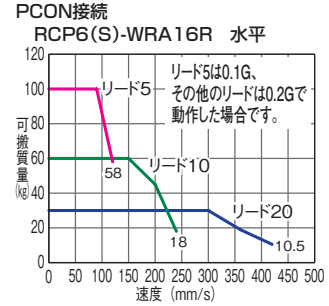


上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、221ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)										
		水平(kg)①	垂直(kg)			50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	500	20	280	405	420	400	340	295	260	225	200	180	
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	34.5	1000	10	240 <180>	230 <180>	195	165	145	125	110	100	90		
RCP6(S)-WRA16R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	63	2000	5	120 <100>	115 <100>	95	80	70	60	55	50	45		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション <>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6	RCP6S
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P189	-
フランジ	FL	→P190	-
モーター左折返し仕様	ML	→P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→P193	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P194	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P194	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P196)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルタイプ

ワイドラジアルタイプ

テーブルタイプ

スクリン仕様タイプ

スクリン仕様ワイドタイプ

防塵防滴仕様タイプ

防塵防滴仕様ラジアルタイプ

防塵防滴仕様ワイドラジアルタイプ

オプション

技術資料

コントローラー

RCP6(S)-TA4C <シングルブロック仕様>

バッテリーレスアプン

モーターユニット型

モーターストレート

本体幅 40mm

24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ? 150:150mm (25mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

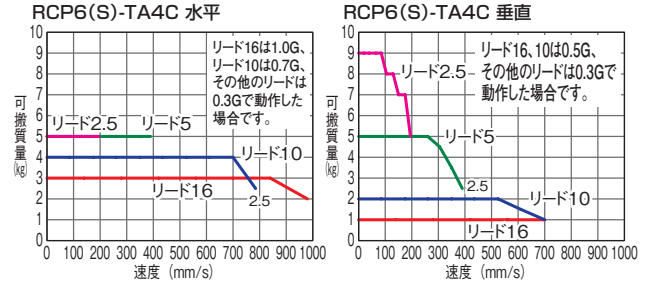


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

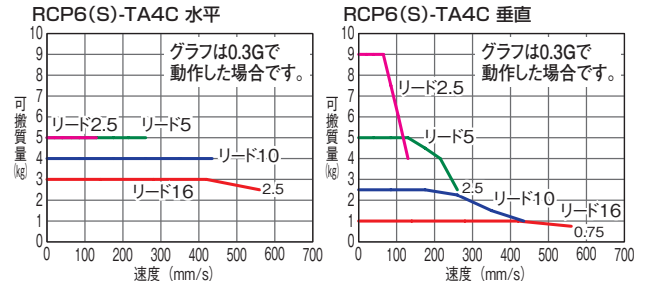


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、227ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	3	1	48	25~150 (25mm毎)
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効 高出力無効	4	2.5	77	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効 高出力無効	5	5	155	
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効 高出力無効	5	10 9	310	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:1.3N・m Mb方向:18.6N・m Mc方向:25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:4.98N・m Mb方向:7.11N・m Mc方向:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッッドタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

テーブルタイプ

スクリン仕様スライダタイプ

スクリン仕様ワイドスライダタイプ

防護防滴仕様ロッッドタイプ

防護防滴仕様ラジアルスライダタイプ

防護防滴仕様ワイドラジアルスライダタイプ

オプション

技術資料

コントローラー

RCP6(S)-TA4C (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	40:40mm ? 240:240mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※ 型式表記は、「DB」 含む アルファベット順に ご記入ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

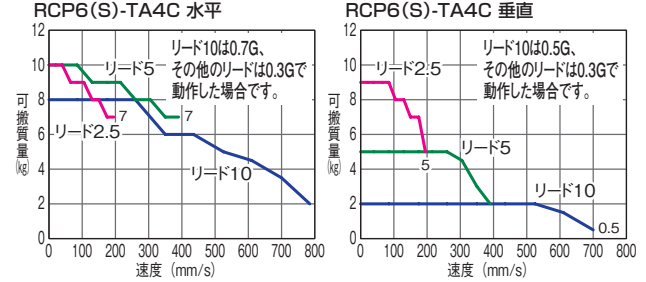


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

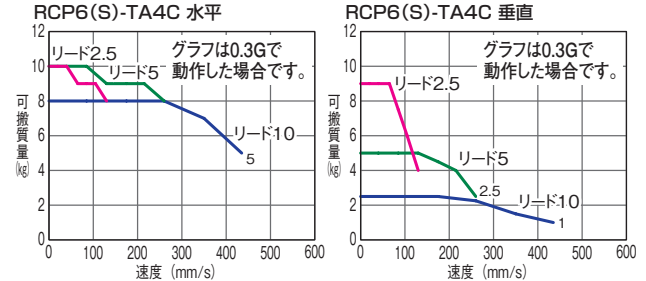


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、228ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-10-①-②-③-DB-④	10	高出力有効	8	2.5	77	40~240
		高出力無効				
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-5-①-②-③-DB-④	5	高出力有効	10	5	155	40~240
		高出力無効				
RCP6(S)-TA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-DB-④	2.5	高出力有効	10	10	310	40~240
		高出力無効	9			

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	40~190 (mm)		240 (mm)
		785<700>	680	
10	高出力有効	785<700>	680	680
	高出力無効	525<435>		
5	高出力有効	390	340	260
	高出力無効			
2.5	高出力有効	195	170	130
	高出力無効			

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:76.8N・m Mb方向:110N・m Mc方向:50.5N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:23.9N・m Mb方向:34.1N・m Mc方向:15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

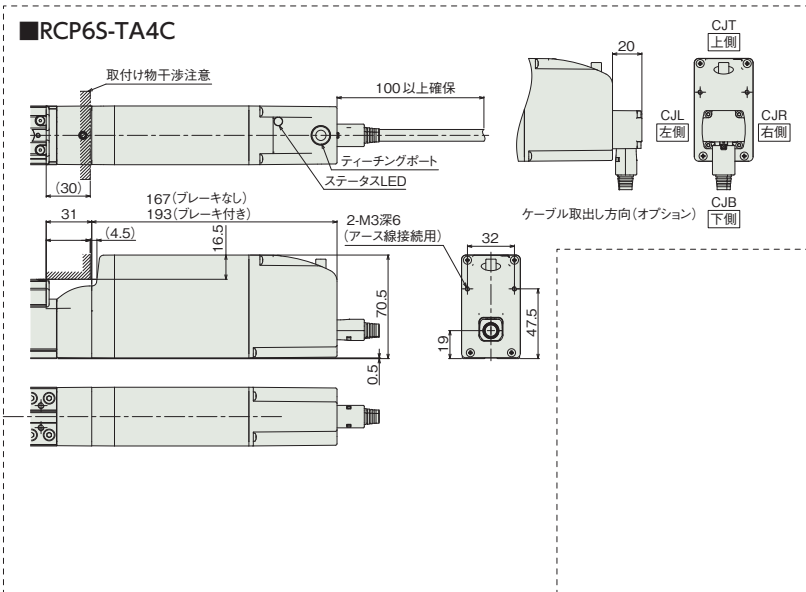
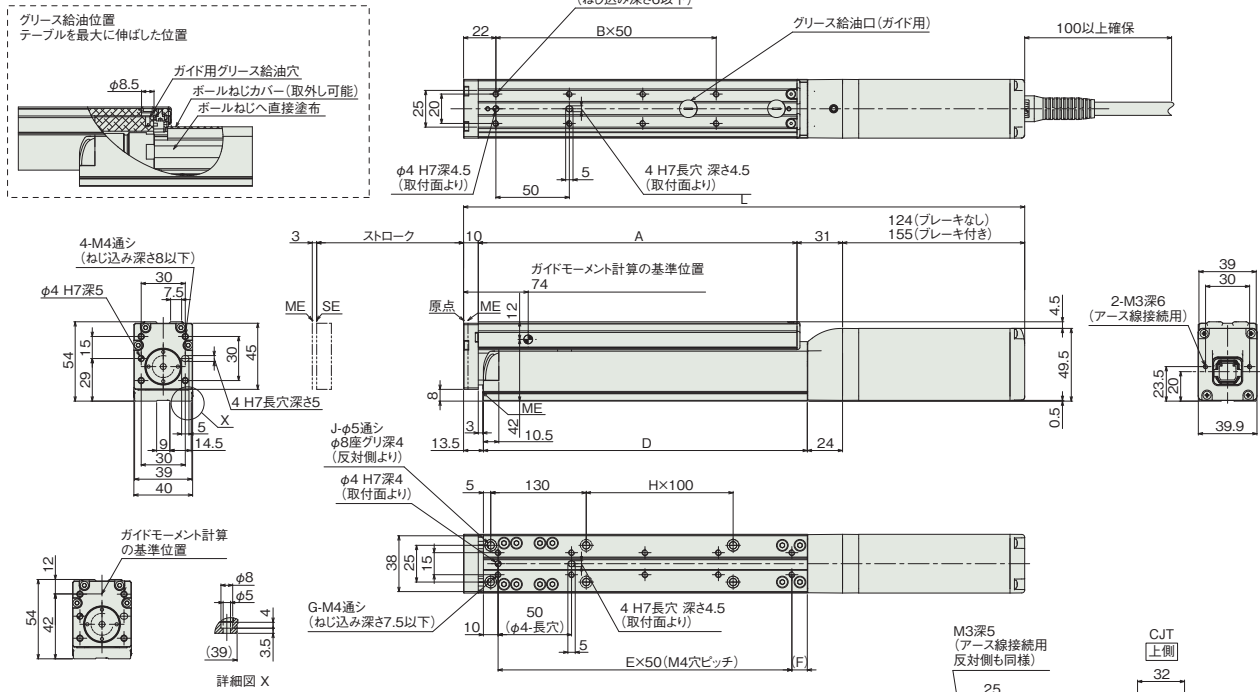
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
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・質量

ストローク	40	65	90	140	190	240		
L	RCP6	ブレーキ無	332	357	382	432	482	532
		ブレーキ有	363	388	413	463	513	563
	RCP6S	ブレーキ無	375	400	425	475	525	575
		ブレーキ有	401	426	451	501	551	601
A	167	192	217	267	317	367		
B	2	3	3	4	5	6		
C	6	8	8	10	12	14		
D	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5		
E	3	3	4	5	6	7		
F	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5		
G	8	8	10	12	14	16		
H	0	0	0	1	1	2		
J	4	4	4	6	6	8		
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
		ブレーキ有	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4
	RCP6S	ブレーキ無	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
		ブレーキ有	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet	512	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スライダ仕様スライダタイプ

クリン仕様スライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-TA6C (シングルブロック仕様)

バッテリ
レス
アプン

モータ
ユニット
型

モータ
ストレート

本体幅
58
mm

24V
パルス
モータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレス アプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	25:25mm ? 200:200mm (25mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

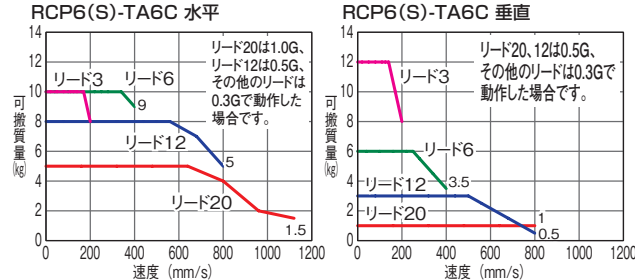


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

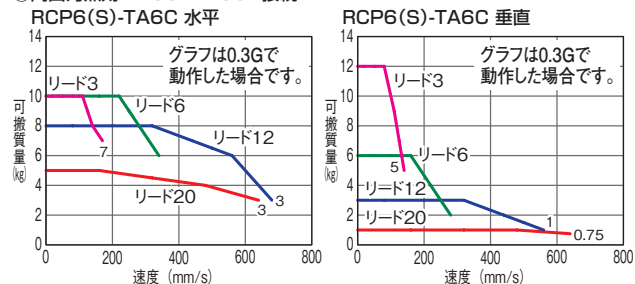


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、227ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(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、247ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効 高出力無効	5	1	56	25~200 (25mm毎)
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効 高出力無効	8	3	93	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効 高出力無効	10	6	185	
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効 高出力無効	10	12	370	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続 コントローラ	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:32.3N・m Mb方向:46.2N・m Mc方向:68.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:11.6N・m Mb方向:16.6N・m Mc方向:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA6C (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモータアプン	42P:パルスモータ 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	45:45mm ? 320:320mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※型式表記は、「DB」を含め アルファベット順に ご記入ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

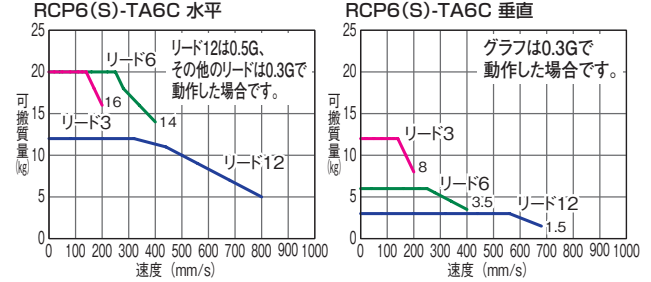


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

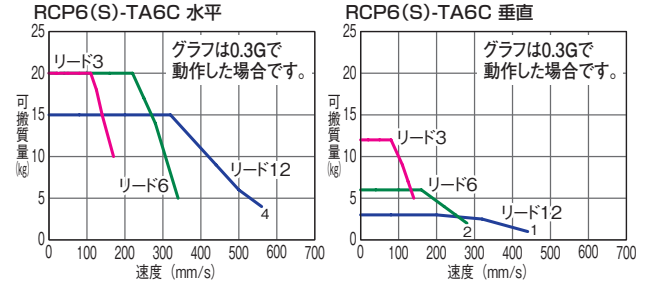


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT
選定上の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、228ページの選定の目安(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、205ページをご参照ください。
- RCP6S(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、247ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-12-①-②-③-DB-④	12	高出力有効	15	3	93	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-6-①-②-③-DB-④	6	高出力有効	20	6	185	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6C-WA-42P-3-①-②-③-DB-④	3	高出力有効	20	12	370	45~320
		高出力無効				

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	最高速度		
		45~220(mm)	270(mm)	320(mm)
12	高出力有効	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
		-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
原点逆仕様	NM	→P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:169N・m Mb方向:242N・m Mc方向:137N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:49.5N・m Mb方向:70.7N・m Mc方向:40N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

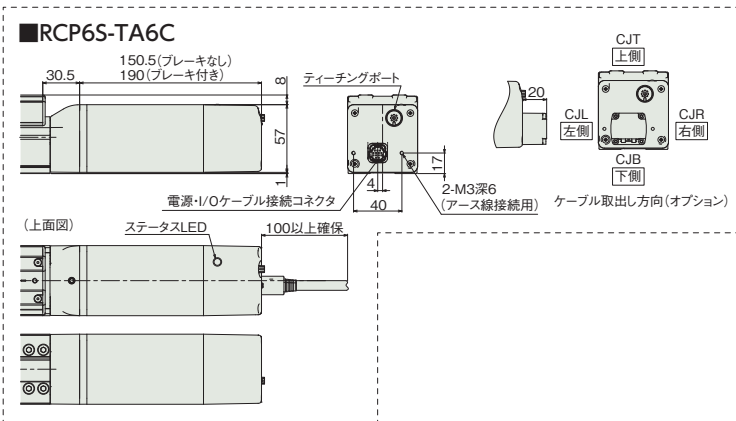
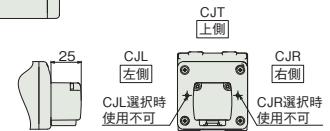
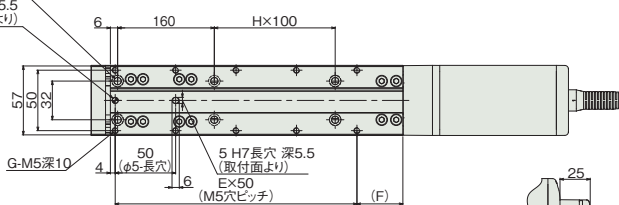
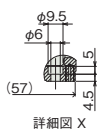
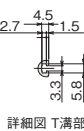
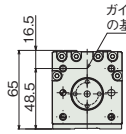
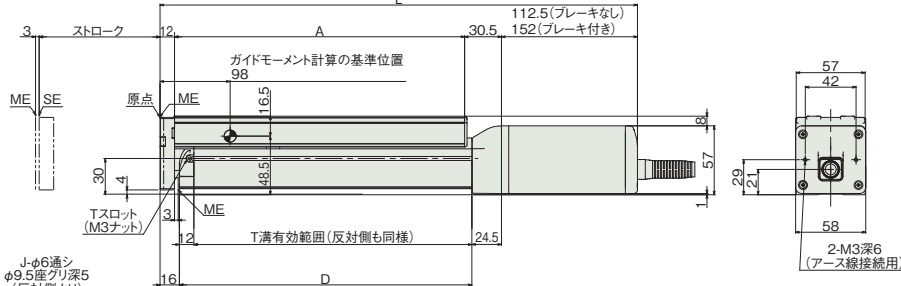
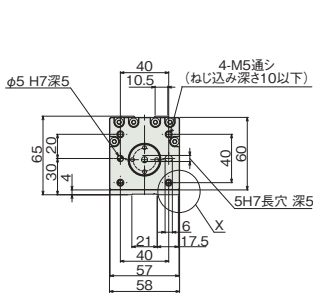
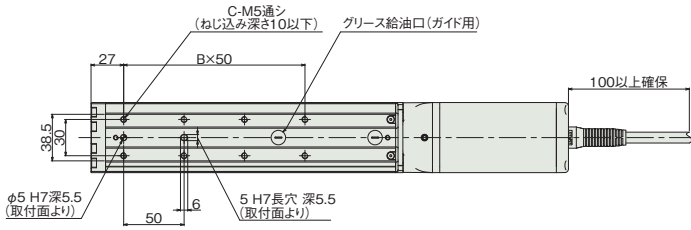
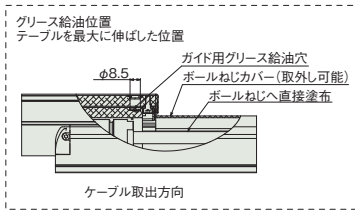
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



*1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド SE.:ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320	
L	RCP6	プレーキ無 370	プレーキ有 395	420	445	495	545	595	645
	RCP6S	プレーキ無 408	プレーキ有 433	458	483	533	583	633	683
A	215	240	265	290	340	390	440	490	
B	3	3	4	4	5	6	7	8	
C	8	8	10	10	12	14	16	18	
D	217	242	267	292	342	392	442	492	
E	4	4	5	5	6	7	8	9	
F	13	38	13	38	38	38	38	38	
G	10	10	12	12	14	16	18	20	
H	0	0	0	0	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	8	8	
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無 2.9	プレーキ有 3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.5
	RCP6S	プレーキ無 3.0	プレーキ有 3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4	4.8
	RCP6	プレーキ無 3.2	プレーキ有 3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0
	RCP6S	プレーキ無 3.2	プレーキ有 3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	4.7	5.0

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet SERCOS II	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

*MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリットタイプ

クリン仕様スリットタイプ

防塵防滴仕様スリットタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-TA7C (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モータストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	25:25mm ?	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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	

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。

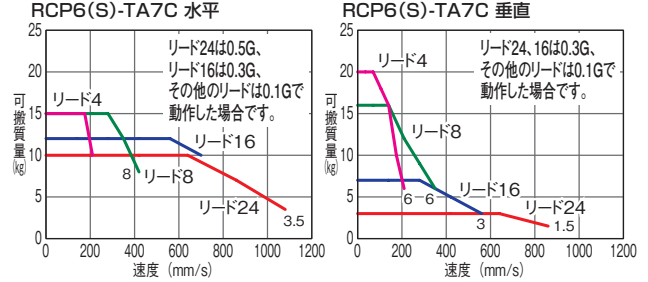


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

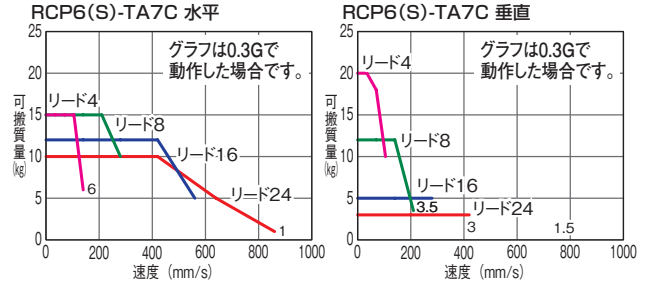


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT
選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、227ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16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、247ページをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード(mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力(N)	ストローク(mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効 高出力無効	10	3	112	25~300
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	12	7 5	168	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効 高出力無効	15	16 12	336	
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効 高出力無効	15	20	673	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード(mm)	接続コントローラ	25~300(mm)
24	高出力有効	1080<860>
	高出力無効	860<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	560<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	280<210>
4	高出力有効	210
	高出力無効	140<105>

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:115N・m Mb方向:115N・m Mc方向:229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:44.7N・m Mb方向:44.7N・m Mc方向:89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA7C (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA	パルスモーターアプン	56P:パルスモーター56□サイズ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	40:40mm ? 390:390mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※型式表記は、「DB」を含め アルファベット順にご記入ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

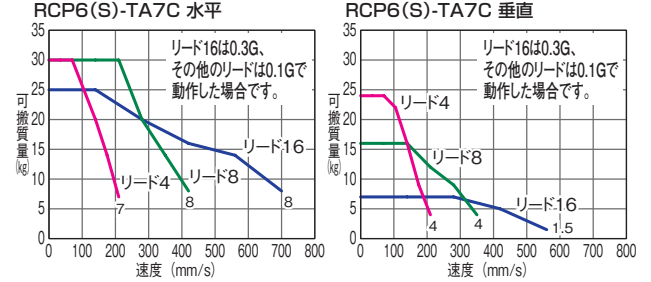


POINT 選定上の注意

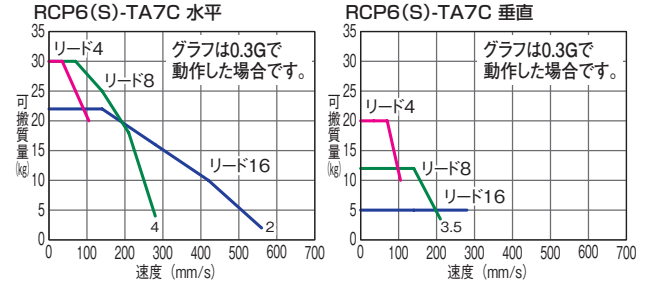
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、228ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-16-①-②-③-DB-④	16	高出力有効	25	7	168	40~390
			高出力無効	22		
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-8-①-②-③-DB-④	8	高出力有効	30	16	336	40~390
			高出力無効	30		
RCP6(S)-TA7C-WA-56P-4-①-②-③-DB-④	4	高出力有効	30	24	673	40~390
			高出力無効	30		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度		
		40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	高出力有効	700<560>	600<560>	600<560>
	高出力無効	560<280>	560<280>	560<280>
8	高出力有効	420<350>	365<350>	300
	高出力無効	280<210>	280<210>	280<210>
4	高出力有効	210	180	150
	高出力無効	105	105	105

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-
290	-	-
340	-	-
390	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	SE
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)	-	-	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:620N・m Mb方向:620N・m Mc方向:458N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:196N・m Mb方向:196N・m Mc方向:145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA4R (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター	16:16mm	25:25mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] [RCP6S] 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 ※モーター折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。	
RCP6S:コントローラ内蔵		35P:パルスモーター	10:10mm	5:5mm	150:150mm (25mm毎)			

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

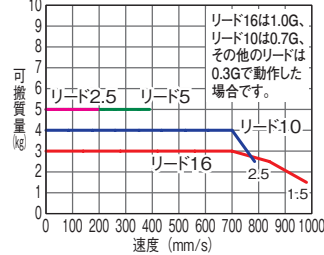
POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、229ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

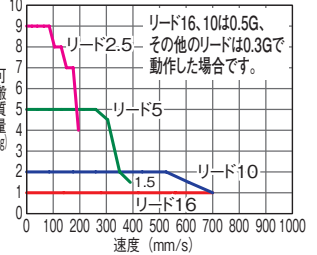
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)-TA4R 水平

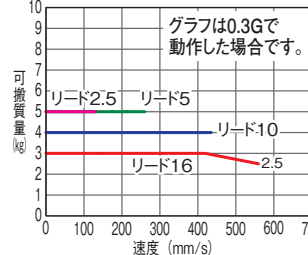


RCP6(S)-TA4R 垂直

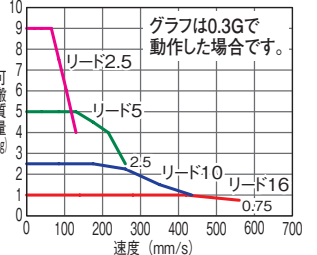


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)-TA4R 水平



RCP6(S)-TA4R 垂直



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	3	1	48	25~150 (25mm毎)
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効 高出力無効	4	2.5	77	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効 高出力無効	5	5	155	
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効 高出力無効	5	10 9	310	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S 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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P189	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:13N・m Mb方向:18.6N・m Mc方向:25.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:4.98N・m Mb方向:7.11N・m Mc方向:9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

テーブルタイプ

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

オプション

技術資料

コントローラー

RCP6(S)-TA4R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	40:40mm ? 240:240mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※ モーター折返し方向は、ML/MR いずれかの記号を必ずご記入ください。 型式表記は、[DB] 含めアルファベット順にご記入ください。	

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



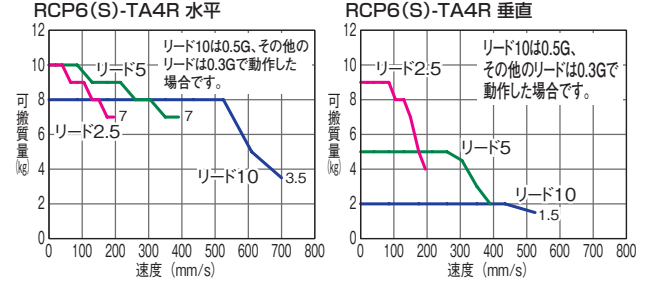
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

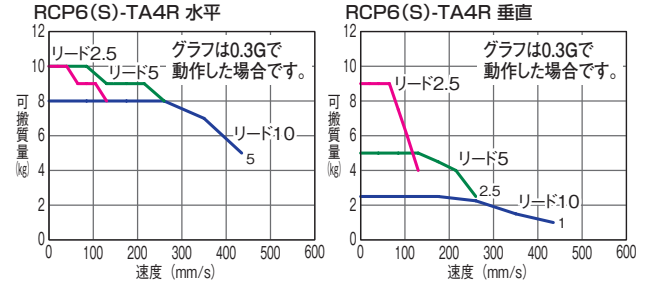
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、230ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-10-①-②-③-DB-④	10	高出力有効	8	2.5	77	40~240
			高出力無効	10		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-5-①-②-③-DB-④	5	高出力有効	10	5	155	40~240
			高出力無効	10		
RCP6(S)-TA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-DB-④	2.5	高出力有効	10	10	310	40~240
			高出力無効	9		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)	
		40~190 (mm)	240 (mm)
10	高出力有効	700<525>	680<525>
	高出力無効	525<435>	—
5	高出力有効	390	340
	高出力無効	260	—
2.5	高出力有効	195	170
	高出力無効	130	—

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	—	—
65	—	—
90	—	—
140	—	—
190	—	—
240	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	—	—	—
	—	—	—	—

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P189	—
モーター左折返し仕様	ML	→ P193	—
モーター右折返し仕様	MR	→ P193	—
原点逆仕様	NM	→ P194	—

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:76.8N・m Mb方向:110N・m Mc方向:50.5N・m
動的許容モーメント (※)	Ma方向:23.9N・m Mb方向:34.1N・m Mc方向:15.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

RCP6(S)-TA6R (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モーターユニット型
モーター折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモーター	20:20mm	25:25mm	[RCP6]	N:無し	下記オプション価格表参照	
RCP6S:コントローラ内蔵		42□:サイズ	12:12mm	?	P3:PCON MCON MSEL	P:1m S:3m M:5m	※モーター折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。	
			6:6mm	200:200mm (25mm毎)	P5:RCM-P6PC [RCP6S]	X□□:長さ指定		
			3:3mm		SE:SIOタイプ	R□□:ロボットケーブル		

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



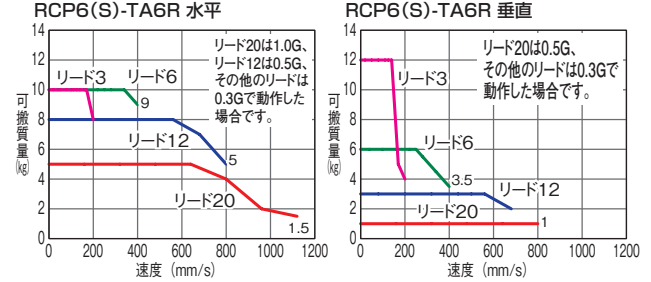
上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

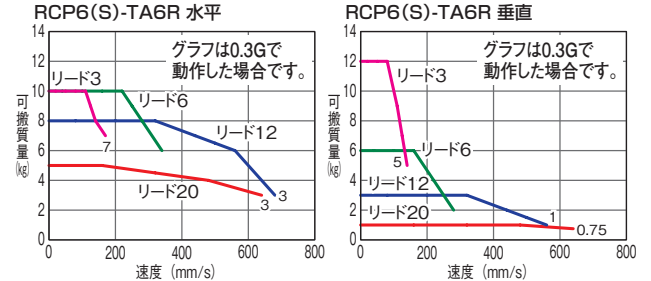
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、229ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	5	1	56	25~200 (25mm毎)
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	8	3	93	25~200 (25mm毎)
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	10	6	185	25~200 (25mm毎)
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	10	12	370	25~200 (25mm毎)
		高出力無効				

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800<680>
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-
		-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P189	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P193	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:32.3N・m Mb方向:46.2N・m Mc方向:68.3N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:11.6N・m Mb方向:16.6N・m Mc方向:24.6N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロボットタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

テーブルタイプ

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロボットタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-TA6R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 58mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモータ	12:12mm	45:45mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。型式表記は、[DB] 含むアルファベット順にご記入ください。	

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

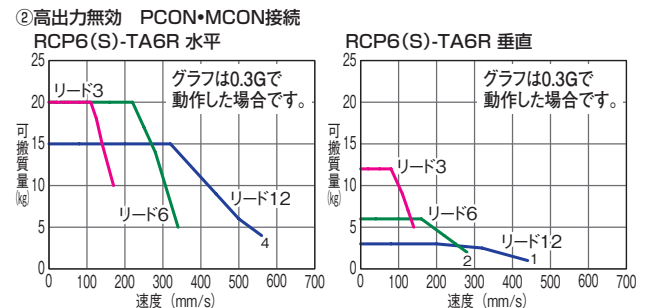
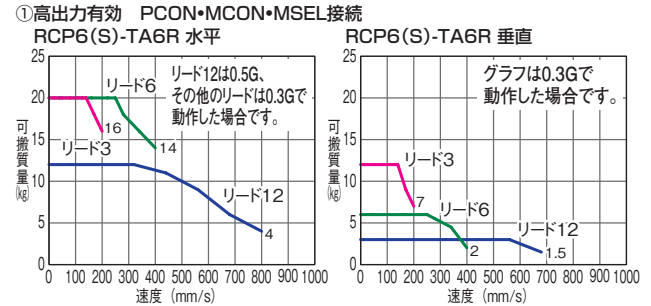


上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、230ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(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、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-12-①-②-③-DB-④	12	高出力有効	15	3	93	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-6-①-②-③-DB-④	6	高出力有効	20	6	185	45~320
		高出力無効				
RCP6(S)-TA6R-WA-42P-3-①-②-③-DB-④	3	高出力有効	20	12	370	
		高出力無効				

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度		
		45~220 (mm)	270 (mm)	320 (mm)
12	高出力有効	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

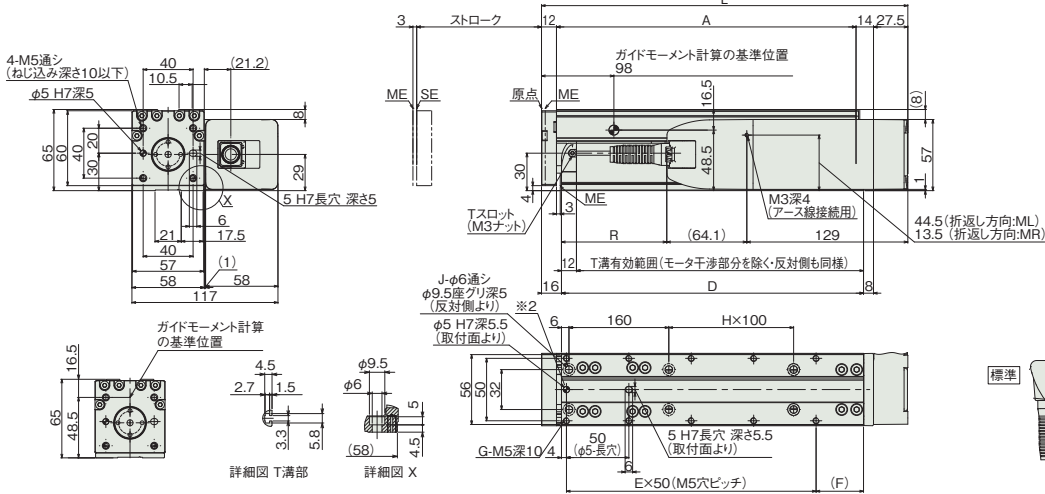
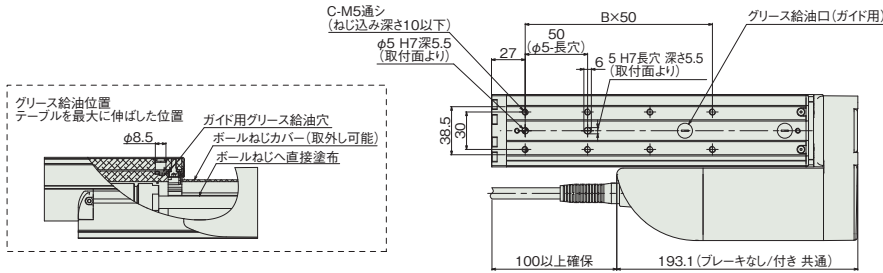
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:169N・m Mb方向:242N・m Mc方向:137N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:49.5N・m Mb方向:70.7N・m Mc方向:40N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

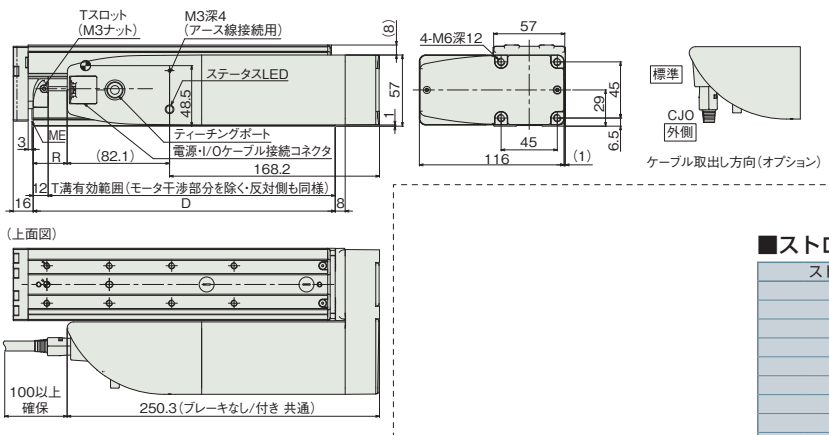
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6S-TA6R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320	
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	
A	215	240	265	290	340	390	440	490	
B	3	3	4	4	5	6	7	8	
C	8	8	10	10	12	14	16	18	
D	217	242	267	292	342	392	442	492	
E	4	4	5	5	6	7	8	9	
F	13	38	13	38	38	38	38	38	
G	10	10	12	12	14	16	18	20	
H	0	0	0	0	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	8	8	
R	RCP6	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
	RCP6S	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2
質量 (kg)	RCP6	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0
	ブレーキ無	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0
	ブレーキ有	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	4.8	5.1
	RCP6S	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	4.9	5.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→総合カタログ2017参照	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンドラ

ワイド
ラジアル
シリンドラ

テーブル
タイプ

スライダ
仕様
タイプ

クリーン
仕様
タイプ

防塵防滴
仕様
タイプ

防塵防滴
仕様
シリンドラ

防塵防滴
仕様
ラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-TA7R (シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプ	56P:パルスモータ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm ?	300:300mm	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※ モータ折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



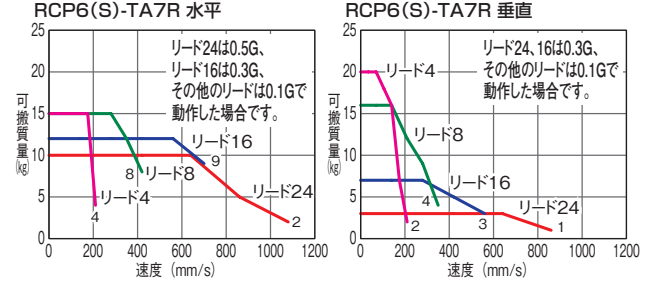
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

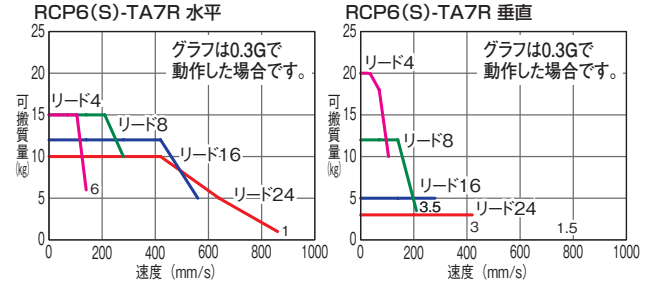
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、229ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	10	3	112	25~300
		高出力無効		7		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	12	5	168	
		高出力無効		12		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	15	16	336	
		高出力無効		12		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	15	20	673	
		高出力無効		20		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	25~300 (mm)
24	高出力有効	1080<860>
	高出力無効	860<420>
16	高出力有効	700<560>
	高出力無効	560<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	280<210>
4	高出力有効	210
	高出力無効	140<105>

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-
175	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6 P3	RCP6 P5	RCP6S SE
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)	-	-	-
		-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:115N・m Mb方向:115N・m Mc方向:229N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:44.7N・m Mb方向:44.7N・m Mc方向:89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

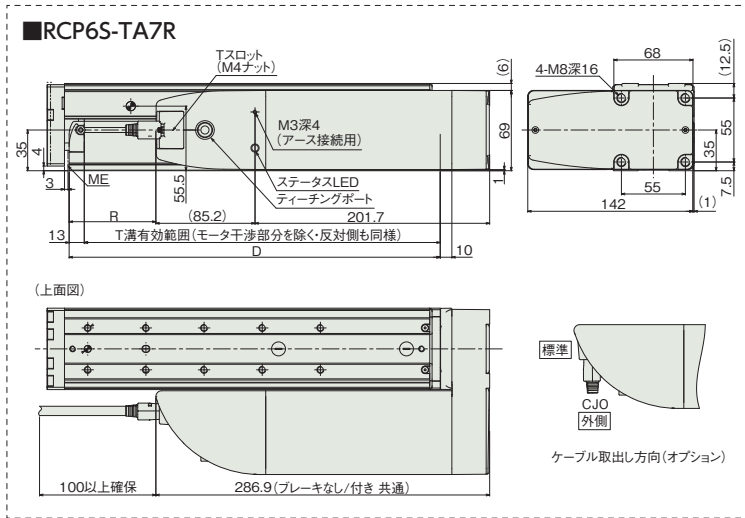
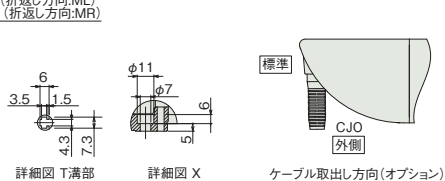
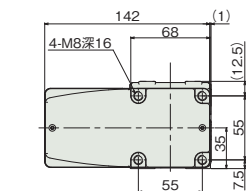
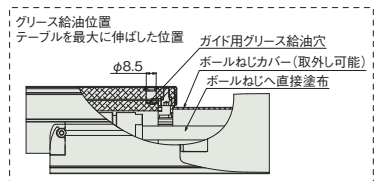
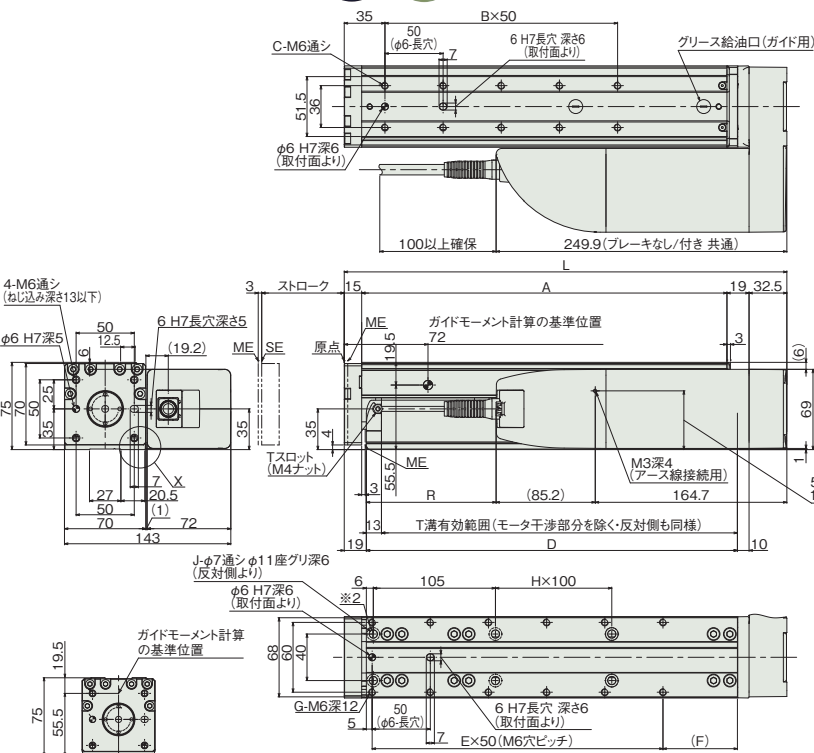
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 シングルブロック25/50/75st(RCP6)、25~125st(RCP6S)の場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300	
L	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	
A	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414	
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6	
C	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14	
D	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419	
E	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7	
F	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64	
G	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16	
H	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	
J	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8	
R	RCP6	-63.4	-38.4	-13.4	11.6	36.6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6
	RCP6S	-100.4	-75.4	-50.4	-25.4	-0.4	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6
質量(kg)	RCP6	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.4	6.8
	RCP6S	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.5	6.9
		4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.1	6.5	6.9
		4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.2	6.6	7.0

※R寸法が負の場合、モータユニットの端が、ベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●選択	●選択	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●選択	●選択	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッッドタイプ

ラジアルスライダタイプ

ワイドラジアルスライダタイプ

テーブルタイプ

スクリン仕様スライダタイプ

スクリン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルスライダタイプ

防塵防滴仕様ワイドラジアルスライダタイプ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)-TA7R (ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータ折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6:コントローラ別置 RCP6S:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ56□サイズ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	40:40mm ? 390:390mm	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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 ※モータ折返し方向は、ML/MRいずれかの記号を必ずご記入ください。 型式表記は、[DB] 含めアルファベット順にご記入ください。	

※型式項目の内容は17ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



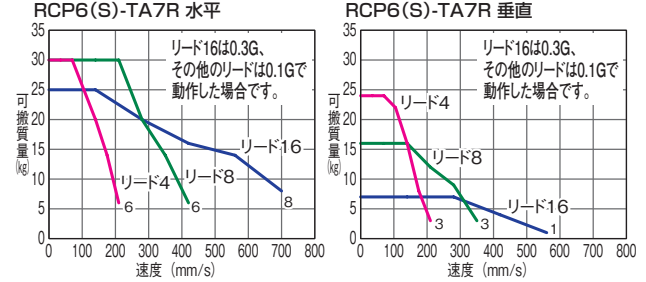
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

POINT 選定上の注意

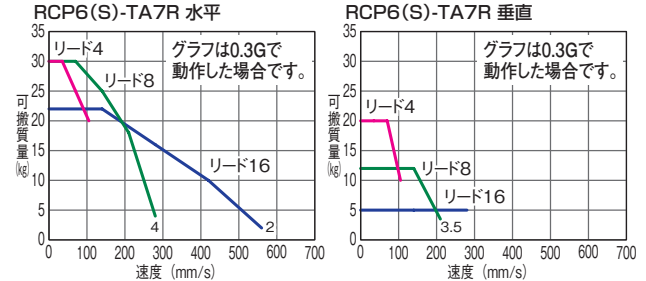
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、230ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-16-①-②-③-DB-④	16	高出力有効	25	7	168	40~390
			高出力無効	22		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-8-①-②-③-DB-④	8	高出力有効	30	16	336	40~390
			高出力無効	30		
RCP6(S)-TA7R-WA-56P-4-①-②-③-DB-④	4	高出力有効	30	24	673	40~390
			高出力無効	30		

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)		
		40~290 (mm)	340 (mm)	390 (mm)
16	高出力有効	700<560>	600<560>	600<560>
	高出力無効	560<280>	560<280>	560<280>
8	高出力有効	420<350>	365<350>	300
	高出力無効	280<210>	280<210>	280<210>
4	高出力有効	210	180	150
	高出力無効	105	105	105

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-
290	-	-
340	-	-
390	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		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) ~ 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)	-	-	-
	R21 (21m) ~ R25 (25m)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P189	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P193	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P193	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-

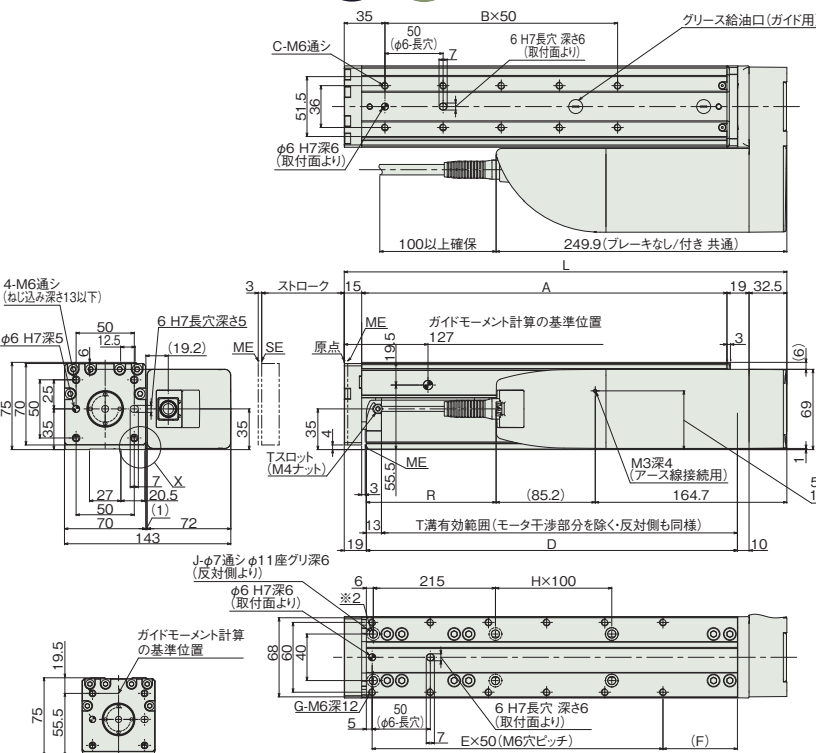
■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向:620N・m Mb方向:620N・m Mc方向:458N・m
動的許容モーメント(※)	Ma方向:196N・m Mb方向:196N・m Mc方向:145N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

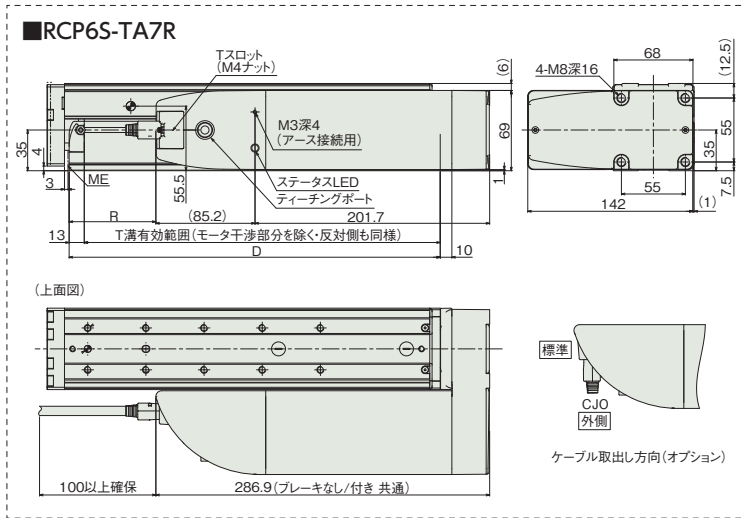
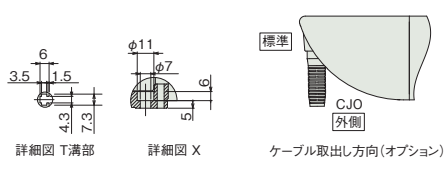
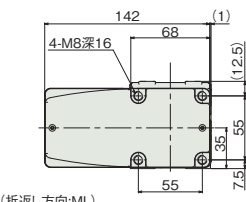
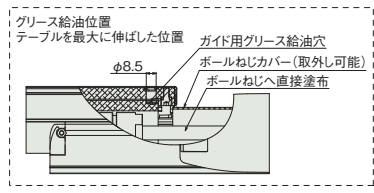
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。テーブルの変位量は、取扱い説明書をご参照ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 シングルブロック25/50/75st(RCP6)、25~125st(RCP6S)の場合、上面取付用φ7ボルト穴(前方)は、モータユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390		
L	330.5	355.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5		
A	264	289	314	364	414	464	514	564	614		
B	3	4	4	5	6	7	8	9	10		
C	8	10	10	12	14	16	18	20	22		
D	269	294	319	369	419	469	519	569	619		
E	4	5	5	6	7	8	9	10	11		
F	64	39	64	64	64	64	64	64	64		
G	10	12	12	14	16	18	20	22	24		
H	0	0	0	1	2	2	3	3	3		
J	4	4	4	6	6	8	8	10	10		
R	RCP6	61.6	86.6	111.6	161.6	211.6	261.6	311.6	361.6	411.6	
	RCP6S	24.6	49.6	74.6	124.6	174.6	224.6	274.6	324.6	374.6	
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無	6.0	6.2	6.4	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1
	RCP6	プレーキ有	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2
	RCP6S	プレーキ無	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2
	RCP6S	プレーキ有	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4	8.8	9.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)CR-SA4C

±10μm 標準
±5μm 高精度標準 オプション設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 40mm
24V バルブスモータ

型式項目	□	— SA4C —	WA	—	35P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション					
タイプ			WA:バッテリーレスアプン	35P:バルブスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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						

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。

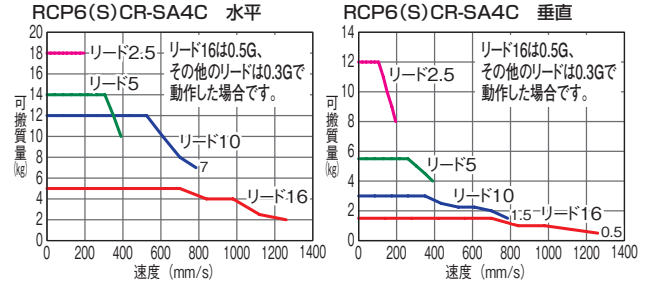


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

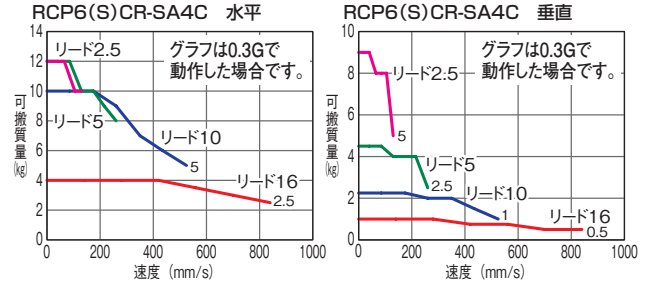


■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



②高出力無効 PCON・MCON接続



POINT 選定上の注意

- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は、205ページの押付け力と電流制限値の相関図にて、各機種の押付け力をご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	7	1.5	48
			4	1	
RCP6(S)CR-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	12	3	77
			10	2.25	
RCP6(S)CR-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	14	5.5	155
			12	4.5	
RCP6(S)CR-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	18	12	310
			12	9	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度 (mm/s)			吸引量 (NL/min)
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	
16	高出力有効	1260	1060	875	60
	高出力無効	840			
10	高出力有効	785	675	555	40
	高出力無効	525			
5	高出力有効	390	330	275	20
	高出力無効	260			
2.5	高出力有効	195	165	135	10
	高出力無効	130			

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR	RCP6SCR	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) ~ X20 (20m)	-	-	-
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) ~ R20 (20m)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P196	-

(※1) リード16の時、選択できません。

ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下

(※1) []内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

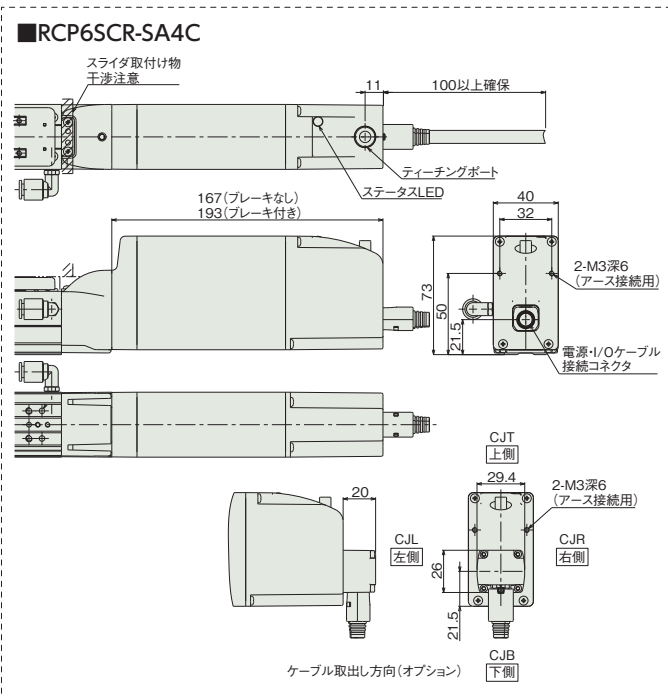
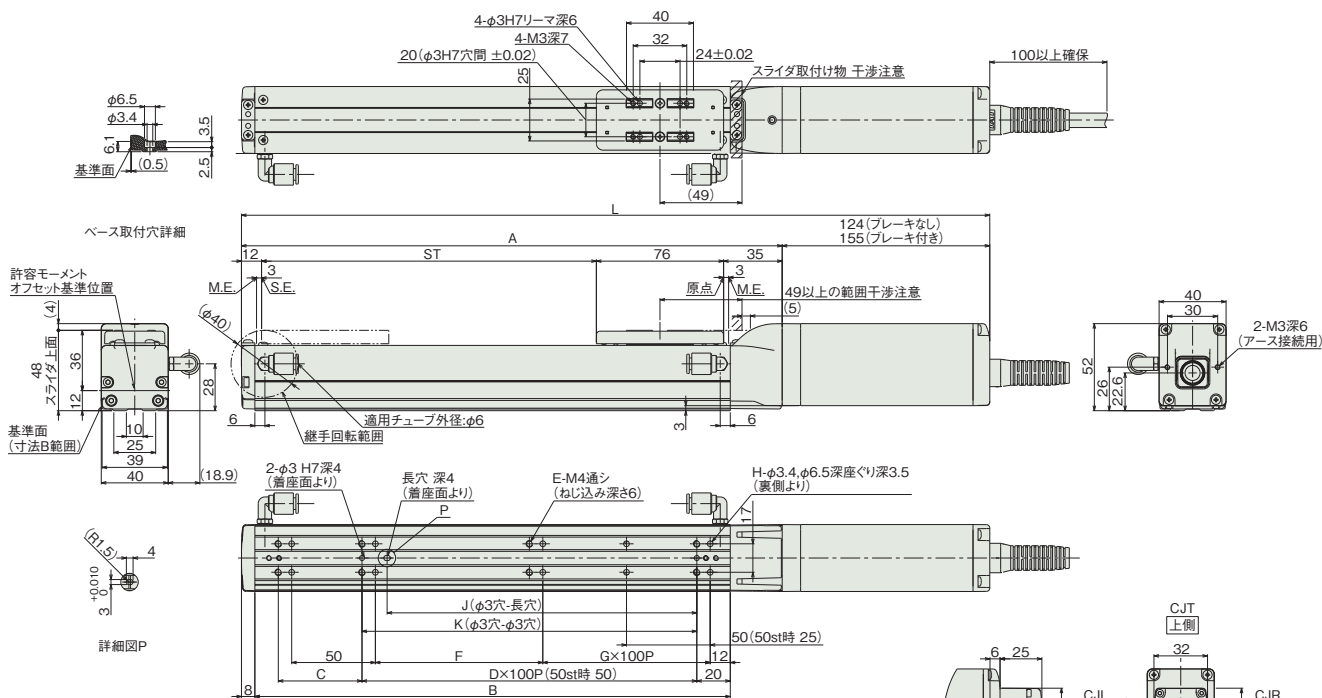
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
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・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCP6CR	ブレーキ無	297	347	397	447	497	547	597	647	697
	ブレーキ有	328	378	428	478	528	578	628	678	728
RCP6SCR	ブレーキ無	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	ブレーキ有	366	416	466	516	566	616	666	716	766
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
質量 (kg)	RCP6CR	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	RCP6SCR	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
		1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0
		1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	DeviceNet	512	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッドタイプ
- ラジアルシリンドラ
- ワイドラジアルシリンドラ
- テーブルタイプ
- スクリーン仕様スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- ラジアルシリンドラ
- ワイドラジアルシリンドラ
- オプション
- 技術資料
- コントローラ

RCP6(S)CR-SA6C



型式項目	SA6C	WA	42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプ	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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		

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



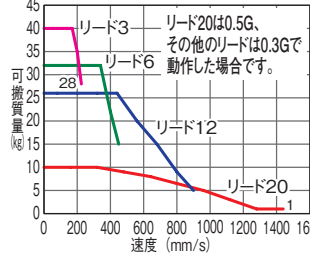
POINT
選定上の注意

- (1)加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2)アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3)押付け動作を行う場合は、205ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種種の押付け力をご確認ください。
- (4)RCP6S(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、247ページをご参照ください。

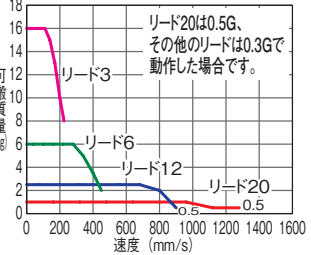
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)CR-SA6C 水平

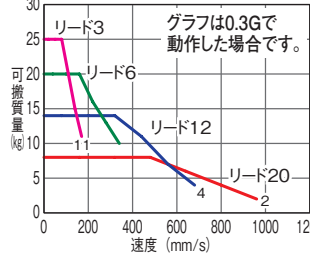


RCP6(S)CR-SA6C 垂直

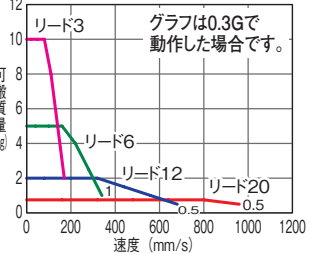


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)CR-SA6C 水平



RCP6(S)CR-SA6C 垂直



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-SA6C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	15	1	56
			高出力無効	8	
RCP6(S)CR-SA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	28	2.5	93
			高出力無効	14	
RCP6(S)CR-SA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	32	6	185
			高出力無効	20	
RCP6(S)CR-SA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	40	16	370
			高出力無効	25	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度										吸引量 (NL/min)
		50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	800 (mm)	
20	高出力有効	1440	1280	1335	1280	1130	970	840	735	650	575	100
		高出力無効	960									
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315	70	
		高出力無効	680									
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155	30	
		高出力無効	340									
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	15	
		高出力無効	170									

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→P196	-

(※1)リード20の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR	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) ~ 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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N・m Mb方向69.3N・m Mc方向103N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向24.6N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)CR-SA7C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 70mm
24V バルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵	SA7C	WA	56P	24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。

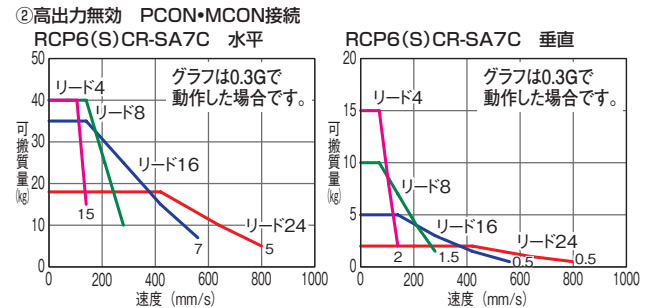
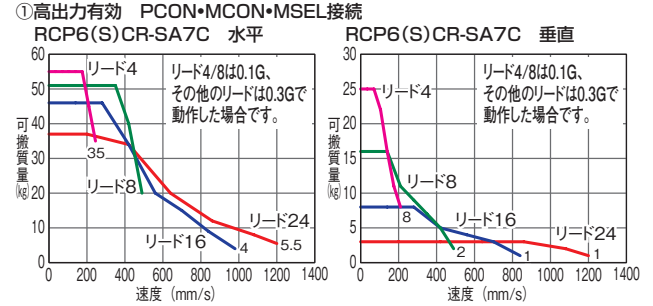


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16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、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	37	3	112
			高出力無効	18	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	46	8	168
			高出力無効	35	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	51	16	336
			高出力無効	40	
RCP6(S)CR-SA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	55	25	673
			高出力無効	40	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度							吸引量 (NL/min)
		50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
24	高出力有効	1200	1095	965	850	760	670	90	
		高出力無効	800	760	670	580	500		
16	高出力有効	980<840>	965<840>	830	720	635	560	70	
		高出力無効	560	500	440	380	320		
8	高出力有効	490	475	410	355	315	275	40	
		高出力無効	280	275	245	215	185		
4	高出力有効	245<210>	235<210>	205	175	155	135	30	
		高出力無効	140	135	120	105	90		

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

④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
プレーキ	B	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P196	-

(※1) リード16・24の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2) 選択できないリードがあります。(248ページ参照)

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR P3	RCP6CR P5	RCP6SCR SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

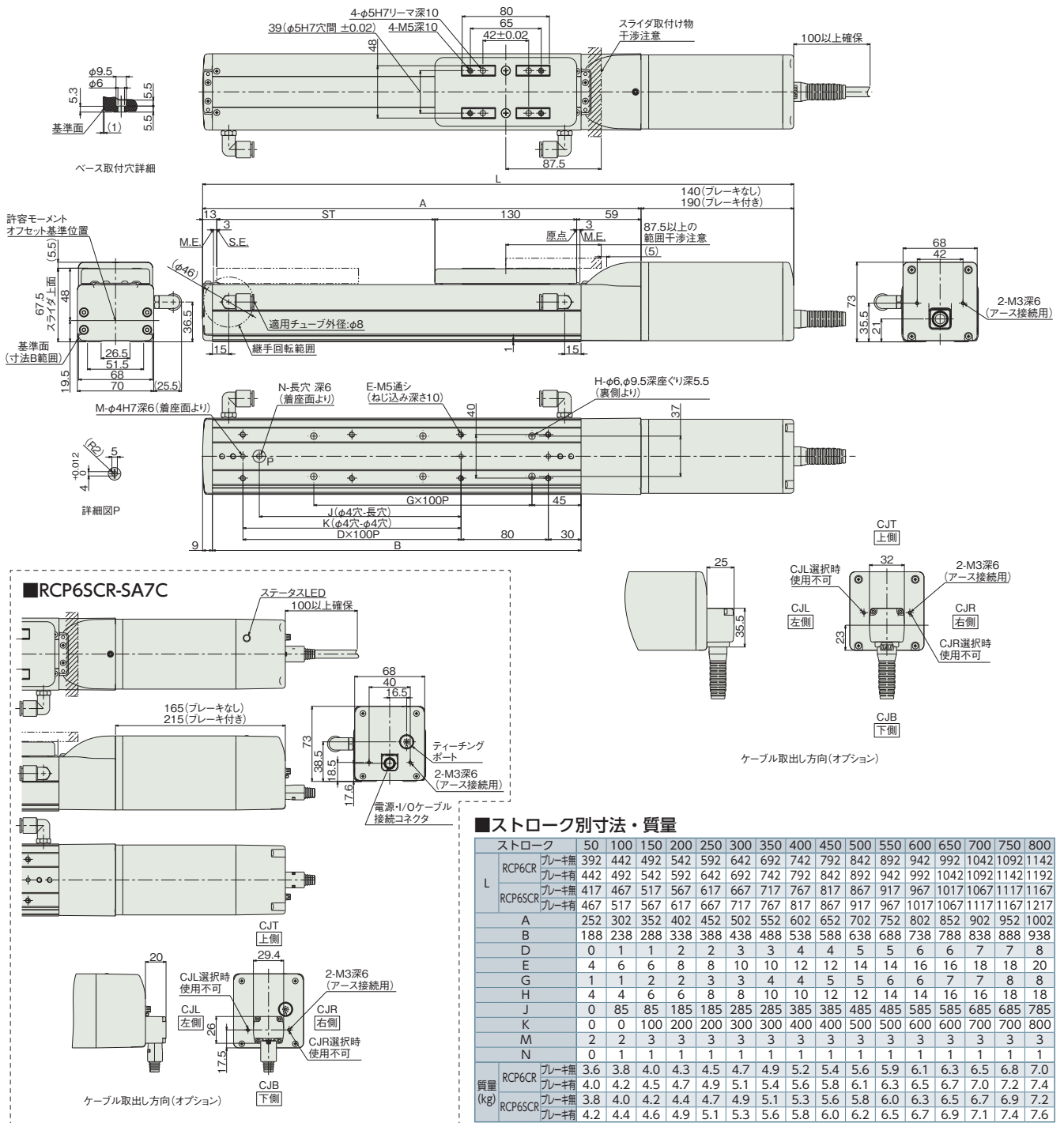
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード4,8)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッドタイプ
- ラジアルシリンドラ
- ワイドラジアルシリンドラ
- テーブルタイプ
- スクリーン仕様スライダタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- 防護防滴仕様ロッドタイプ
- 防護防滴仕様シリンドラ
- 防護防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
- オプション
- 技術資料
- コントローラー

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-			
MCON-C/CG		8		●	●	-	256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●			
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			-	768	-	→P279

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

RCP6(S)CR-SA8C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプン
モータユニット型
モータストレート
本体幅 85mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56SP:高推力パルスモータ 56□サイズ	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	1100:1100mm (50mm毎)	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。



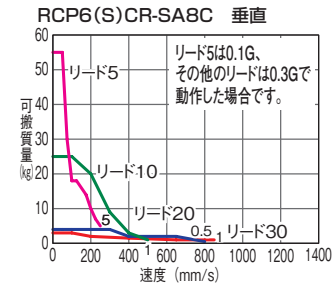
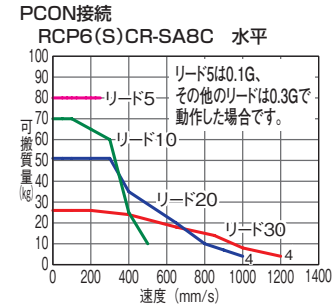
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、207ページの選定の目安(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、205ページの押付け力と電流制限値の相関図にて、各機種の押付け力をご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP6(S)CR-SA8C-WA-56SP-30-①-②-③-④	30	28	3	159
RCP6(S)CR-SA8C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	60	4	239
RCP6(S)CR-SA8C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	25	478
RCP6(S)CR-SA8C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	80	55	956

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nl/min)
30	1200 <850>		1155 <850>	1040 <850>	940 <850>	855 <850>		780	715	660	160
20	1000 <800>	950 <800>	860 <800>	770	695	630	570	520	480	440	110
10	500	480	430	385	345	310	285	260	235	220	60
5	250	240	215	190	175	155	140	130	120	110	30

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6CR	RCP6SCR
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様(※1)	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ P195	-
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P196	-

(※1)リード20・30の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。

(※2)選択できないリードがあります。(248ページ参照)

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下

(※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。

(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。

総合カタログ2017-1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

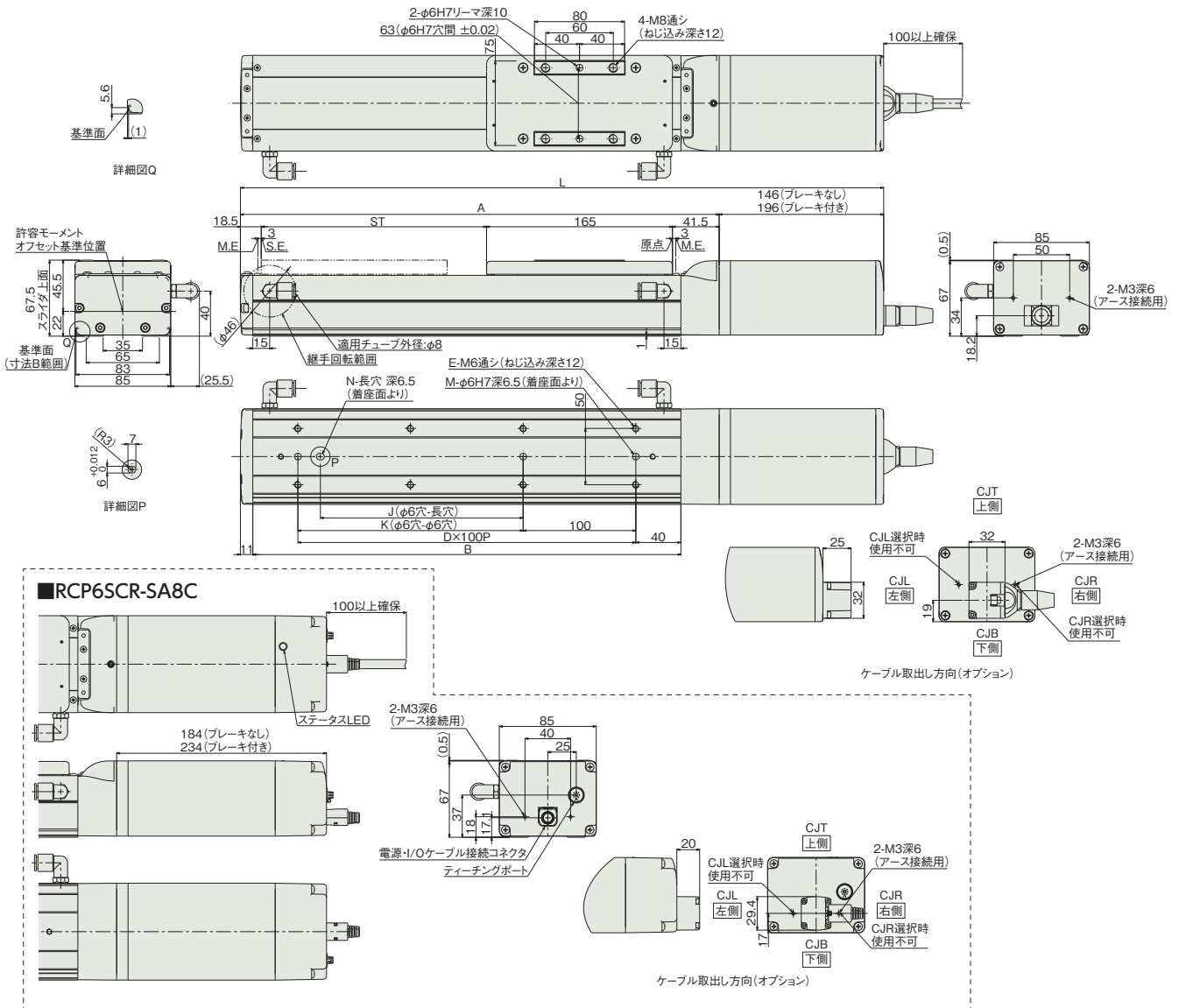
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017-1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
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・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	RCP6CR	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	RCP6SCR	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	1100
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
N	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
質量 (kg)	RCP6CR	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2
	RCP6SCR	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7
	RCP6CR	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.0	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4
	RCP6SCR	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3	9.5	9.8	10.1	10.4	10.6	10.9

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク	※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スクリーン仕様スライダタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)CR-WSA10C

±10μm 標準
±5μm 高精度仕様 オプション設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 100mm
24Vパルスモータ

■型式項目	□	— WSA10C —	WA	— 35P —	□	□	□	□	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ	35P:パルスモータ 35□サイズ	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。



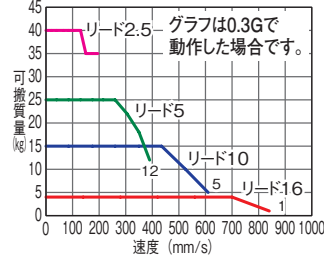
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



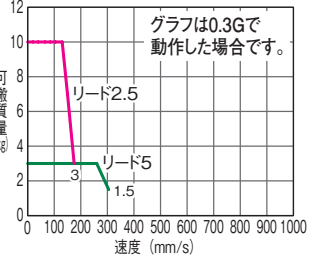
■速度と可搬質量の相関図

①高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)CR-WSA10C 水平

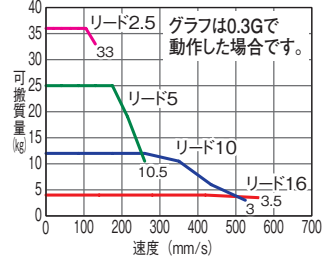


RCP6(S)CR-WSA10C 垂直

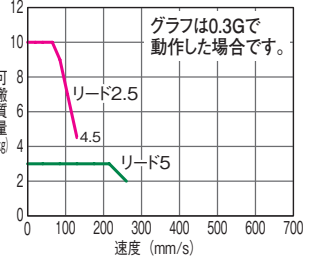


②高出力無効 PCON・MCON接続

RCP6(S)CR-WSA10C 水平



RCP6(S)CR-WSA10C 垂直



POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(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、205ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種の押付け力をご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-WSA10C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	4	—	48
			高出力無効	4	
RCP6(S)CR-WSA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効	15	—	77
			高出力無効	12	
RCP6(S)CR-WSA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効	28	3	155
			高出力無効	25	
RCP6(S)CR-WSA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効	40	10	310
			高出力無効	36	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	最高速度					吸引量 (NL/min)
		50~300 (50mm毎)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	
16	高出力有効	840	775	660	—	—	105
		高出力無効	560	—	—	—	
10	高出力有効	610	590	490	415	—	60
		高出力無効	525	—	—	—	
5	高出力有効	390<350>	355<350>	290	245	205	30
		高出力無効	260	245	205	—	
2.5	高出力有効	195<175>	175	145	120	100	25
		高出力無効	130	120	100	—	

< >内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	—	—	300	—	—
100	—	—	350	—	—
150	—	—	400	—	—
200	—	—	450	—	—
250	—	—	500	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR	RCP6SCR	SE
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)	—	—	—

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
プレーキ	B	→P189	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	—
ケーブル取出し方向変更(左側)(※1)	CJL	→P189	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	—
指定グリス塗布仕様	G3/G4	—	—
高精度仕様(※2)	HPR	→P192	—
原点逆仕様	NM	→P194	—
吸引用継手勝手違い	VR	→P195	—

(※1)RCP6SCRは選択できません。
(※2)リード16の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N・m Mb方向271N・m Mc方向553N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N・m Mb方向65.4N・m Mc方向134N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下、Mb-Mc方向: 500mm以下
(※1) []内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)CR-WSA12C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 120mm
24V パルスモータ

型式項目	□	—	WSA12C	—	WA	—	42P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション						
RCP6CR:コントローラ別置	RCP6SCR:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプ		42P:パルスモータ 42□サイズ		20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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								

*型式項目の内容は18ページをご参照ください。

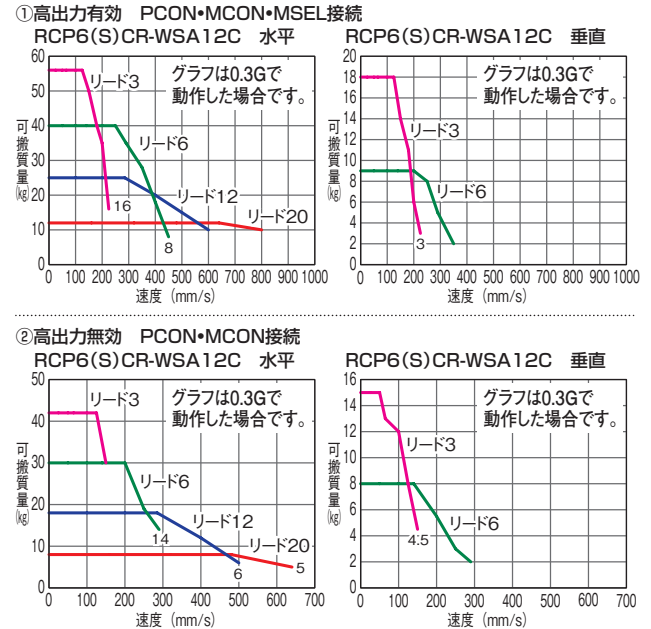


*垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種種の押付け力をご確認ください。
 - (4) RCP6S(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、247ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
			水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-WSA12C-WA-42P-20-①-②-③-④	20	高出力有効	12	—	56
			8	—	
RCP6(S)CR-WSA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	高出力有効	25	—	93
			18	—	
RCP6(S)CR-WSA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	高出力有効	40	9	185
			30	8	
RCP6(S)CR-WSA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	高出力有効	60	18	370
			42	15	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
20	高出力有効	800		740		650		580		520		130
		640		580		520		460		400		
12	高出力有効	600		535		465		405		355		80
		500		465		405		355		315		
6	高出力有効	450<400>		435<400>		365		310		265		40
		290		265		230		200		175		
3	高出力有効	225		215		180		150		130		25
		150		130		115		100		85		

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	—	—	450	—	—
100	—	—	500	—	—
150	—	—	550	—	—
200	—	—	600	—	—
250	—	—	650	—	—
300	—	—	700	—	—
350	—	—	750	—	—
400	—	—	800	—	—

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR P3	RCP6CR P5	RCP6SCR 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) ~ 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)	—	—	—

*保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	—
指定グリス塗布仕様	G3/G4	—	—
高精度仕様 ※	HPR	→ P192	—
原点逆仕様	NM	→ P194	—
吸引用継手勝手違い	VR	→ P195	—

*リード20の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

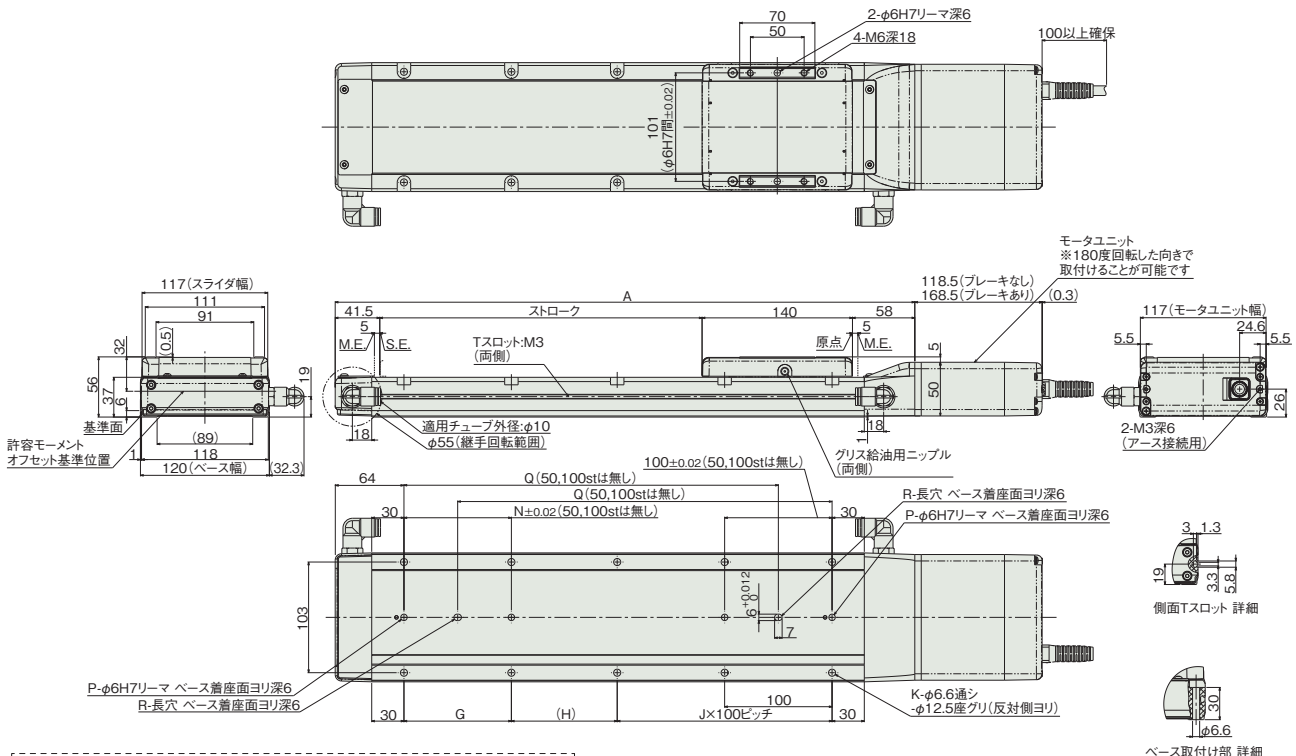
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 450mm以下、Mb-Mc方向: 450mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

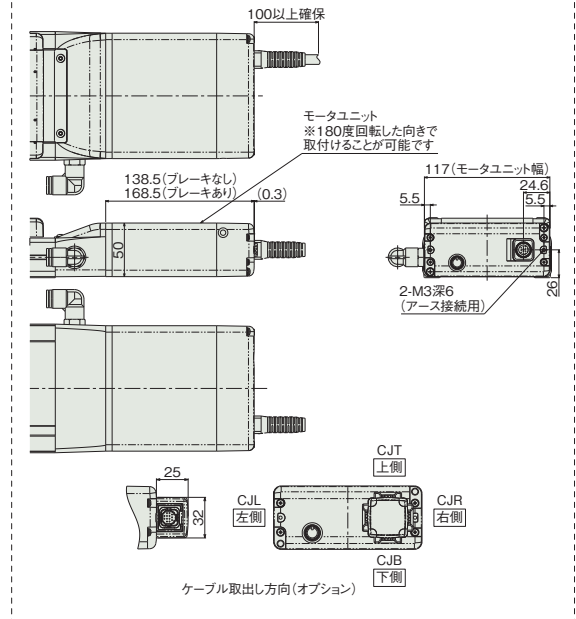
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド



■RCP6SCR-WSA12C



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6CR	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	RCP6SCR	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
G	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
N	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	—	—	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6CR	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
	RCP6SCR	4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
	RCP6SCR	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8
		4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8	9.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外形	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	パルス列	プログラム						
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→P255			
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—				64	—	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	—	→総合カタログ2017参照			
MCON-LC/LCG		6		—	—	●						
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	—	—	●	30000	—	→総合カタログ2017参照		
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			768	—				→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スライダ仕様
ワイドスライダ仕様
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)CR-WSA14C

±10μm 標準

±5μm 高精度設定

クリーン仕様

バッテリーレスアプ

モーターユニット型

モーターストレート

本体幅 140mm

24V パルスモーター

型式項目	シリース	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
	RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵	WSA14C	WA:バッテリーレスアプ	56P:パルスモーター 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6S] 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

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。



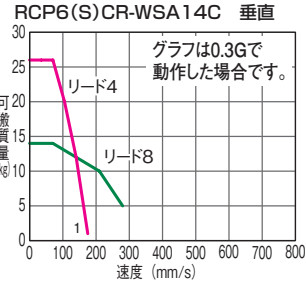
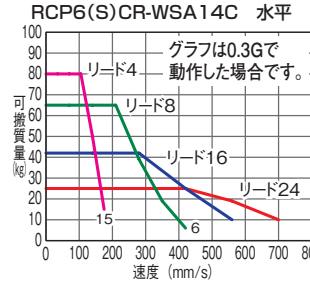
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



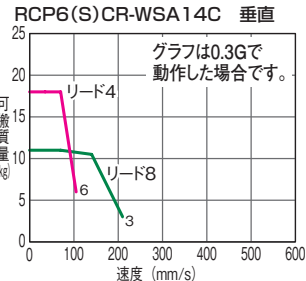
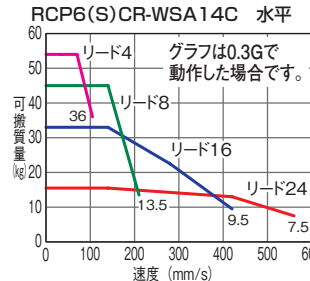
- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は、205ページの「押付け力と電流制限値の相関図」にて、各機種種の押付け力をご確認ください。
 - (4) RCP6S(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。

速度と可搬質量の相関図

① 高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



② 高出力無効 PCON・MCON接続



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラ	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	最大押付け力 (N)
RCP6(S)CR-WSA14C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効	25 -	112
		高出力無効	15.5 -	
RCP6(S)CR-WSA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効	50 -	168
		高出力無効	33 -	
RCP6(S)CR-WSA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効	65 14	336
		高出力無効	45 11	
RCP6(S)CR-WSA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効	80 26	673
		高出力無効	54 18	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (NL/min)
24	高出力有効	700			665			105	
	高出力無効	560							
16	高出力有効	560	550	490	440	80			
	高出力無効	420							
8	高出力有効	420<350>	400<350>	350	305	270	240	215	45
	高出力無効	210							
4	高出力有効	210<175>	200<175>	170	150	135	120	105	25
	高出力無効	105							

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6CR	RCP6SCR	SE
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)	-	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様 ※	HPR	→ P192	-
原点逆仕様	NM	→ P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→ P195	-

※リード16・24の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

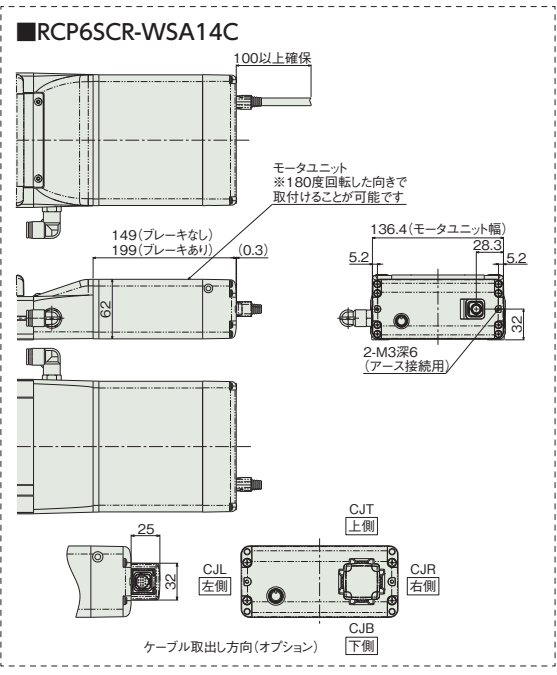
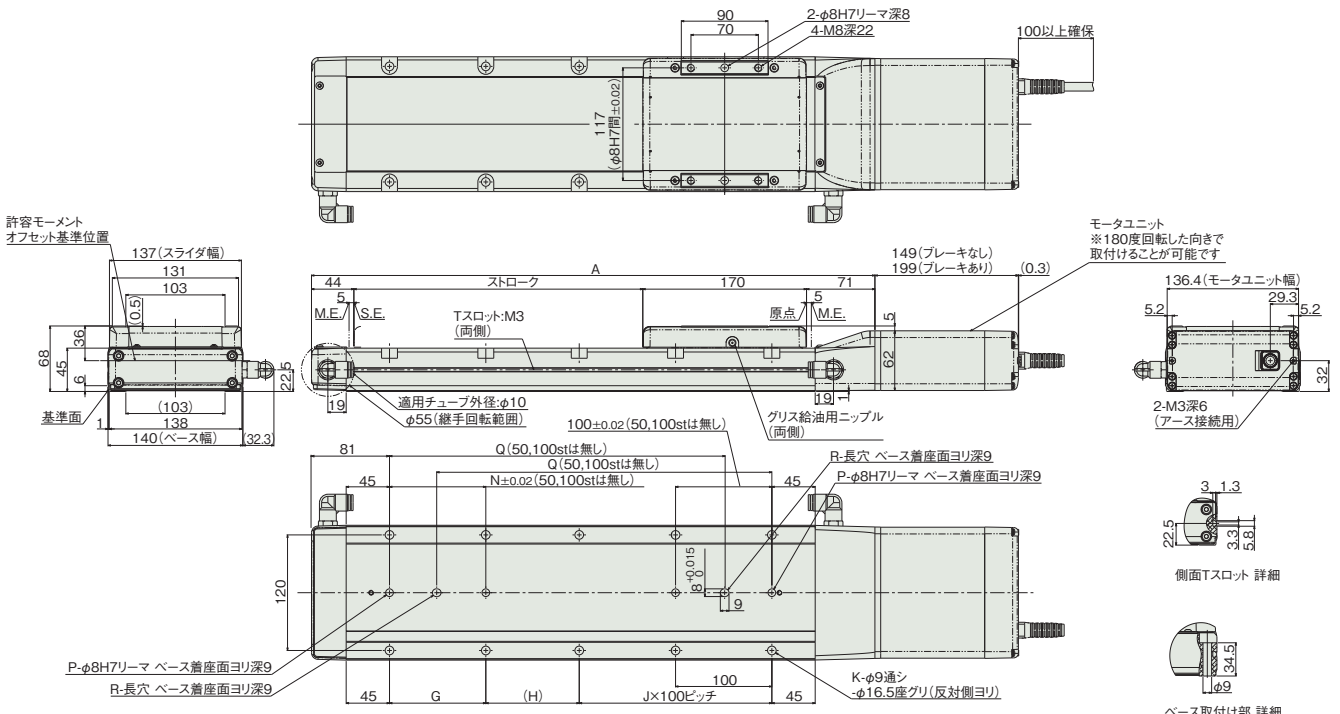
・張出し負荷長の目安/Ma方向: 550mm以下、Mb-Mc方向: 550mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード4,8)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
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・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	RCP6CR	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	RCP6SCR	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
G	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
H	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
J	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
K	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
N	-	-	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	
P	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Q	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
質量 (kg)	RCP6CR	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	RCP6SCR	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
		7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッッドタイプ
- ラジアルシリンドラ
- ワイドラジアルシリンドラ
- テーブルタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- クリーン仕様ワイドスライダタイプ
- 防塵防滴仕様ロッッドタイプ
- 防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
- 防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
- オプション
- 技術資料
- コントローラ

RCP6(S)CR-WSA16C

±10μm 標準
±5μm 高精度設定
クリーン仕様
バッテリーレスアプ
モータユニット型
モータストレート
本体幅 160mm
24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR:コントローラ別置 RCP6SCR:コントローラ内蔵	WSA16C	WA	56SP	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6S] 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

※型式項目の内容は18ページをご参照ください。

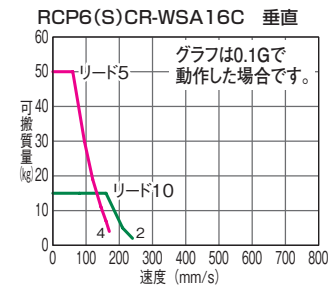
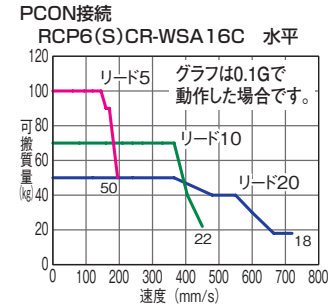


※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、211ページの選定の目安(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、205ページの押付け力と電流制限値の関連図にて、各機種種の押付け力をご確認ください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206をご確認ください。

■速度と可搬質量の相関図



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP6(S)CR-WSA16C-WA-56SP-20-①-②-③-④	20	50	-	239
RCP6(S)CR-WSA16C-WA-56SP-10-①-②-③-④	10	70	15	478
RCP6(S)CR-WSA16C-WA-56SP-5-①-②-③-④	5	100	50	956

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~650 (50mm毎)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	吸引量 (NL/min)
20	720		715	645	590	535	490	450	415	65	
10	450 <240>	440 <240>	395 <240>	355 <240>	320 <240>	290 <240>	265 <240>	240	225	205	30
5	195 <170>		175 <170>	160	145	130	120	110	100	20	

<>内は垂直使用の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

④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
プレーキ	B	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P189	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P189	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	-	-
高精度仕様 ※	HPR	→P192	-
原点逆仕様	NM	→P194	-
吸引用継手勝手違い	VR	→P195	-

※リード20の時、選択できません。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6CR	RCP6SCR
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)	-	-

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向: 650mm以下、Mb・Mc方向: 650mm以下
 (※1) []内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
 許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

RCP6(S)W-RA4C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

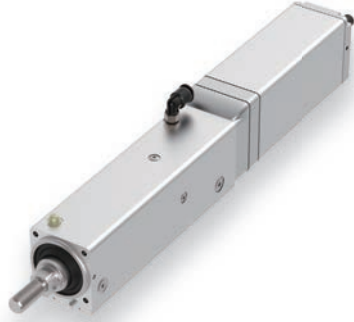
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモーター 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 200:200mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

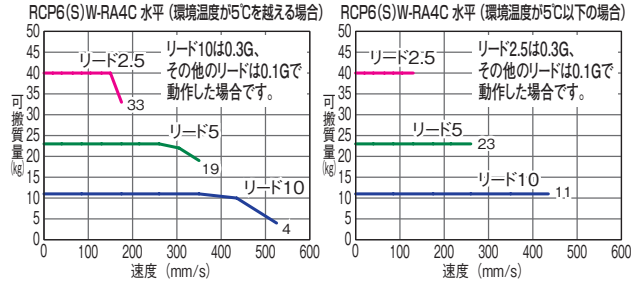


- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、231ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

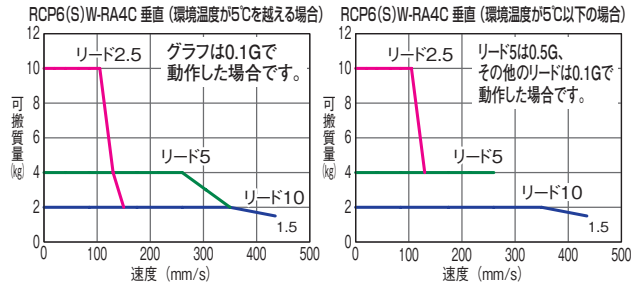
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11	2	77	50~200 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	23	4	155	
RCP6(S)W-RA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	525<435> [435]
5	350 [260]
2.5	175<150> [130]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW 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)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)W-RA6C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 58mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	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 MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



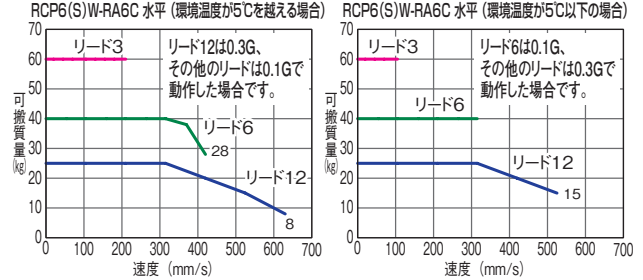
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



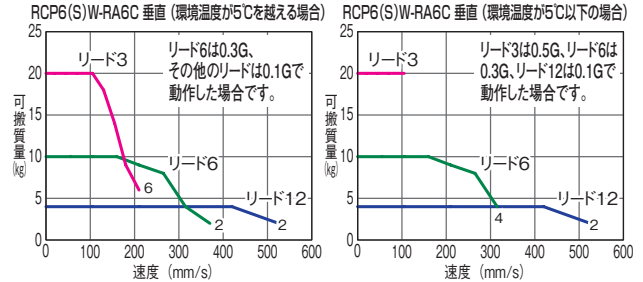
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、231ページの選定の目安(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からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - 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、247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ないので、水のかからないところに設置してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	25	4	93	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	40	10	185	
RCP6(S)W-RA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	60	20	370	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	630<525>[525]
6	420<370>[315]
3	210[105]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW 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)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

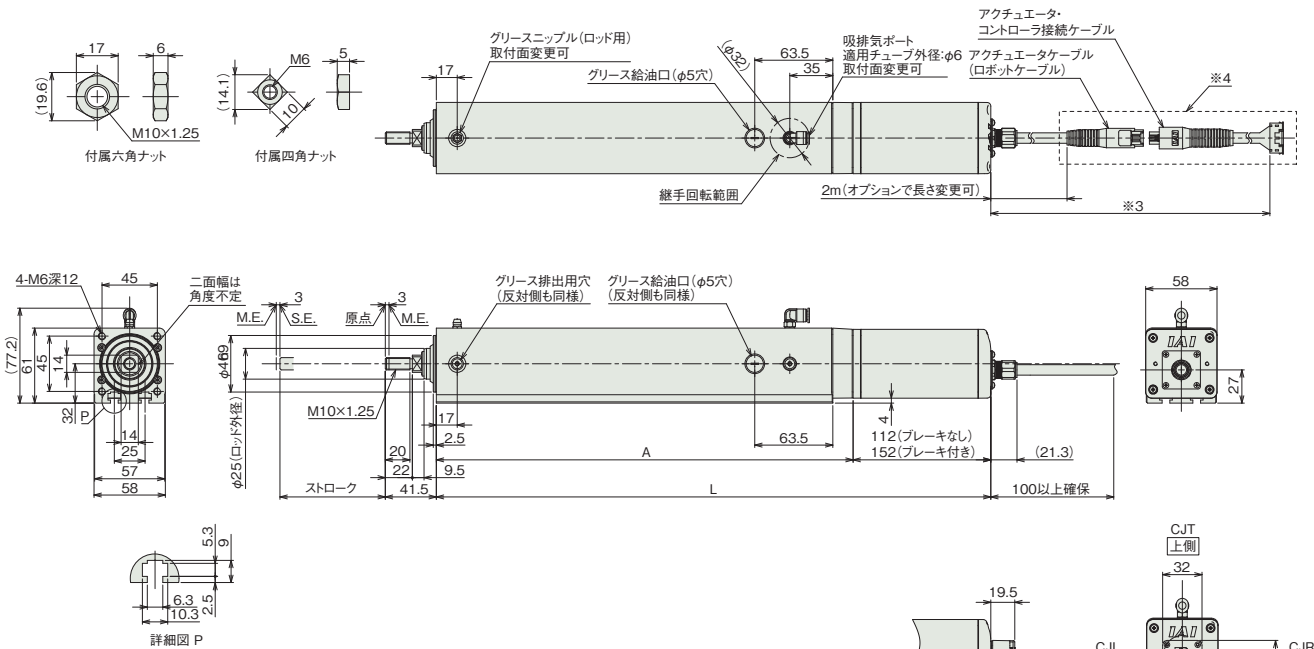
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

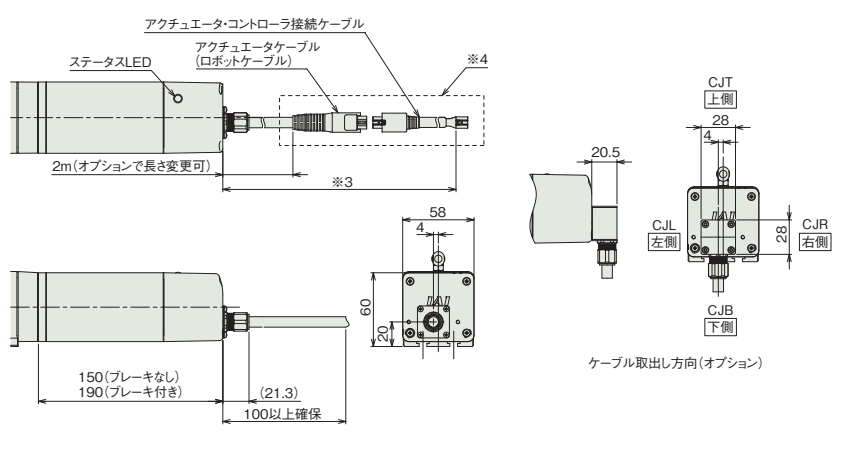
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA6C



※3 アクチュエータケーブルとアクチュエータ・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。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
※5 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	RCP6W	ブレーキ無	301	351	401	451	501	551
		ブレーキ有	341	391	441	491	541	591
	RCP6SW	ブレーキ無	339	389	439	489	539	589
		ブレーキ有	379	429	479	529	579	629
A		189	239	289	339	389	439	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無	2.5	2.9	3.3	3.6	4.0	4.4
		ブレーキ有	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7
	RCP6SW	ブレーキ無	2.7	3.1	3.5	3.8	4.2	4.6
		ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.0	4.4	4.8

※各部の材質は249、250ページをご参照ください。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SCSNET/H	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●		256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●		30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
ロッドタイプ
ラジアルタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
テーブルタイプ
スライダ仕様
スライダタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
防滴防滴仕様
ラジアルタイプ
防滴防滴仕様
ワイドタイプ
防滴防滴仕様
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)W-RA7C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24Vパルスモーター

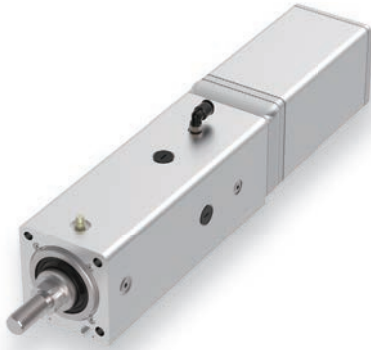
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



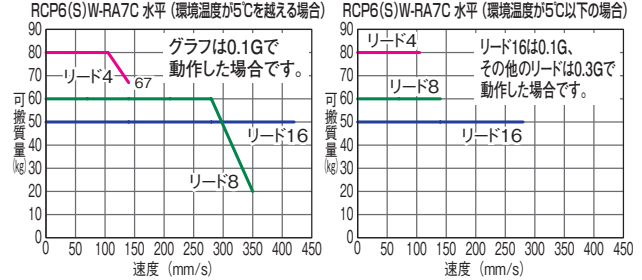
※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



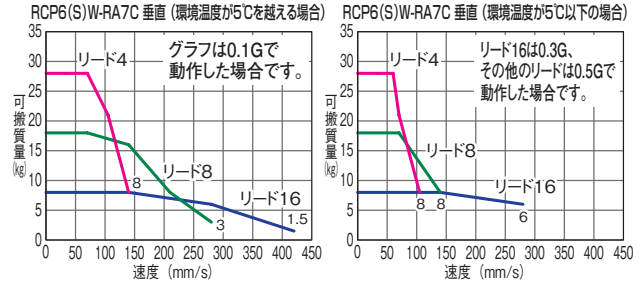
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、232ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 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からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (4) 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5) RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16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、247ページをご参照ください。
 - (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	8	273	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	60	18	547	
RCP6(S)W-RA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	80	28	1094	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	420【280】
8	350<280>【140】
4	140【105】

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットパー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW 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)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

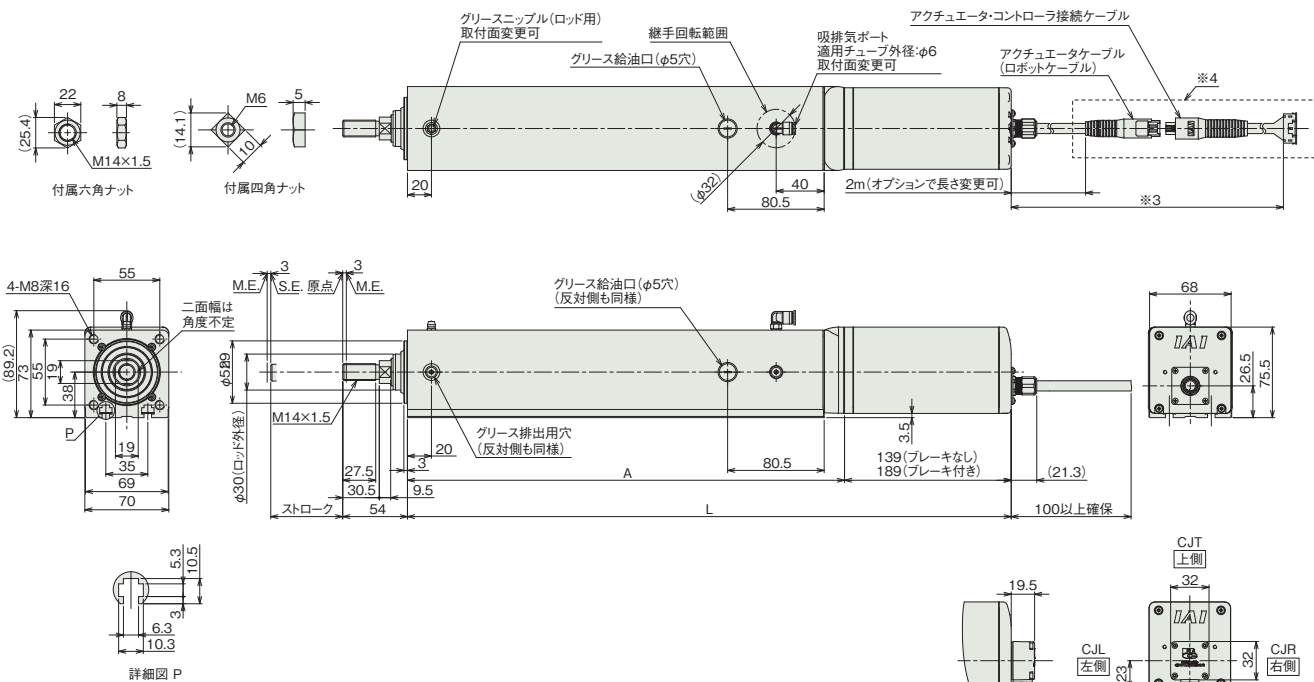
(※1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

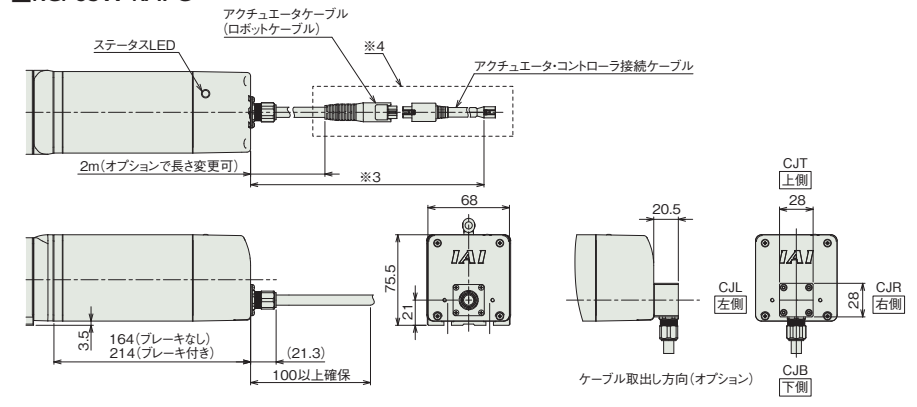
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA7C



※3 アクチュエータケーブルとアクチュエータ・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。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
※5 六角ナット1個、四角ナット6個が付属します。

■ストローク別寸法・質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	RCP6W	プレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5
		プレーキ有	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5
	RCP6SW	プレーキ無	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5
		プレーキ有	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5
A			214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
質量 (kg)	RCP6W	プレーキ無	4.5	5.1	5.7	6.3	6.8	7.4
		プレーキ有	5.0	5.6	6.2	6.8	7.3	7.9
	RCP6SW	プレーキ無	4.7	5.3	5.9	6.5	7.0	7.6
		プレーキ有	5.1	5.7	6.3	6.9	7.4	8.0

※各部の材質は250ページをご参照ください。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT	64	-	→総合カタログ2017参照	
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	256	-	→総合カタログ2017参照	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照	
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。					768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スリットタイプ
クリンタイプ
ワイドクリンタイプ
防塵防滴タイプ
ラジアル防塵防滴タイプ
ワイドラジアル防塵防滴タイプ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)W-RA8C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 85mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [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	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



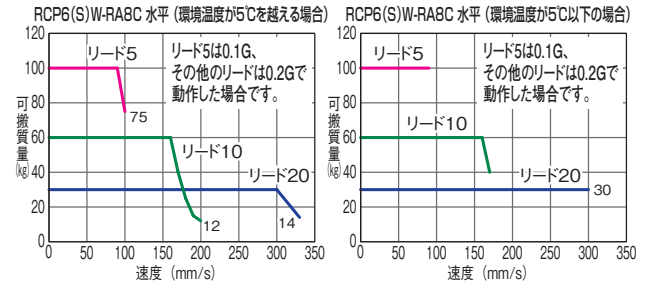
※垂直・横立・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



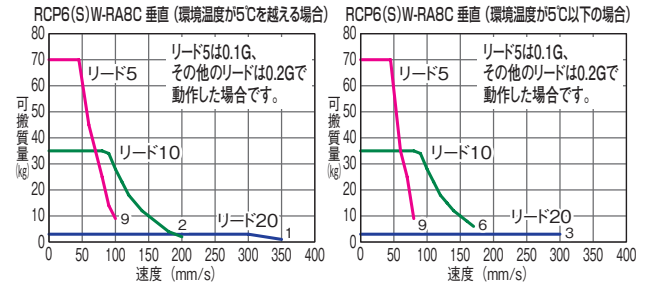
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

PCON接続



PCON接続



- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、232ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - (3) 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からの外力がかかる、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。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5) RCP6SW(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
 - (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
 - (7) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	3	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	35	1000	
RCP6(S)W-RA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	350<330>【300】
10	200【170】
5	100【80】

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットパー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

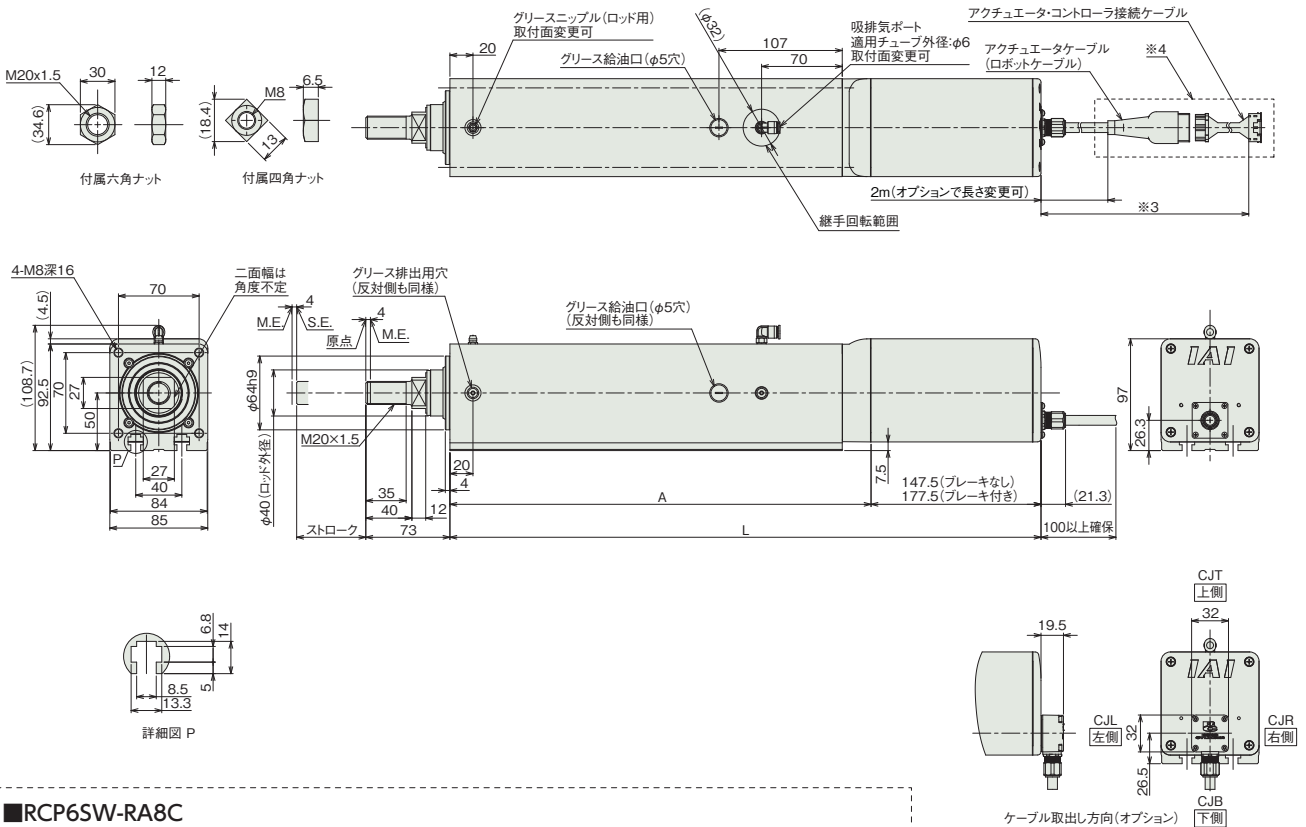
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

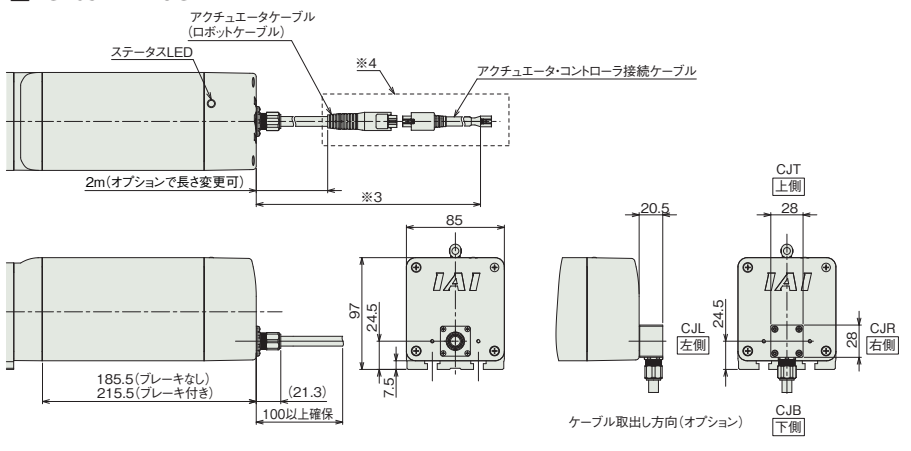
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA8C



※3 アクチュエータケーブルとアクチュエータ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。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
※5 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。

※各部の材質は250ページをご参照ください。

■ストローク別寸法・質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300
L	RCP6W	プレーキ無	413	463	513	563	613	663
		プレーキ有	443	493	543	593	643	693
	RCP6SW	プレーキ無	451	501	551	601	651	701
		プレーキ有	481	531	581	631	681	731
		A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
質量 (kg)	RCP6W	プレーキ無	8.0	8.8	9.7	10.5	11.4	12.2
		プレーキ有	8.6	9.4	10.3	11.1	12.0	12.8
	RCP6SW	プレーキ無	8.3	9.1	10.0	10.8	11.7	12.5
		プレーキ有	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3	13.1

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム			
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
				※選択	※選択				
制御方法 ネットワーク ※選択 DeviceNet CompoNet EtherNet/IP CC-Link MECHATRONIK EtherCAT									

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スリッドタイプ

クリン仕様スリッドタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)W-RA4R

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 200:200mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR/MT いずれ かの記号を必ずご記 入ください。	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

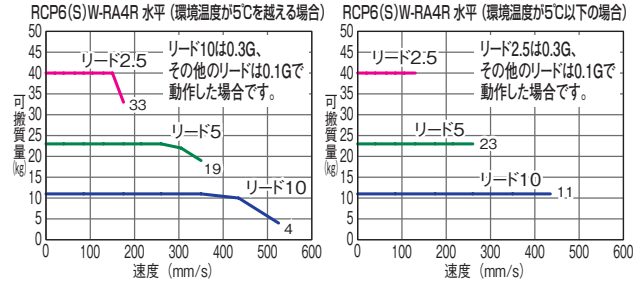
POINT 選定上の注意

- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、233ページの選定の目安 (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からの外力がかかると、まわり止り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、205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ないので、水のかからないところに設置してください。

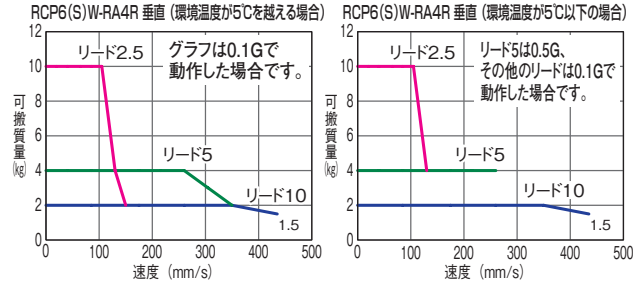
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11	2	77	50~200 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	23	4	155	
RCP6(S)W-RA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	525<435> [435]
5	350 [260]
2.5	175<150> [130]

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
モーター上折返し仕様	MT	→ P201	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±1.0度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

(※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。

RCP6(S)W-RA6R

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 58mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	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 MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR/MT いずれかの記号を必ずご記入ください。	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

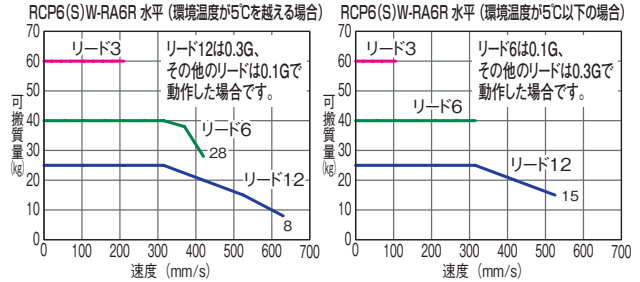


- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、233ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

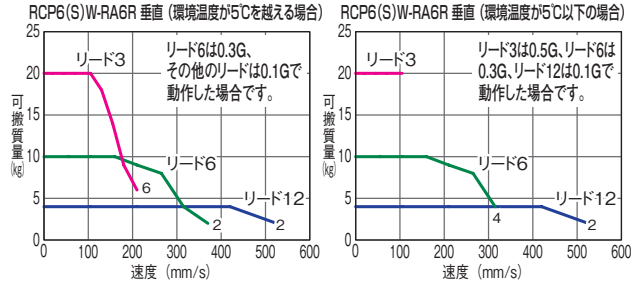
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	25	4	93	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	40	10	185	
RCP6(S)W-RA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	60	20	370	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	630<525> [525]
6	420<370> [315]
3	210 [105]

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
モーター上折返し仕様	MT	→ P201	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットパー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW 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)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※アクチュエーターケーブルとアクチュエータ・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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

(※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。

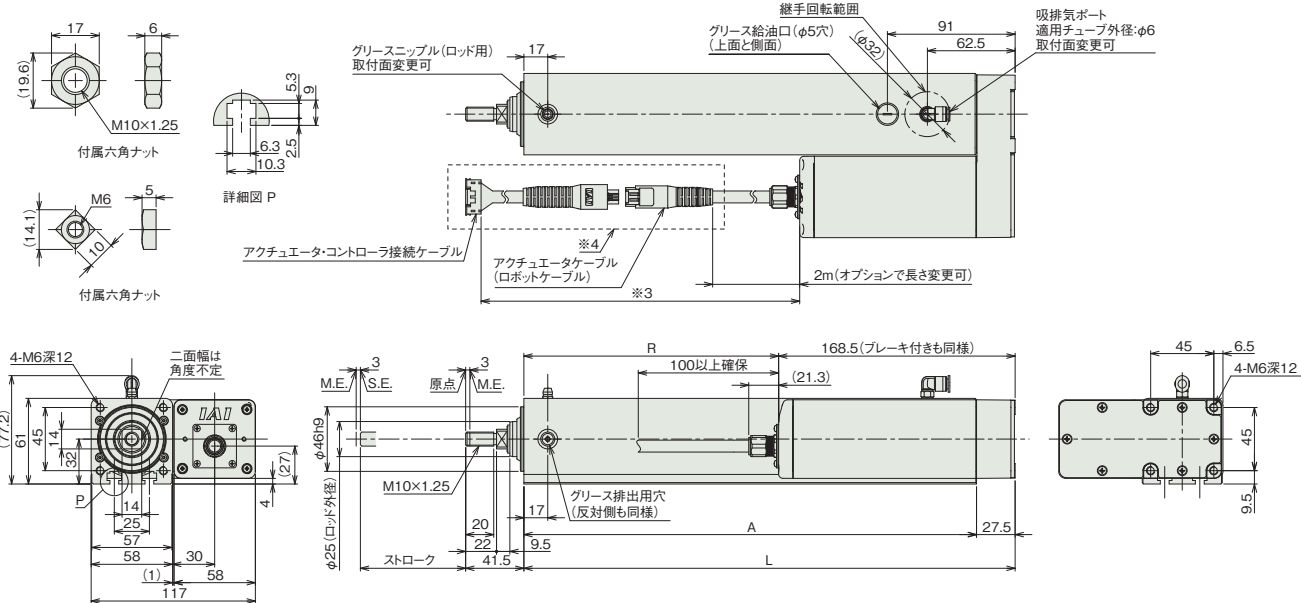
前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スライダ仕様
ワイドスライダ仕様
クリーン仕様
防塵防滴仕様
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様
オプション
技術資料
コントローラー

寸法図

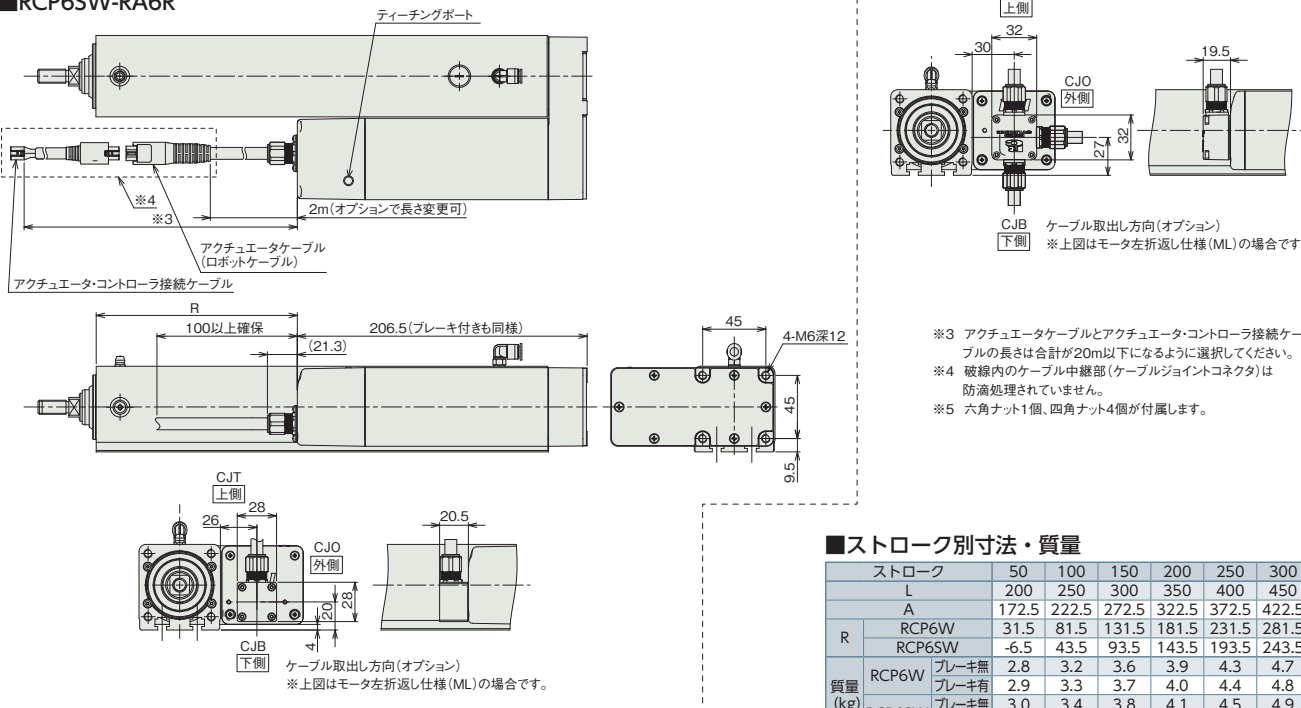
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA6R



■ストローク別寸法・質量

R	ストローク	50	100	150	200	250	300
		L	200	250	300	350	400
	A	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
質量 (kg)	RCP6W	31.5	81.5	131.5	181.5	231.5	281.5
	RCP6SW	-6.5	43.5	93.5	143.5	193.5	243.5
質量 (kg)	ブレーキ無	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7
	ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.0	4.4	4.8
	ブレーキ有	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5	4.9
質量 (kg)	RCP6SW	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	5.0

※各部の材質は249、250ページをご参照ください。

※図中のR寸法が負の場合、モータユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→総合カタログ2017参照	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

RCP6(S)W-RA7R

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 70mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※モータ折返し方向は、 ML/MR/MTいずれかの記号を必ずご記入ください。	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



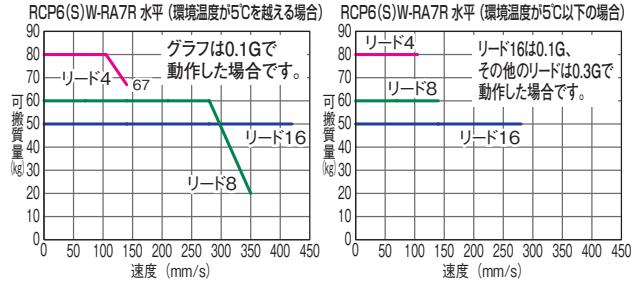
上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、234ページの選定の目安(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からの外力がかかると、まわり止りが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押し付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16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、247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ないので、水のかからないところに設置してください。

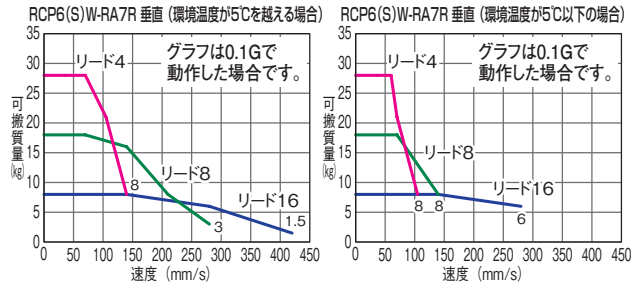
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	8	273	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	60	18	547	
RCP6(S)W-RA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	80	28	1094	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	420【280】
8	350<280>【140】
4	140【105】

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P201	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P201	-
モータ上折返し仕様	MT	→ P201	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※アクチュエーターケーブルとアクチュエータ・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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド先端静的許容トルク	2.5N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

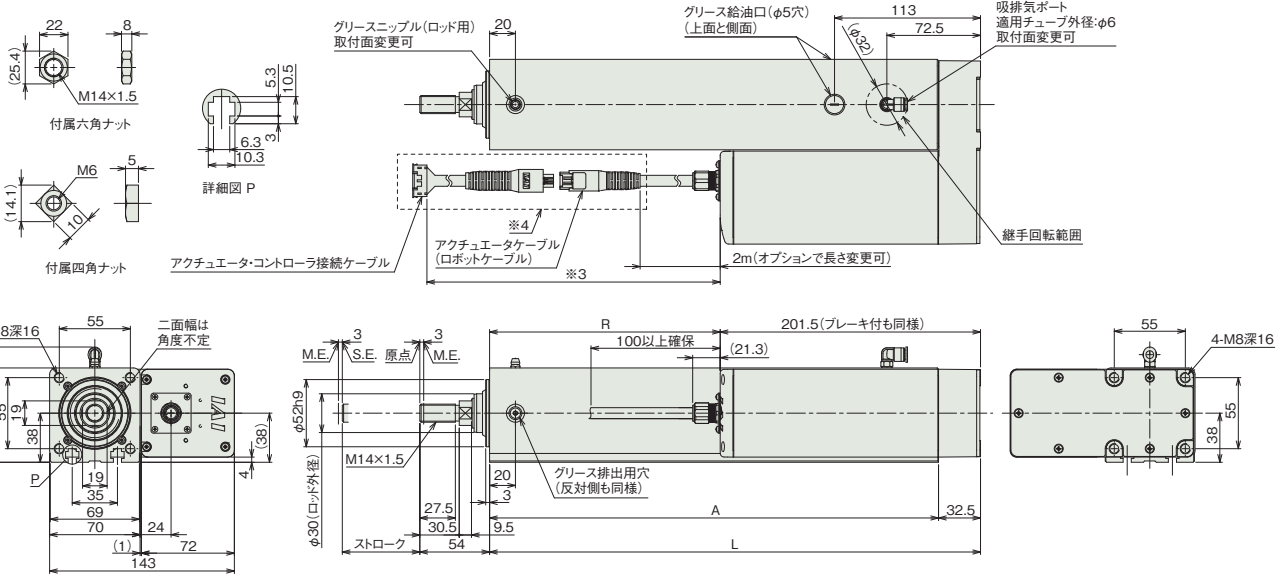
(※1)ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

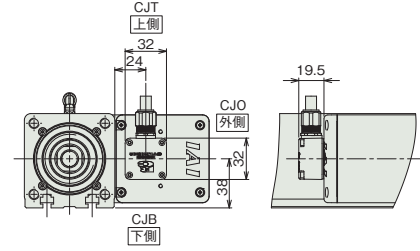
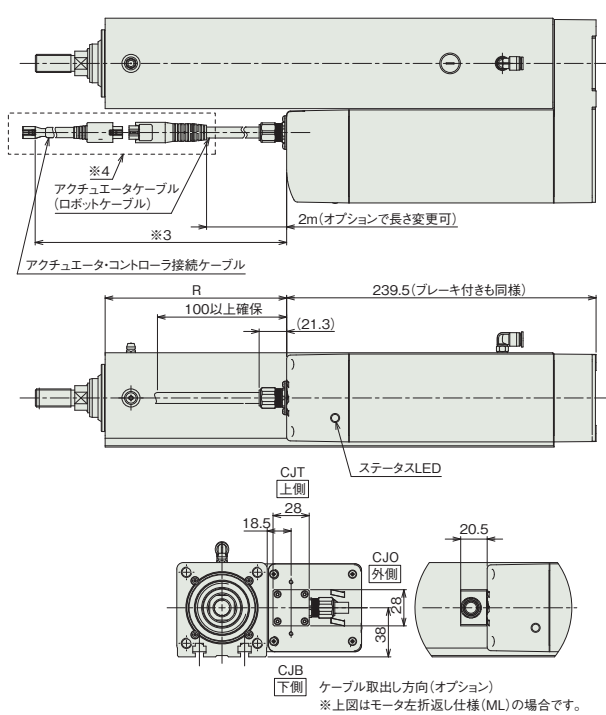
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA7R



ケーブル取出し方向(オプション)
※上図はモータ左折返し仕様(ML)の場合です。

- ※3 アクチュエータケーブルとアクチュエータ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。
- ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※5 六角ナット1個、四角ナット6個が付属します。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	230	280	330	380	430	480	
A	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	
R	RCP6W	26.5	76.5	126.5	176.5	226.5	276.5
	RCP6SW	-9.5	40.5	90.5	140.5	190.5	240.5
質量 (kg)	RCP6W	5.2	5.8	6.4	7.0	7.5	8.1
	ブレーキ有	5.3	5.9	6.5	7.1	7.6	8.2
	RCP6SW	5.4	6.0	6.6	7.2	7.7	8.3
	ブレーキ有	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4

※各部の材質は250ページをご参照ください。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	CC-Link EtherCAT	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルスリットタイプ
ワイドラジアルスリットタイプ
テーブルタイプ
スリット仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様タイプ
防塵防滴仕様ラジアルスリットタイプ
防塵防滴仕様ワイドラジアルスリットタイプ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)W-RA8R

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 85mm
- 24Vパルスモータ

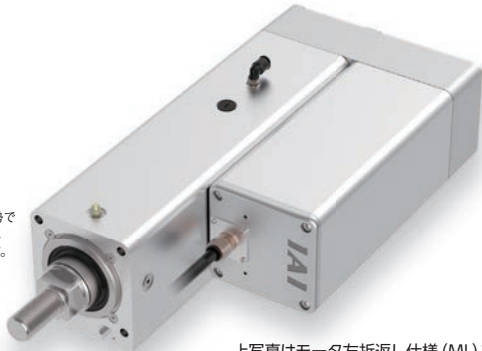
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 300:300mm (50mm毎)	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [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 ※モータ折返し方向は、 ML/MR/MTいずれ かの記号を必ずご記 入ください。	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

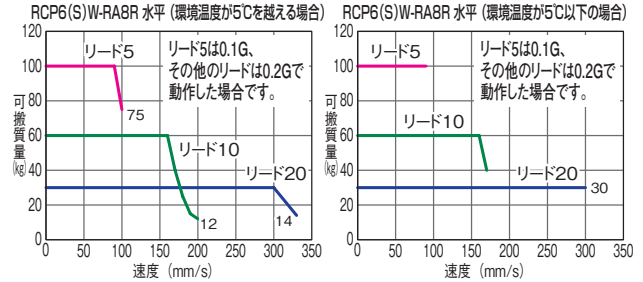


- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、234ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
- (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
- (7) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

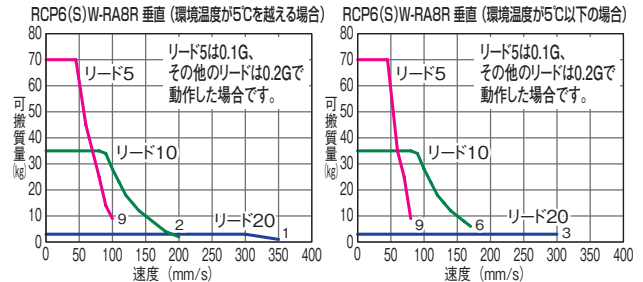
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

PCON接続



PCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	3	500	50~300 (50mm毎)
RCP6(S)W-RA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	35	1000	
RCP6(S)W-RA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	350<330>[300]
10	200[170]
5	100[80]

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P201	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P201	-
モータ上折返し仕様	MT	→ P201	-
先端アダプタ (雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm
ロッド先端静的許容トルク	5N・m
ロッド先端最大変位角 (※1)	±0.8度
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

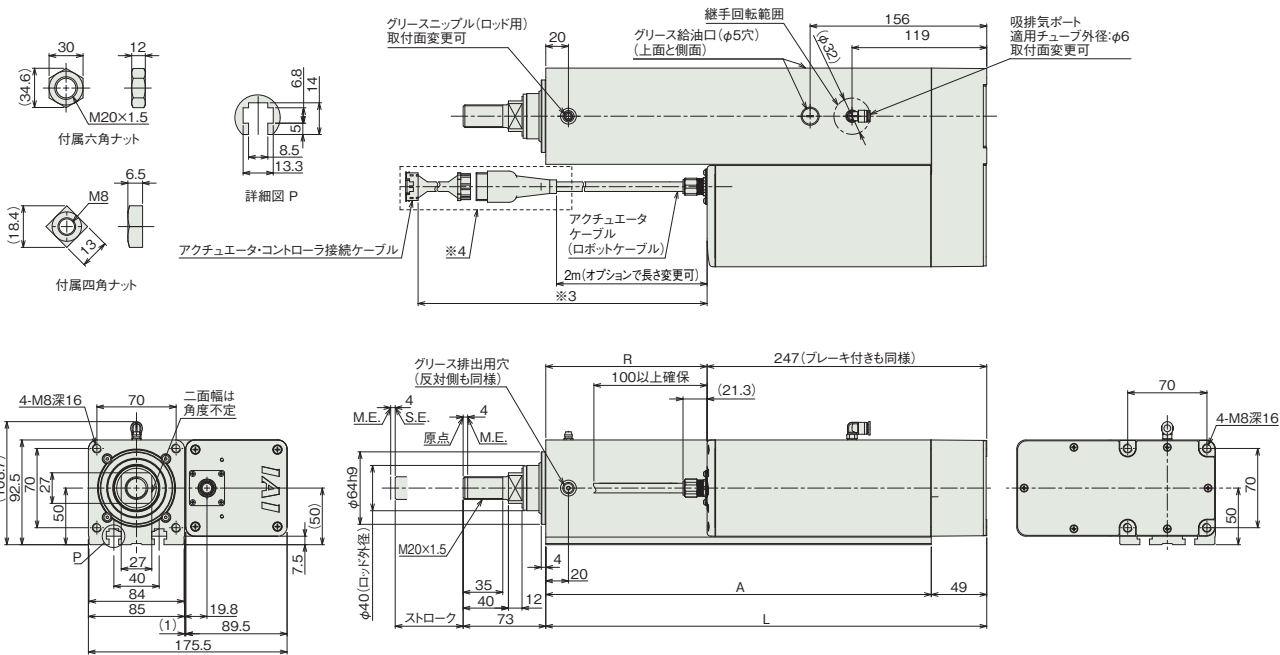
(※1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

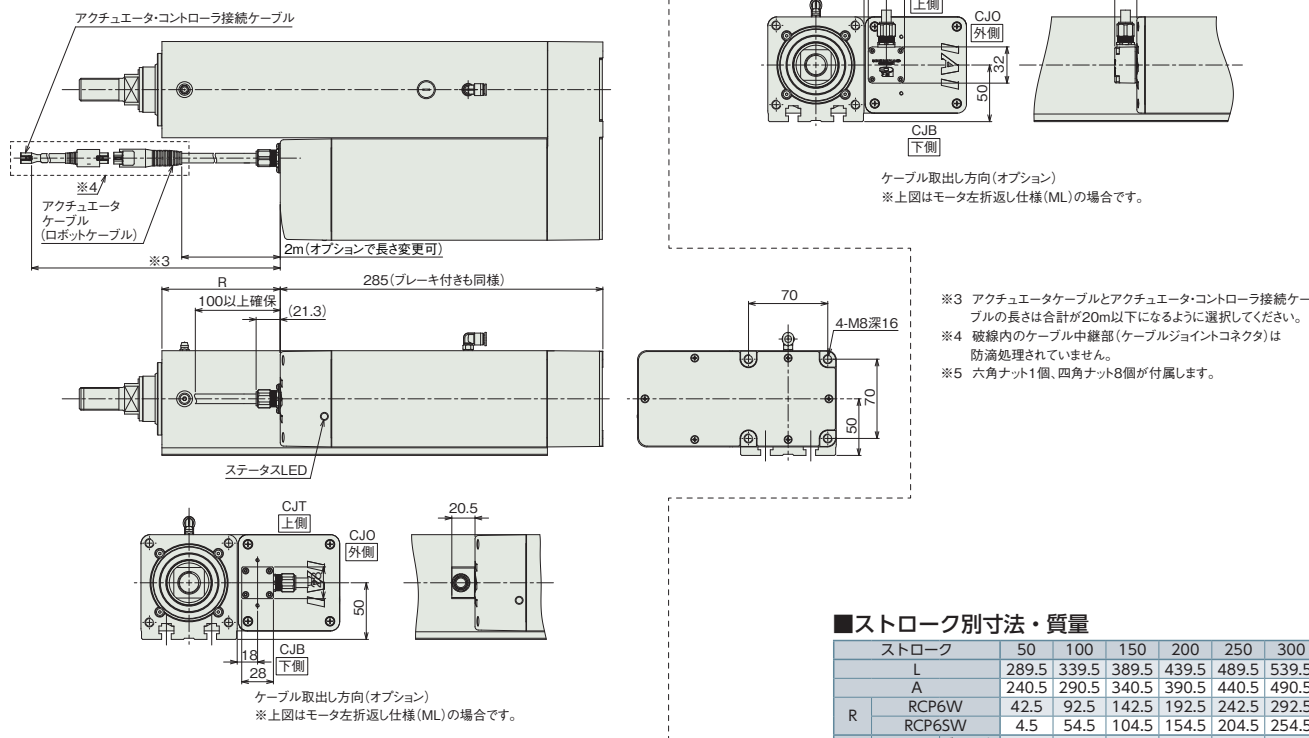
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
※2 二面幅の向きは製品により異なります。



■RCP6SW-RA8R



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	
A	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	
R	RCP6W	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5
	RCP6SW	4.5	54.5	104.5	154.5	204.5	254.5
質量 (kg)	RCP6W	9.2	10.0	10.9	11.7	12.6	13.4
	ブレーキ有	9.5	10.3	11.2	12.0	12.9	13.7
	RCP6SW	9.5	10.3	11.2	12.0	12.9	13.7
	ブレーキ有	9.8	10.6	11.5	12.3	13.2	14.0

※各部の材質は250ページをご参照ください。

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法		最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択	ネットワーク ※選択				
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link PROFINET	CompoNet MECHATRONIK EtherCAT	EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スライダ仕様スライダタイプ

クリーン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラ

RCP6(S)W-RRA4C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 45mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

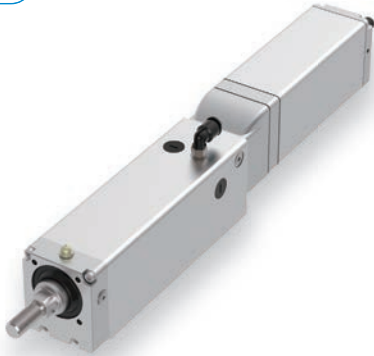
シリーズ	RRA4C	タイプ	WA	エンコーダ種類	35P	モーター種類	パルスモータ	リード	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	ストローク	50:50mm ? 400:400mm (50mm毎)	適応コントローラ/I/Oタイプ	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	ケーブル長	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	オプション	下記オプション 価格表参照
------	-------	-----	----	---------	-----	--------	--------	-----	--------------------------------	-------	-----------------------------------	-----------------	---	-------	--	-------	------------------

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



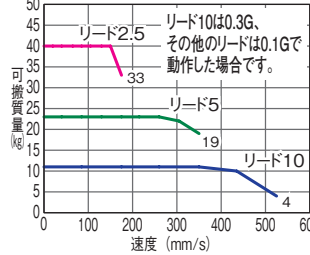
- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、235ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

■速度と可搬質量の相関図

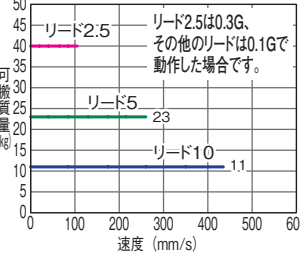
環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-RRA4C 水平 (環境温度が5℃を越える場合)

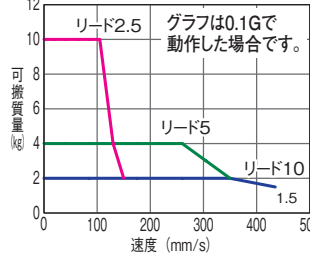


RCP6(S)W-RRA4C 水平 (環境温度が5℃以下の場合)

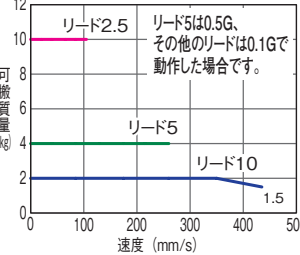


高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-RRA4C 垂直 (環境温度が5℃を越える場合)



RCP6(S)W-RRA4C 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量 (注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)			リード (mm)	50~350 (50mm毎)	400
RCP6(S)W-RRA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11	2	77	50~400 (50mm毎)	10	525<435> [435]	
RCP6(S)W-RRA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	23	4	155	50~400 (50mm毎)	5	350 [260]	340 [260]
RCP6(S)W-RRA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	50~400 (50mm毎)	2.5	175<150> [105]	170<150> [105]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-RRA6C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 65mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RRA6C	タイプ	WA	エンコーダ種類	42P	モーター種類	パルスモーター	リード	12:12mm 6:6mm 3:3mm	ストローク	50:50mm ? 400:400mm (50mm毎)	適応コントローラ/I/Oタイプ	[RCP6W] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6SW] SE:SIOタイプ	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
------	-------	-----	----	---------	-----	--------	---------	-----	---------------------------	-------	-----------------------------------	-----------------	--	-------	--	-------	------------------

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

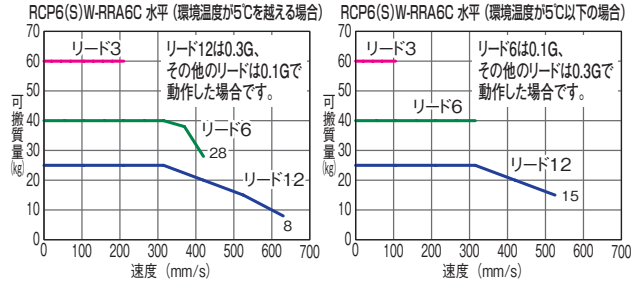


- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、235ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デュティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

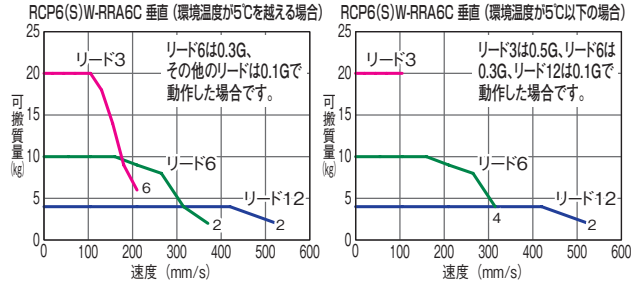
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA6C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	25	4	93	50~400 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA6C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	40	10	185	
RCP6(S)W-RRA6C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	60	20	370	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	630<525>[525]
6	420<370>[315]
3	210[105]

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

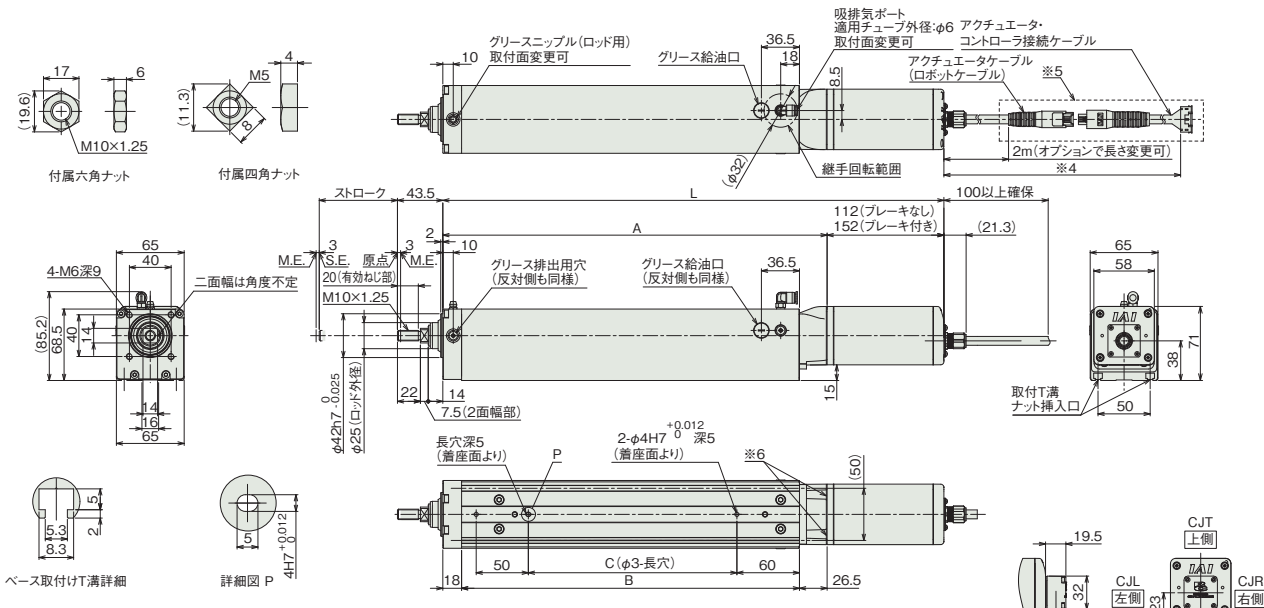
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

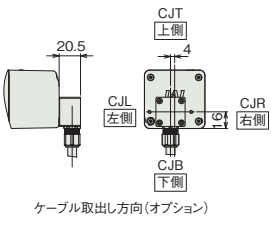
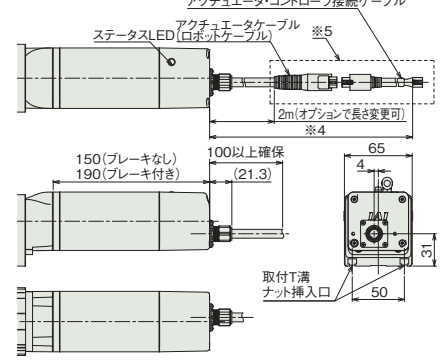
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 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、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

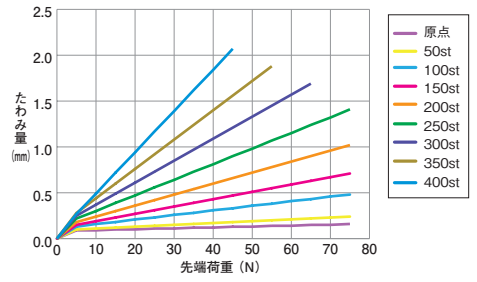


■RCP6SW-RRA6C



- ※4 アクチュエータケーブルとアクチュエータ・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。
- ※5 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※6 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- ※7 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。

■RCP6(S)W-RRA6C ロッドたわみ量(参考値)



※各部の材質は251ページをご参照ください。

■ストローク別寸法・質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	RCP6W	ブレーキ無	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
		ブレーキ有	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5
	RCP6SW	ブレーキ無	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
		ブレーキ有	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5
A			218.5	268.5	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5
B			174	224	274	324	374	424	474	524
C			50	100	150	200	250	300	350	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重 (N)			58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
荷重(5000km寿命) (N)			38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3
		ブレーキ有	3.0	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5
	RCP6SW	ブレーキ無	2.9	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4
		ブレーキ有	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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A	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●選択	●選択	-	DeviceNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→P255	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●選択	●選択	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照	
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				CompoNet	256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注	256	-	→総合カタログ2017参照	
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	注	30000	-	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。					768	-	→P279	

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

前付
スライダタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
ロッドタイプ
ラジアルタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
テーブルタイプ
クリーン仕様
スライダタイプ
ワイドタイプ
ワイドタイプ
防塵防滴仕様
ラジアルタイプ
防塵防滴仕様
ワイドタイプ
防塵防滴仕様
ワイドタイプ
オプション
技術資料
コントローラ

RCP6(S)W-RRA7C

防塵・防滴仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 78mm 24Vパルスモーター

■型式項目

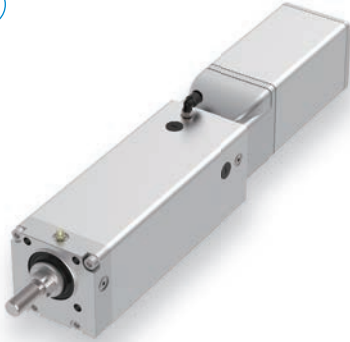
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

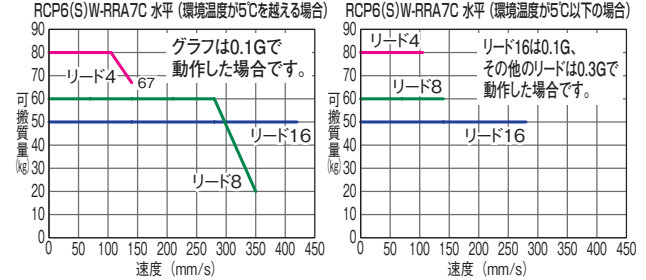


- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、236ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

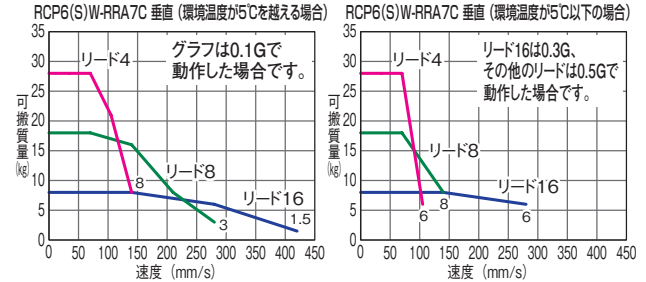
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	8	273	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	60	18	547	
RCP6(S)W-RRA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	80	28	1094	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	420【280】
8	350<280>【140】
4	140【105】

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フート金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	X16 (16m) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

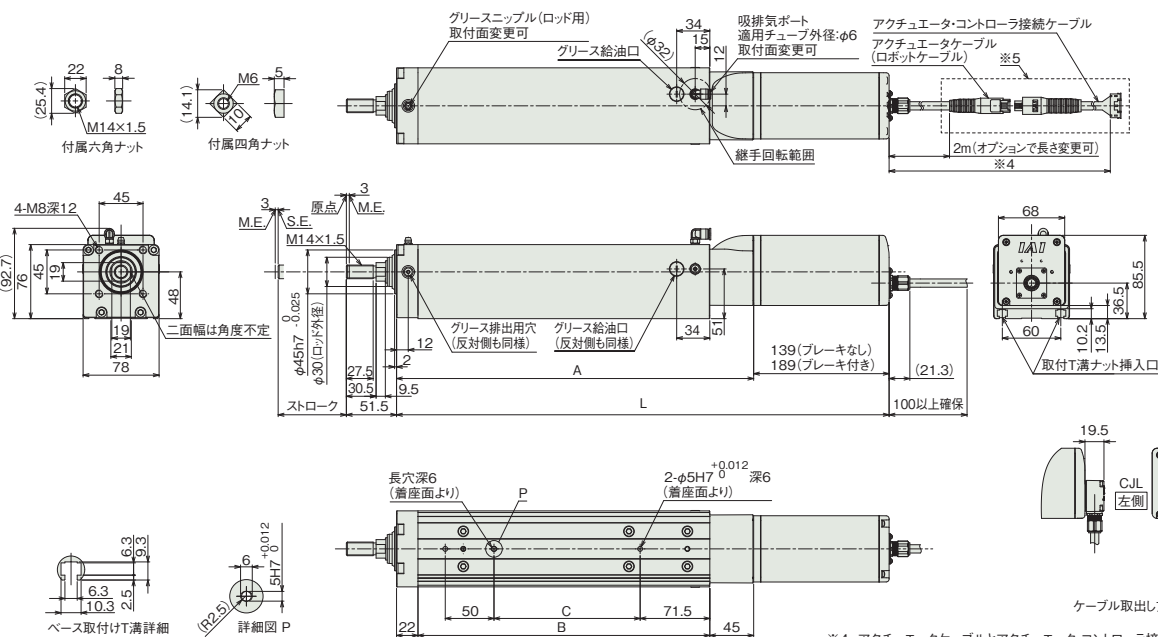
※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

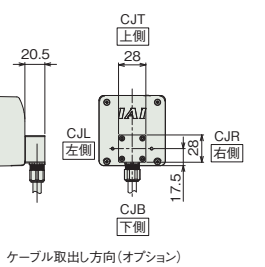
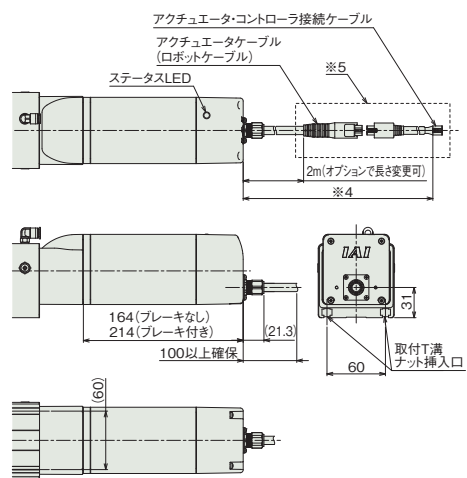
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 二面幅の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



ケーブル取出し方向(オプション)

- ※4 アクチュエータケーブルとアクチュエータ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。
- ※5 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※6 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- ※7 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。

■RCP6SW-RRR7C

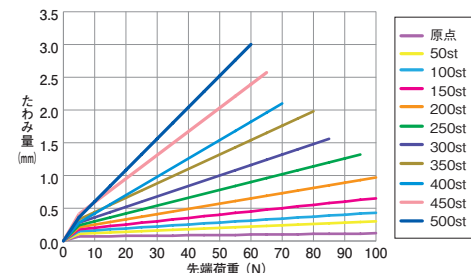


■ストローク別寸法・質量

L	ストローク	RCP6W	質量 (kg)									
			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
A	ブレーキ無	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	
	ブレーキ有	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	
	ブレーキ無	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	
B	ブレーキ無	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	
	ブレーキ有	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	
	ブレーキ無	199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	
C	ブレーキ無	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
	ブレーキ有	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63	
	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7	
質量 (kg)	ブレーキ無	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9	
	ブレーキ有	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.45	
	ブレーキ無	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16	
質量 (kg)	ブレーキ無	5.0	5.5	6.0	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	
	ブレーキ有	5.4	5.9	6.4	6.9	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	
	ブレーキ無	5.2	5.7	6.2	6.7	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	
質量 (kg)	ブレーキ有	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	

※各部の材質は251、252ページをご参照ください。

■RCP6(S)W-RRR7C ロッドたわみ量(参考値)



②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●選択	●選択	—	DeviceNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●選択	●選択	—	CC-Link EtherCAT	64	—	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	CompoNet S-CAN	256	—	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	注 ・PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可 ・コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。 詳細は参照ページをご確認ください。	30000	—	→総合カタログ2017参照
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。				768	—	—	→P279

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4、LC:3です。

RCP6(S)W-RRA8C

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モーターユニット型
- モーターストレート
- 本体幅 85mm
- 24Vパルスモータ

■型式項目

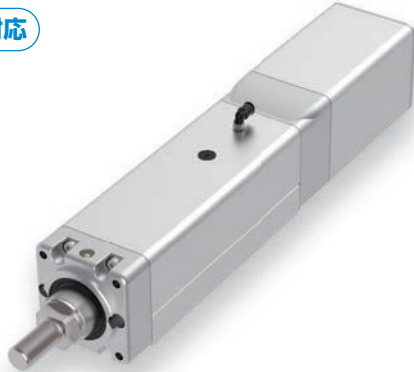
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	700:700mm (50mm毎)	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6SW] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



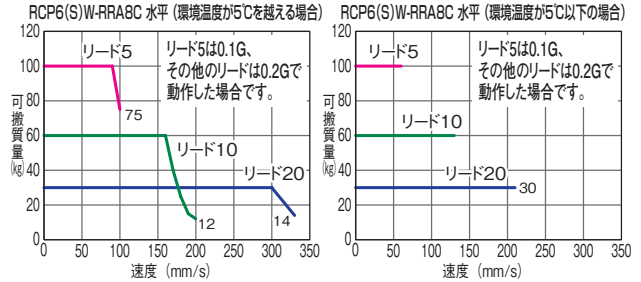
- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
 (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、236ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 (5) RCP6SW(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
 (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
 (7) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。



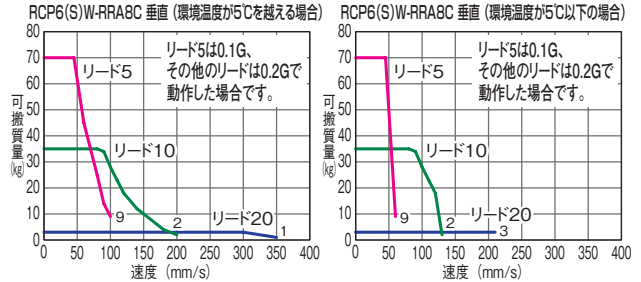
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

PCON接続



PCON接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)①	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA8C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	3	500	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA8C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	35	1000	
RCP6(S)W-RRA8C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20	280 [210]	350<330> [210]		320 [210]	280 [210]	240 [210]	220 [210]
10		200 [130]	180 [130]	160 [130]	140 [130]	120 [120]	110 [110]
5		100 [60]	90 [60]	80 [60]	70 [60]	60 [60]	55 [55]

< >内は垂直使用の場合です。
 【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※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。
 ※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-RRA4R

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 45mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RRA4R	タイプ	WA	エンコーダ種類	35P	リード	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	ストローク	50:50mm ? 400:400mm (50mm毎)	適応コントローラ/I/Oタイプ	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	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 ※ モーター折返し方向は、 MTの記号を必ず ご記入ください。
------	-------	-----	----	---------	-----	-----	--------------------------------	-------	-----------------------------------	-----------------	---	-------	--	-------	---

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



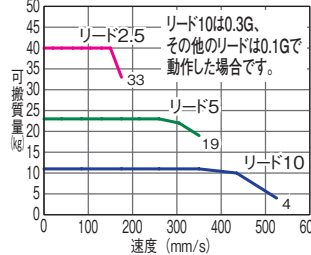
- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度と速度により可搬質量は変化します。詳細は、237ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

■速度と可搬質量の相関図

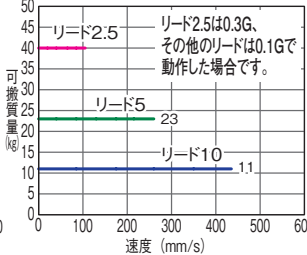
環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-RRA4R 水平 (環境温度が5℃を越える場合)

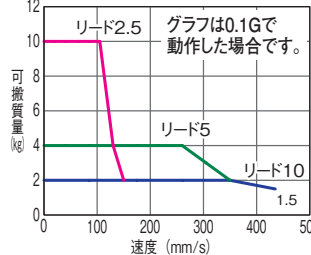


RCP6(S)W-RRA4R 水平 (環境温度が5℃以下の場合)

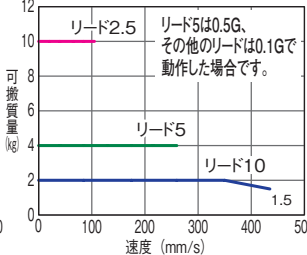


高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-RRA4R 垂直 (環境温度が5℃を越える場合)



RCP6(S)W-RRA4R 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度 (単位は mm/s)		
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)			リード (mm)	50~350 (50mm毎)	400
RCP6(S)W-RRA4R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11	2	77	50~400 (50mm毎)	10	525<435> [435]	
RCP6(S)W-RRA4R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	23	4	155	50~400 (50mm毎)	5	350 [260]	340 [260]
RCP6(S)W-RRA4R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	50~400 (50mm毎)	2.5	175<150> [105]	170<150> [105]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
モータ上折返し仕様	MT	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットパー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-RRA6R

防塵・防滴仕様
 バッテリーレスアプン
 モーターユニット型
 モーター折返し
 本体幅 65mm
 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	RRA6R	タイプ	WA	エンコーダ種類	42P	モーター種類	パルスモーター	リード	12:12mm 6:6mm 3:3mm	ストローク	50:50mm ? 400:400mm (50mm毎)	適応コントローラ/I/Oタイプ	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	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 ※モーター折返し方向は、 MTの記号を必ず ご記入ください。
------	-------	-----	----	---------	-----	--------	---------	-----	---------------------------	-------	-----------------------------------	-----------------	---	-------	--	-------	--

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

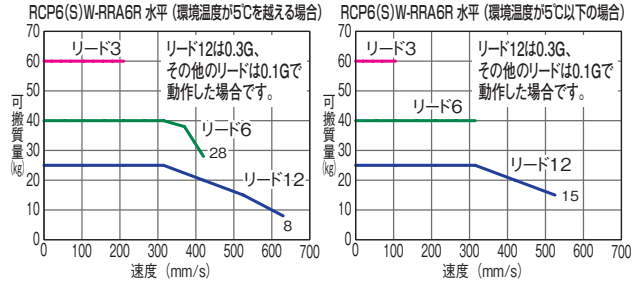


- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、237ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

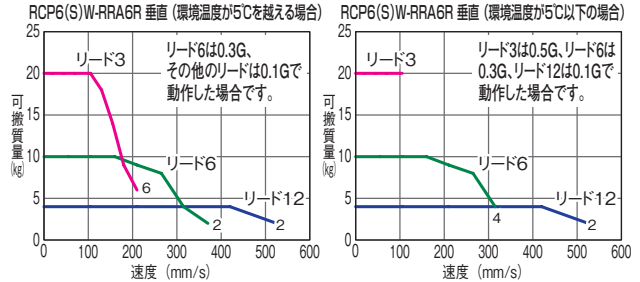
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA6R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	25	4	93	50~400 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA6R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	40	10	185	
RCP6(S)W-RRA6R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	60	20	370	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	630<525>[525]
6	420<370>[315]
3	210[105]

<>内は垂直使用の場合です。
 【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
モータ上折返し仕様	MT	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットパー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
 ※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-RRA7R

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モーターユニット型
- モーター折返し
- 本体幅 78mm
- 24Vパルスモーター

■型式項目	□	—	RRA7R	—	WA	—	56P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モーター種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ/I/Oタイプ	—	ケーブル長	—	オプション
	RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵				WA:バッテリーレスアプン		56P:パルスモーター 56□サイズ		16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)		[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※ モーター折返し方向は、 MTの記号を必ず ご記入ください。

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

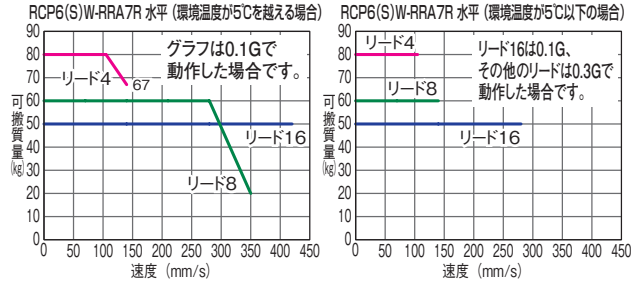


- POINT**
選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、238ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

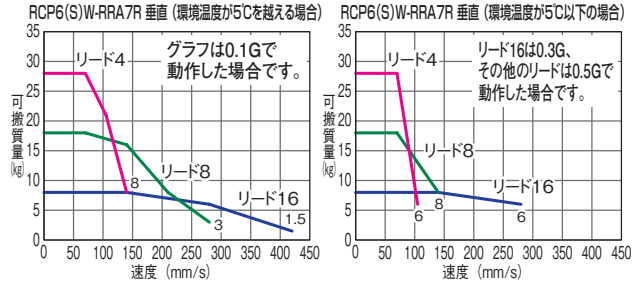
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA7R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	8	273	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA7R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	60	18	547	
RCP6(S)W-RRA7R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	80	28	1094	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	420【280】
8	350<280>【140】
4	140【105】

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
フット金具	FT	→ P199	-
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P197	-
先端アダプタ(離ねじ)	NFA	→ P201	-
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P201	-
モーター上折返し仕様	MT	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー	NTB	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	X16 (16m) ~ X18 (18m)	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
ロボットケーブル	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-RRA8R

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モーターユニット型
- モーター折返し
- 本体幅 85mm
- 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ?	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は19ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

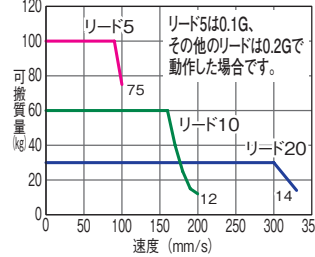
- POINT** 選定上の注意
- (1) 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10、20が加速度0.2Gです。
 - (2) アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、238ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
 - (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、243ページのグラフをご参照ください。
 - (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - (5) RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - (6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
 - (7) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。

■速度と可搬質量の相関図

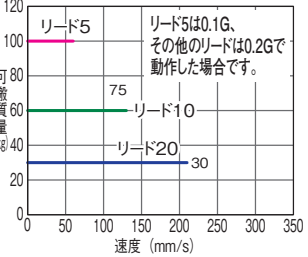
環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

PCON接続

RCP6(S)W-RRA8R 水平 (環境温度が5℃を越える場合)

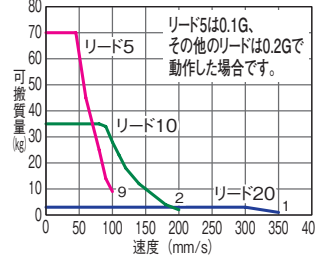


RCP6(S)W-RRA8R 水平 (環境温度が5℃以下の場合)

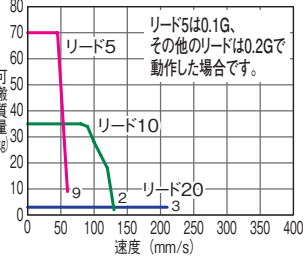


PCON接続

RCP6(S)W-RRA8R 垂直 (環境温度が5℃を越える場合)



RCP6(S)W-RRA8R 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg) (注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-RRA8R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	3	500	50~700 (50mm毎)
RCP6(S)W-RRA8R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	35	1000	
RCP6(S)W-RRA8R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	70	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	最高速度						
	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20	280 [210]	350<330> [210]		320 [210]	280 [210]	240 [210]	220 [210]
10		200 [130]	180 [130]	160 [130]	140 [130]	120 [120]	110 [110]
5		100 [60]	90 [60]	80 [60]	70 [60]	60 [60]	55 [55]

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
先端アダプタ (離ねじ)	NFA	→ P201	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※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。

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm
ロッド不回転精度 ※	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	243ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529 / JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露なきこと)

※無負荷時のロッド回転方向変位角です。

RCP6(S)W-WRA10C

防塵・防滴仕様 バッテリーレスアプン モーターユニット型 モーターストレート 本体幅 100mm 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WRA10C	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。

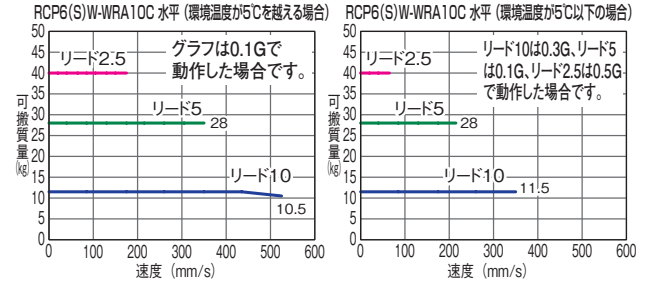


- POINT** 選定上の注意
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
 - アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、239ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
 - ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵のRCP6SWIにはティ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。

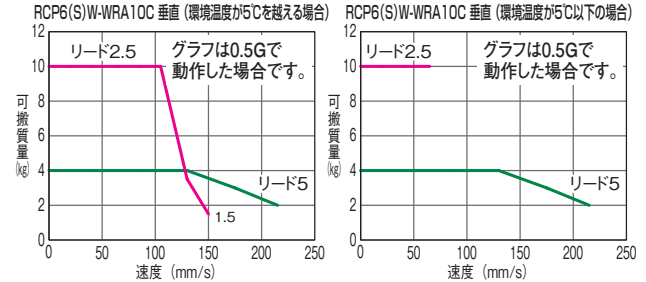
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA10C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11.5	-	77	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA10C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	28	4	155	
RCP6(S)W-WRA10C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
	10	525 [350]	290
5	350 <215> [215]	215	215
2.5	175 <150> [65]	145 [65]	120 [65]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	X16 (16m) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA12C

防塵・防滴仕様
 バッテリーレスアプン
 モーターユニット型
 モーターストレート
 本体幅 120mm
 24Vパルスモーター

■型式項目

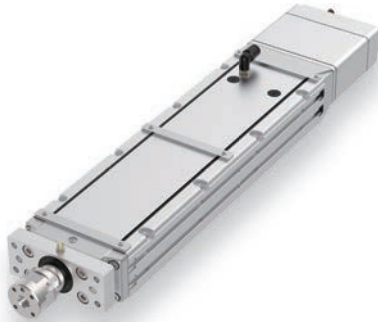
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6W] P3:PCON MCON MSEL P5:RCM-P6PC [RCP6SW] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



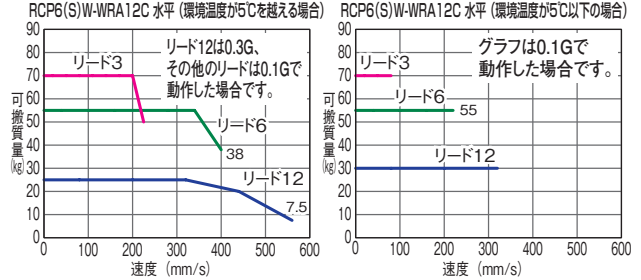
- (1) 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- (2) アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、239ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- (3) ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- (5) RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (7) コントローラ内蔵のRCP6SWI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。



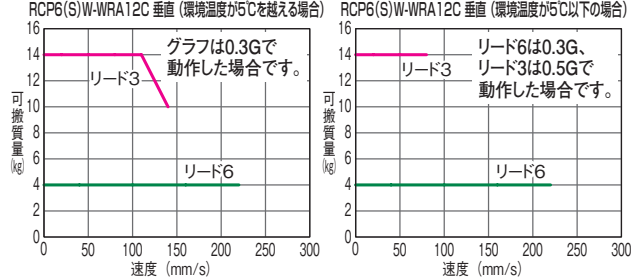
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA12C-WA-42P-12-①-②-③-④	12	30	-	93	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA12C-WA-42P-6-①-②-③-④	6	55	4	185	
RCP6(S)W-WRA12C-WA-42P-3-①-②-③-④	3	70	14	370	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	最高速度		
	50~400 (50mm毎)	450	500
12	560 [320]		
6	400 <220> [220]	375 <220> [220]	375 <220> [220]
3	225 <140> [80]	220 <140> [80]	185 <140> [80]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

<>内は垂直使用の場合です。
【】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	X16 (16m) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※アクチュエーターケーブルとアクチュエータ・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。
 ※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA14C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅 140mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

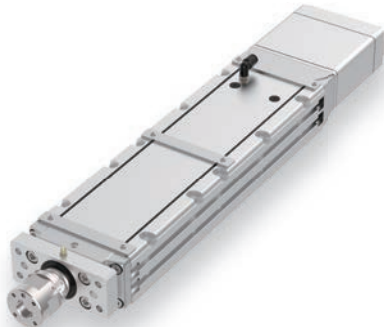
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



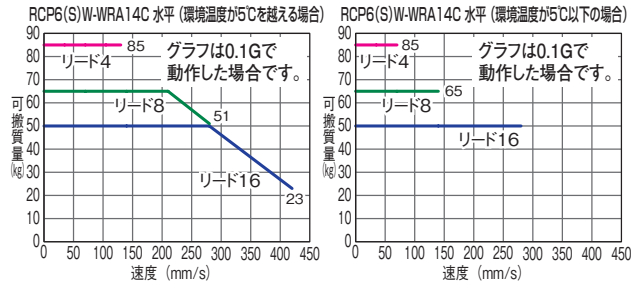
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスベックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、240ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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RCP6SWI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。



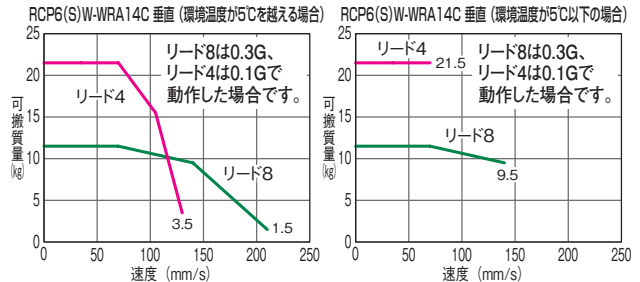
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	ストローク (mm)	リード (mm)	50~600 (50mm毎)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)				
RCP6(S)W-WRA14C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	-	273	50~600 (50mm毎)	16	420【280】
RCP6(S)W-WRA14C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	65	11.5	547	50~600 (50mm毎)	8	280<210>【140】
RCP6(S)W-WRA14C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	85	21.5	1094	50~600 (50mm毎)	4	130【70】

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	RCP6W P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-
		-	-	-

※アクチュエーターケーブルとアクチュエータ・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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA16C

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーターストレート | 本体幅160mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

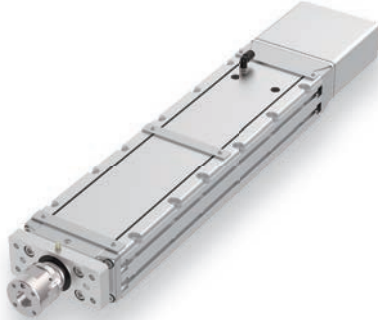
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WRA16C	WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモーター 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6SW] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が心速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、240ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)は、デューティ70%以下で運転してください。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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RCP6SWI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。

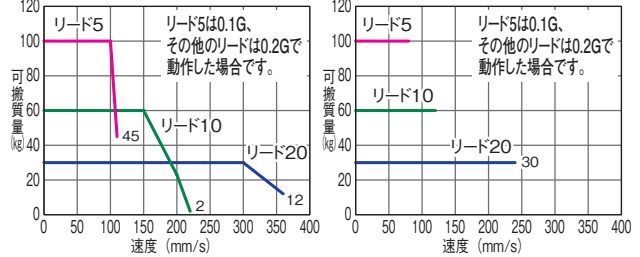


速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

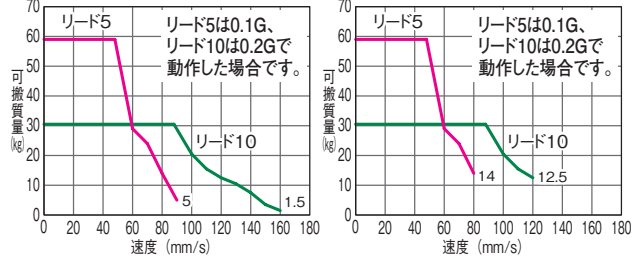
PCON接続

RCP6(S)W-WRA16C 水平 (環境温度が5℃を越える場合) | RCP6(S)W-WRA16C 水平 (環境温度が5℃以下の場合)



PCON接続

RCP6(S)W-WRA16C 垂直 (環境温度が5℃を越える場合) | RCP6(S)W-WRA16C 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg) [注1]	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA16C-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	500	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA16C-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	30.5	1000	
RCP6(S)W-WRA16C-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	59	2000	

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	最高速度 (mm/s)								
	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20	280 [240]	360 [240]	340 [240]	295 [240]	260 [240]	225 [225]	200 [200]	180 [180]	
10	220 <160> [120]	195 <160> [120]	165 <160> [120]	145 [120]	125 [120]	110 [110]	100 [100]	90 [90]	
5	110 <90> [80]	95 <90> [80]	80 [80]	70 [70]	60 [60]	55 [55]	50 [50]	45 [45]	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ45mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA10R

防塵・防滴仕様
 バッテリーレスアプン
 モーターユニット型
 モーター折返し
 本体幅 100mm
 24Vパルスモーター

■型式項目

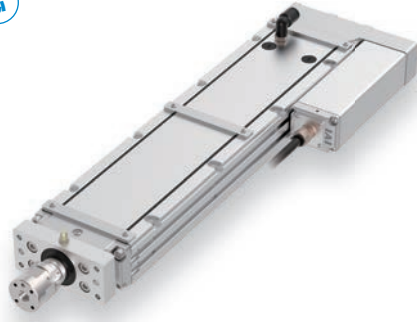
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WRA10R	WA:バッテリーレスアプン	35P:パルスモータ 35□サイズ	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [RCP6SW] SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 * モーター折返し方向は、ML/MR いずれかの記号を必ずご記入ください。

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



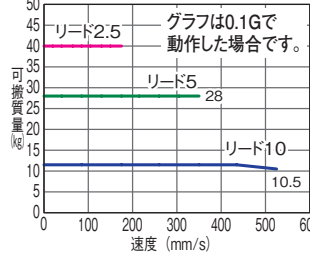
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、241ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵のRCP6SWIにはティーチングツールを接続するポートがありません。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。

■速度と可搬質量の相関図

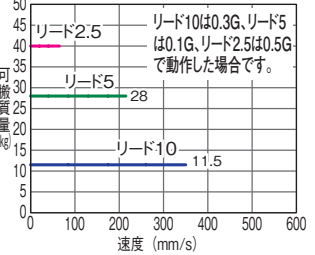
環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-WRA10R 水平 (環境温度が5℃を越える場合)

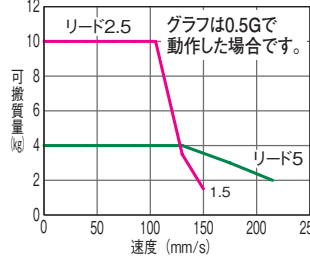


RCP6(S)W-WRA10R 水平 (環境温度が5℃以下の場合)

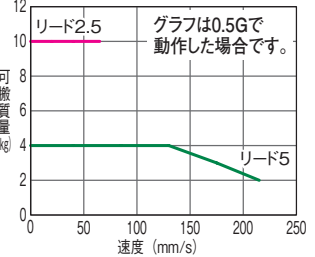


高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続

RCP6(S)W-WRA10R 垂直 (環境温度が5℃を越える場合)



RCP6(S)W-WRA10R 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA10R-WA-35P-10-①-②-③-④	10	11.5	-	77	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA10R-WA-35P-5-①-②-③-④	5	28	4	155	
RCP6(S)W-WRA10R-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	10	310	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	最高速度		
	50~400 (50mm毎)	450	500
10	525 [350]	290	240
5	350 <215> [215]	215	215
2.5	175 <150> [65]	145 [65]	120 [65]

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
 ※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA12R

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 120mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	42P:パルスモーター 42□サイズ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm ? 500:500mm (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※ モーター折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

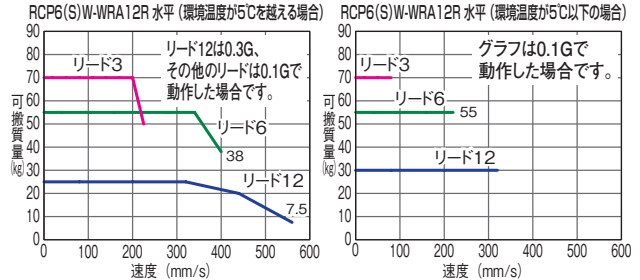
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、241ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デュエティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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RCP6SWI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。



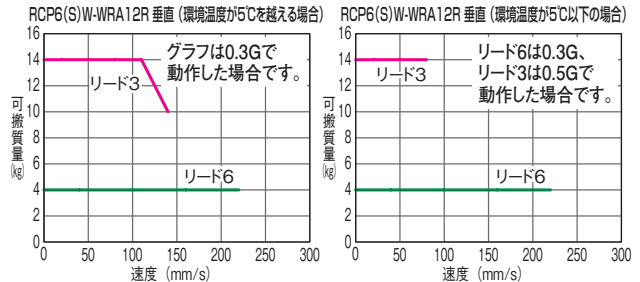
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA12R-WA-42P-12-①-②-③-④	12	30	-	93	50~500 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA12R-WA-42P-6-①-②-③-④	6	55	4	185	
RCP6(S)W-WRA12R-WA-42P-3-①-②-③-④	3	70	14	370	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
12	560 [320]		
6	400 <220> [220]	375 <220> [220]	
3	225 <140> [80]	220 <140> [80]	185 <140> [80]

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
長さ指定	X16 (16m) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

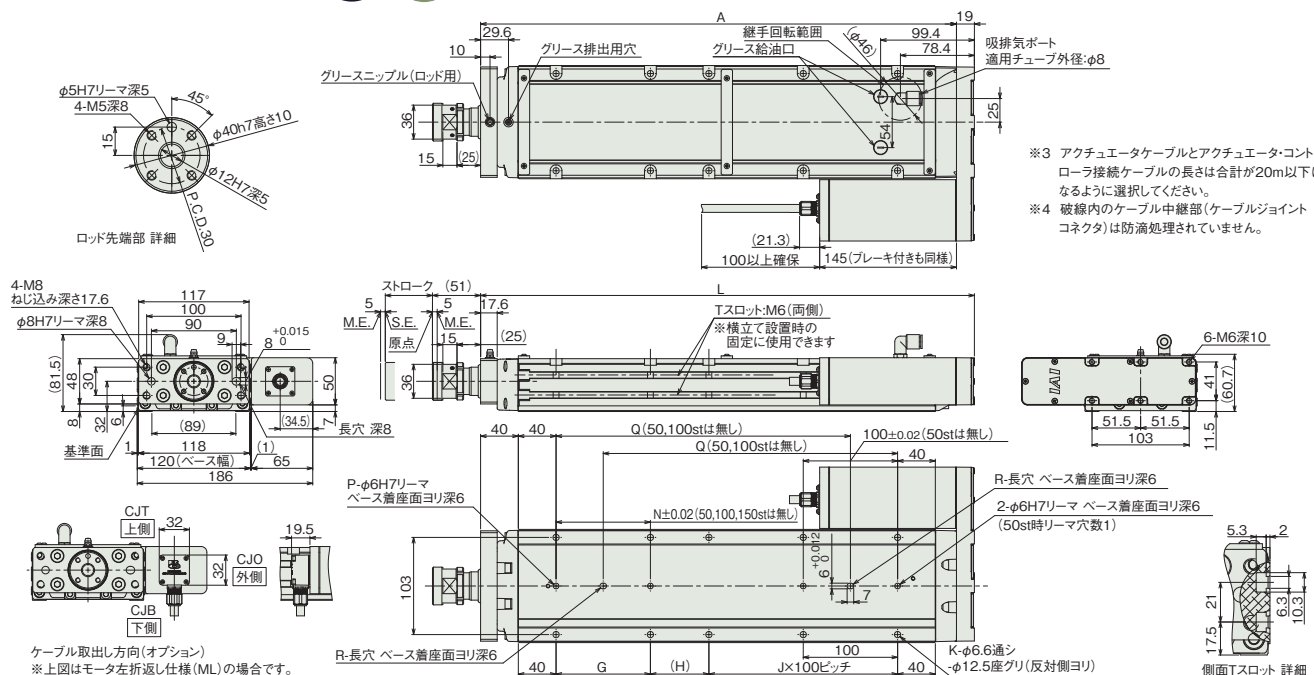
項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

寸法図

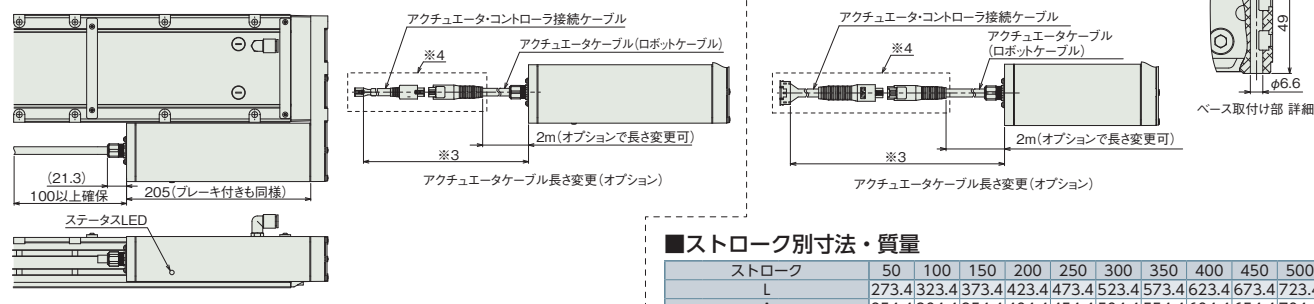
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



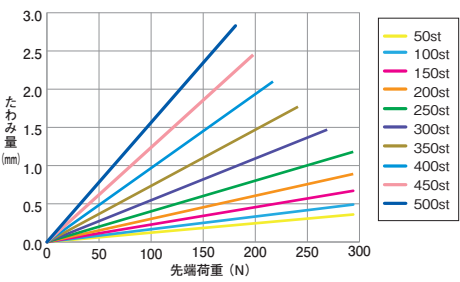
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.:メカニカルエンド S.E.:ストロークエンド
- ※2 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
- ※3 アクチュエータケーブルとアクチュエータコントローラ接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。



■RCP6SW-WRA12R



■RCP6(S)W-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



※各部の材質は254ページをご参照ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	273.4	323.4	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4	673.4	723.4
A	254.4	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
G	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
H	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
J	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
K	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
N	-	-	-	100	100	100	100	100	100	100
P	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
Q	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
R	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
ロッド先端静的許容荷重(N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000 km	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
5000 km	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
質量(kg)	5.4	6.0	6.7	7.3	8.0	8.6	9.3	9.9	10.6	11.2
RCP6W	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7	11.3
RCP6SW	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7	11.3

②適応コントローラ

RCP6シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。RCP6Sシリーズの内蔵コントローラについては、271ページをご参照ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●選択	●選択	-	DeviceNet	512	-	→P255
PCON-CYB/PLB/POB		1		●選択	●選択	-	CC-Link	64	-	→総合カタログ2017参照
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			EtherCAT	256	-	→総合カタログ2017参照
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	EtherNet/IP	256	-	→総合カタログ2017参照
MSEL-PC/PG		4		単相AC 100~230V	-	-	●	CompoNet	30000	-
RCM-P6PC		1	RCP6Sゲートウェイのシステム内でご使用いただけます。			-	SCSNET/H	768	-	→P279

※MCONは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能。高出力有効時の最大接続可能軸数はC:4, LC:3です。

RCP6(S)W-WRA14R

防塵・防滴仕様 | バッテリーレスアプン | モーターユニット型 | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵	WA	WA:バッテリーレスアプン	56P:パルスモーター 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? (50mm毎)	[RCP6W] P3: PCON MCON MSEL P5: RCM-P6PC [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 ※モーター折返し方向は、 ML/MRいずれかの 記号を必ずご記入 ください。

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立で天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

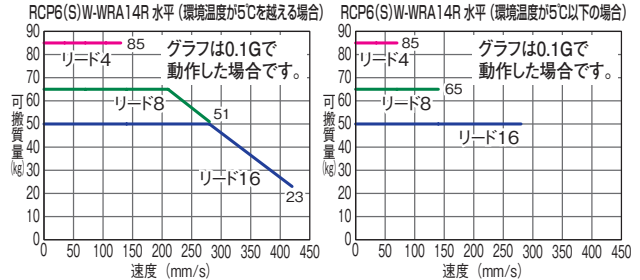
- 加減速度の上限は水平1G、垂直0.5Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、242ページの選定の目安(速度・加速度別可搬質量表)をご参照ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、246ページのグラフをご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW(コントローラ内蔵)のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は、247ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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RCP6SWI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。



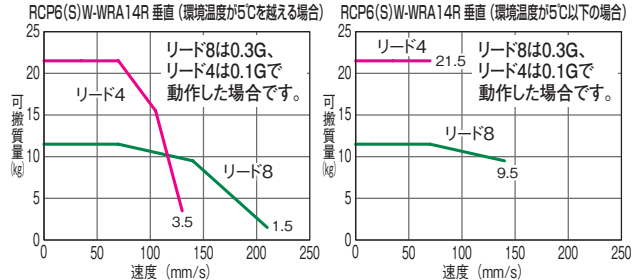
■速度と可搬質量の相関図

環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



高出力有効 PCON・MCON・MSEL接続



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)	リード (mm)	50~600 (50mm毎)
		水平(kg)(注1)	垂直(kg)				
RCP6(S)W-WRA14R-WA-56P-16-①-②-③-④	16	50	-	273	50~600 (50mm毎)	16	420【280】
RCP6(S)W-WRA14R-WA-56P-8-①-②-③-④	8	65	11.5	547	50~600 (50mm毎)	8	280<210>【140】
RCP6(S)W-WRA14R-WA-56P-4-①-②-③-④	4	85	21.5	1094	50~600 (50mm毎)	4	130【70】

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

④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	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
モーター左折返し仕様	ML	→ P201	-
モーター右折返し仕様	MR	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P204)」をご確認ください。

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		P3	P5	RCP6SW SE
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) ~ X18 (18m)	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-

※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。
※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)

RCP6(S)W-WRA16R

- 防塵・防滴仕様
- バッテリーレスアプン
- モータユニット型
- モータ折返し
- 本体幅 160mm
- 24Vパルスモータ

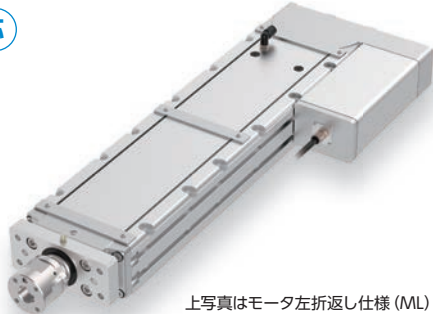
型式項目	□	— WRA16R —	WA	— 60P —	□	□	□	□	□	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
	RCP6W:コントローラ別置 RCP6SW:コントローラ内蔵		WA:バッテリーレスアプン	60P:パルスモータ 60□サイズ	20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm ? 800:800mm (50mm毎)	[RCP6W] P4:PCON- CFB/CGFB [RCP6SW] SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※モータ折返し方向は、 ML/MR いずれかの 記号を必ずご記入 ください。	

※型式項目の内容は20ページをご参照ください。

ラジアル荷重対応



※垂直・横立て・天井吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。



上写真はモータ左折返し仕様 (ML) です。

- 加減速度の上限はリード5が0.1G、リード10,20が加速度0.2Gです。
- アクチュエータスペックの可搬質量は最大値を表示していますが、加速度や速度により可搬質量は変化します。詳細は、242ページの選定の目安 (速度・加速度別可搬質量表) をご参照ください。
- ラジアルシリンダ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、246ページのグラフをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は、205ページをご参照ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
- リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は、206ページをご確認ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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RCP6SWI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。

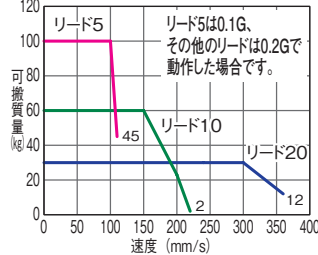


速度と可搬質量の相関図

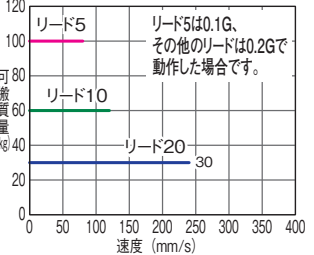
環境温度が5℃以下の場合、5℃を越える場合に比べて速度が低下します。

PCON接続

RCP6(S)W-WRA16R 水平 (環境温度が5℃を越える場合)

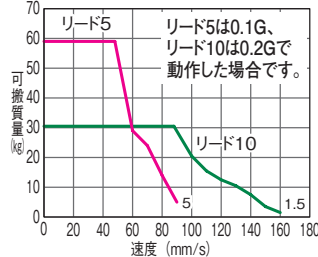


RCP6(S)W-WRA16R 水平 (環境温度が5℃以下の場合)

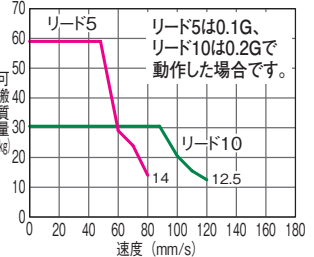


PCON接続

RCP6(S)W-WRA16R 垂直 (環境温度が5℃を越える場合)



RCP6(S)W-WRA16R 垂直 (環境温度が5℃以下の場合)



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合の可搬質量です。

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
RCP6(S)W-WRA16R-WA-60P-20-①-②-③-④	20	30	-	500	50~800 (50mm毎)
RCP6(S)W-WRA16R-WA-60P-10-①-②-③-④	10	60	30.5	1000	
RCP6(S)W-WRA16R-WA-60P-5-①-②-③-④	5	100	59	2000	

記号説明 ①ストローク ②適応コントローラ/I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード (mm)	最高速度 (mm/s)								
	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20	280 [240]	360 [240]	340 [240]	295 [240]	260 [240]	225 [225]	200 [200]	180 [180]	
10	220 <160> [120]	195 <160> [120]	165 <160> [120]	145 [120]	125 [120]	110 [110]	100 [100]	90 [90]	
5	110 <90> [80]	95 <90> [80]	80 [80]	70 [70]	60 [60]	55 [55]	50 [50]	45 [45]	

< >内は垂直使用の場合です。
【 】内は環境温度5℃以下の場合です。

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格		①ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW
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)	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-

※アクチュエータケーブルとアクチュエータ・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。

※保守用のケーブルは267、283ページをご参照ください。

④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
アクチュエータケーブル長2m	指定なし	→ P197	-
アクチュエータケーブル長5m	AC5	→ P197	-
アクチュエータケーブル長10m	AC10	→ P197	-
アクチュエータケーブル長15m	AC15	→ P197	-
ブレーキ	B	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	→ P197	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	→ P197	-
フランジ	FL	→ P198	-
モータ左折返し仕様	ML	→ P201	-
モータ右折返し仕様	MR	→ P201	-
原点逆仕様	NM	→ P202	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	→ P202	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	→ P202	-

※オプション選択時は必ず「選定上の注意 (P204)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ45mm
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	246ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
保護構造	IP65 (IEC 60529/JIS C 0920)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)

RCP6シリーズ オプション

ブレーキ

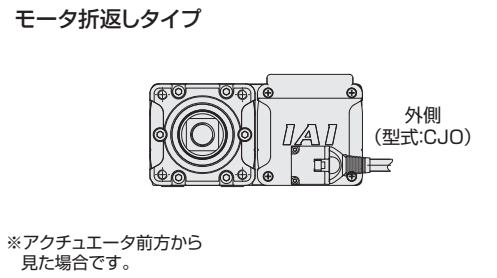
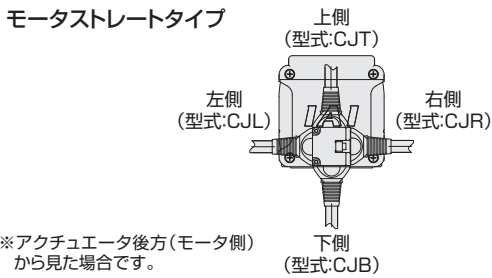
型式 B 対象機種 全機種

説明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダやロッド、テーブルが落下して取り付け物等を破損しないための保持機構です。

ケーブル取出し方向変更

型式 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO 対象機種 全機種

説明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取付方向を上下左右に変更することができます。

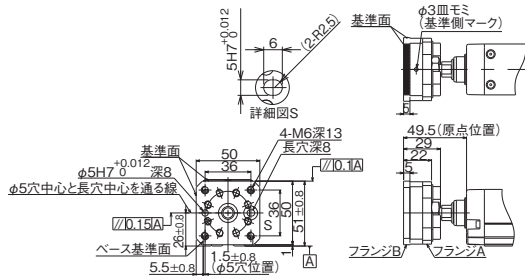


先端アダプタ (フランジ)

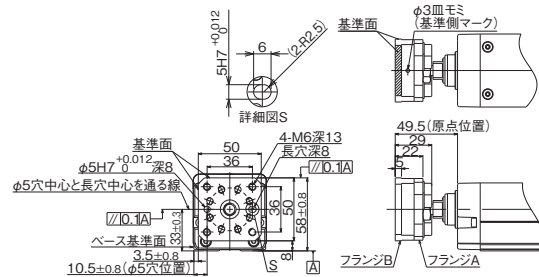
型式 FFA 対象機種 RCP6(S)-RRA4□/RRA6□/RRA7□

説明 ロッド先端に治具等をボルト4本で取り付けるためのアダプタです。

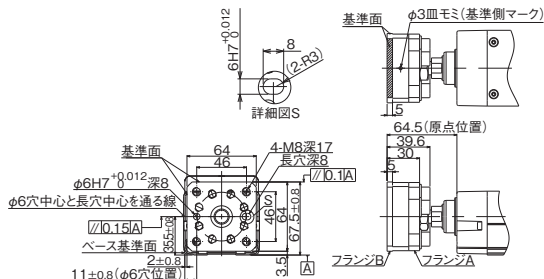
RCP6(S)-RRA4□
単品型式 RCP6-FFA-RRA4



RCP6(S)-RRA6□
単品型式 RCP6-FFA-RRA6



RCP6(S)-RRA7□
単品型式 RCP6-FFA-RRA7



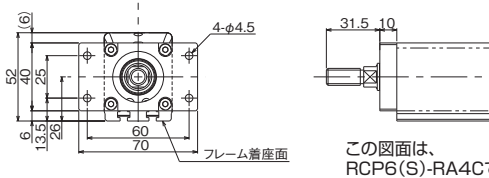
フランジ

型式 **FL** 対象機種 RCP6(S)-RA4□/RA6□/RA7□/RA8□/RAA4□/RAA6□/RAA7□/RAA8□/WR10□/WR12□/WR14□/WR16□

説明 アクチュエータ本体側よりボルトで固定するための金具です。 ※選定上の注意(P196)を必ずご確認ください。

RCP6(S)-RA4□
単品型式 RCP6-FL-RA4

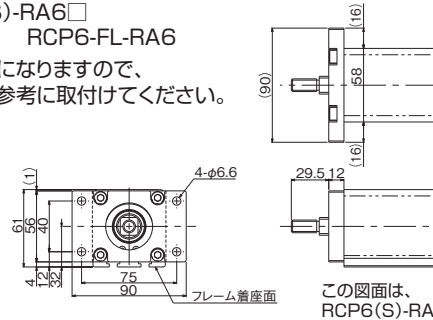
※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



この図面は、
RCP6(S)-RA4Cです。

RCP6(S)-RA6□
単品型式 RCP6-FL-RA6

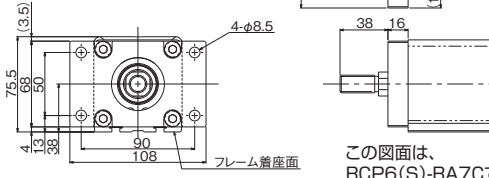
※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



この図面は、
RCP6(S)-RA6Cです。

RCP6(S)-RA7□
単品型式 RCP6-FL-RA7

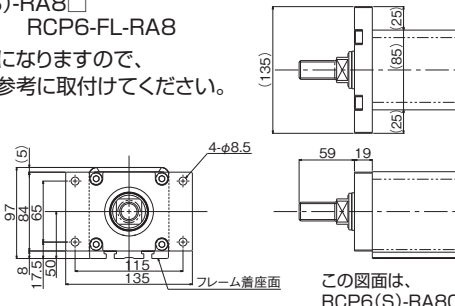
※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



この図面は、
RCP6(S)-RA7Cです。

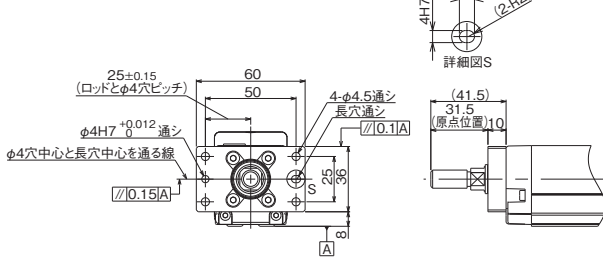
RCP6(S)-RA8□
単品型式 RCP6-FL-RA8

※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。

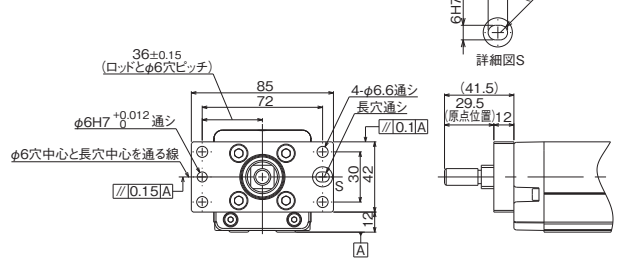


この図面は、
RCP6(S)-RA8Cです。

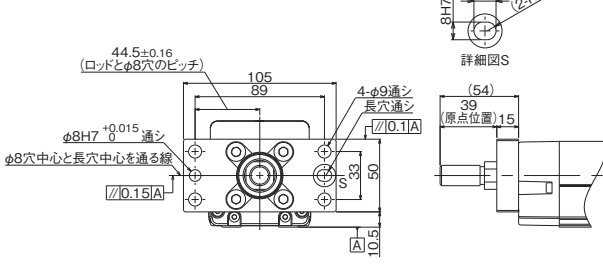
RCP6(S)-RAA4□
単品型式 RCP6-FL-RAA4



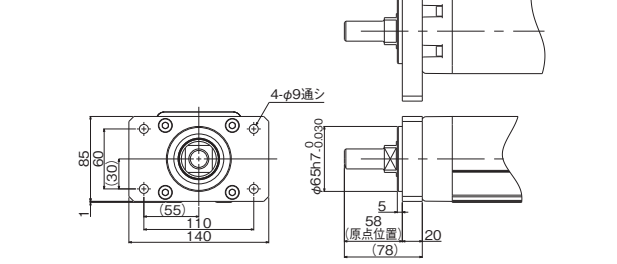
RCP6(S)-RAA6□
単品型式 RCP6-FL-RAA6



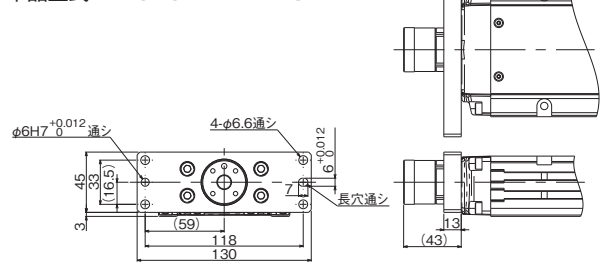
RCP6(S)-RAA7□
単品型式 RCP6-FL-RAA7



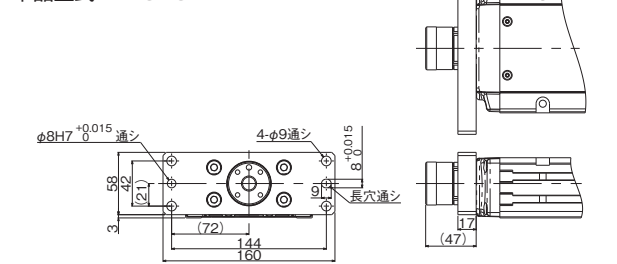
RCP6(S)-RAA8□
単品型式 RCP6-FL-RAA8



RCP6(S)-WR10□
単品型式 RCP6-FL-WR10



RCP6(S)-WR12□
単品型式 RCP6-FL-WR12



- 前付
- スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- ロッドタイプ
- ラジアルシリンドラタイプ
- ワイドラジアルシリンドラタイプ
- テーブルタイプ
- クリーン仕様スライダタイプ
- ワイドスライダタイプ
- クリーン仕様ワイドスライダタイプ
- 防塵防滴仕様ロッドタイプ
- 防塵防滴仕様ラジアルシリンドラタイプ
- 防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラタイプ
- オプション
- 技術資料
- コントローラー

前付

スライダタイプ

ワイド
スライダータイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
スリンダタイプ

ワイド
ラジアルスリンダタイプ

テーブル
タイプ

クリーン仕様
スライダタイプ

クリーン仕様
スライダタイプ

防塵防滴仕様
ロッドタイプ

防塵防滴仕様
ラジアルスリンダタイプ

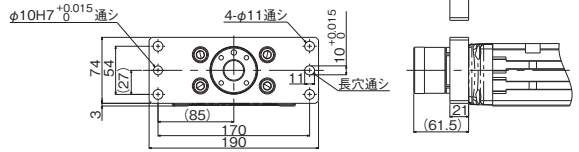
防塵防滴仕様
ワイドラジアルスリンダタイプ

オプション

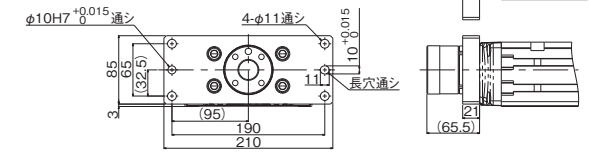
技術資料

コントローラー

RCP6(S)-WRA14□
単品型式 RCP6-FL-WRA14



RCP6(S)-WRA16□
単品型式 RCP6-FL-WRA16

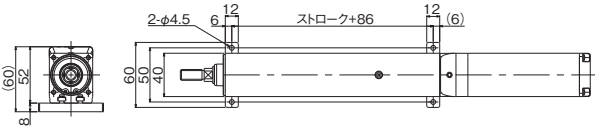


フート金具

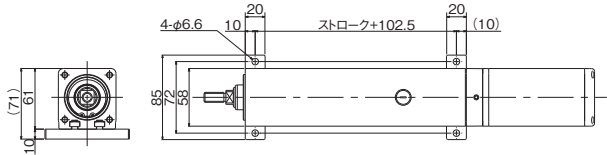
型式 **FT** 対象機種 RCP6(S)-RA4□/RA6□/RA7□/RA8□

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けてください。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※ フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照ください。

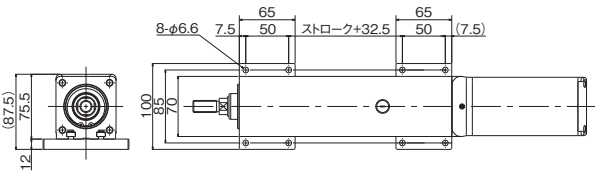
RCP6(S)-RA4C
単品型式 RCP6-FT-RA4C



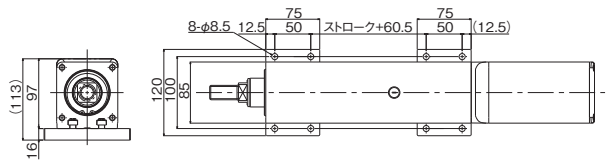
RCP6(S)-RA6C
単品型式 RCP6-FT-RA6C



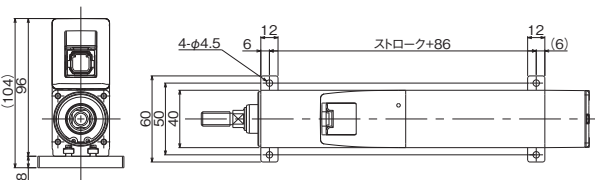
RCP6(S)-RA7C
単品型式 RCP6-FT-RA7C



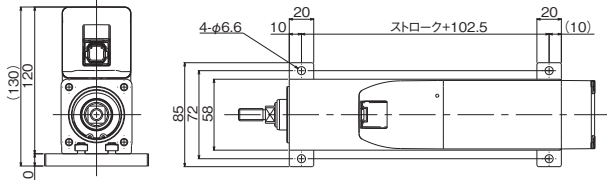
RCP6(S)-RA8C
単品型式 RCP6-FT-RA8C



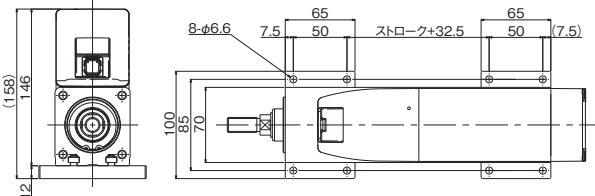
RCP6(S)-RA4R
単品型式 RCP6-FT-RA4R-1 (モータ上折返し用)



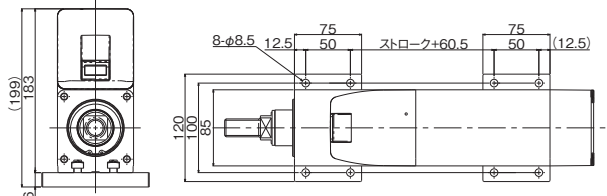
RCP6(S)-RA6R
単品型式 RCP6-FT-RA6R-1 (モータ上折返し用)



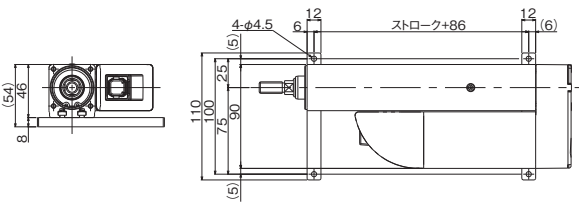
RCP6(S)-RA7R
単品型式 RCP6-FT-RA7R-1 (モータ上折返し用)



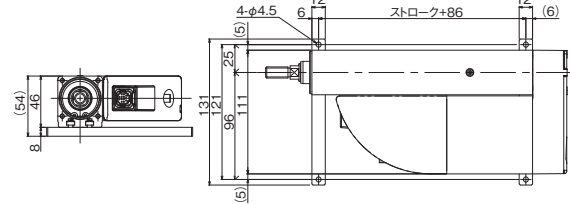
RCP6(S)-RA8R
単品型式 RCP6-FT-RA8R-1 (モータ上折返し用)



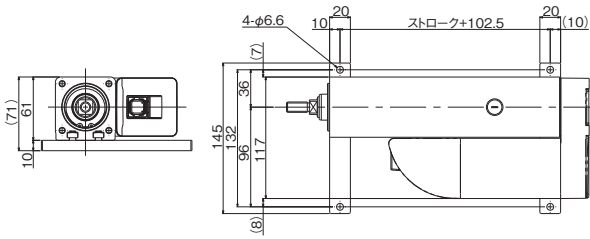
RCP6(S)-RA4R
単品型式 RCP6-FT-RA4R-2(モータ右/左折返し用)



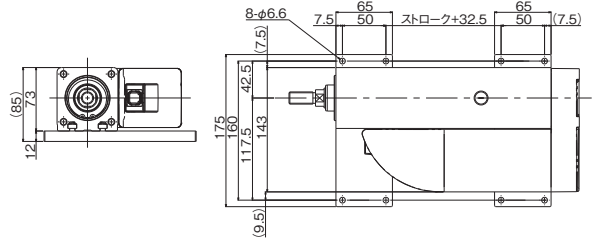
RCP6(S)-RA4R
単品型式 RCP6-FT-RA4R-3(モータ右/左折返し用)



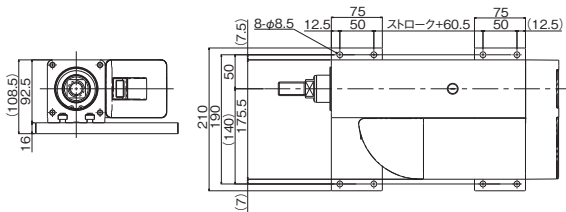
RCP6(S)-RA6R
単品型式 RCP6-FT-RA6R-2(モータ右/左折返し用)



RCP6(S)-RA7R
単品型式 RCP6-FT-RA7R-2(モータ右/左折返し用)



RCP6(S)-RA8R
単品型式 RCP6-FT-RA8R-2(モータ右/左折返し用)



高精度仕様

型式 **HPR** 対象機種 RCP6(S)/RCP6(S)CR-SA□C/WSA□C

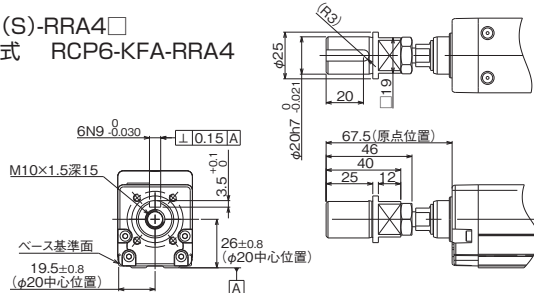
説明 RCP6(S)/RCP6(S)CRのスライダタイプ、ワイドスライダタイプの標準仕様は、繰返し位置決め精度が±0.01mmです。このオプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。 ※リード12mm以下のみ指定可能です。

先端アダプタ(キー溝)

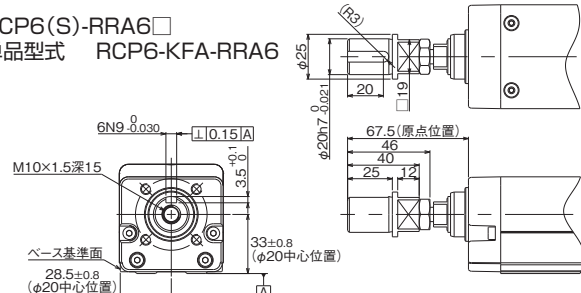
型式 **KFA** 対象機種 RCP6(S)-RRA4□/RRA6□/RRA7□

説明 ロッド先端に治具等をボルト1本と平行キーで取り付けるためのアダプタです。

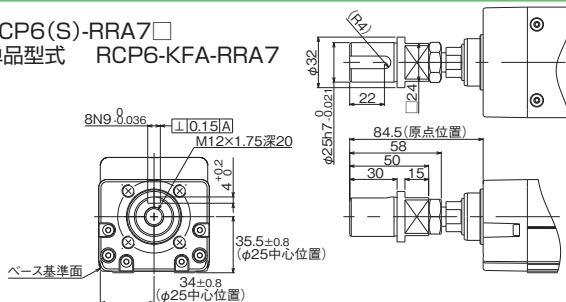
RCP6(S)-RRA4□
単品型式 RCP6-KFA-RRA4



RCP6(S)-RRA6□
単品型式 RCP6-KFA-RRA6



RCP6(S)-RRA7□
単品型式 RCP6-KFA-RRA7



前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

クリーン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

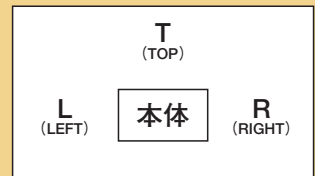
コントローラ

モータ折返し方向

型式 **ML / MR / MT**

対象機種 RCP6(S)-SA□R/WSA□R/RA□R/RA□R/RA□R/RA□R/RA□R/TA□R

説明 モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。
モータ側から見て左側折返しがML、右側折返しがMR、上側折返しがMTです。

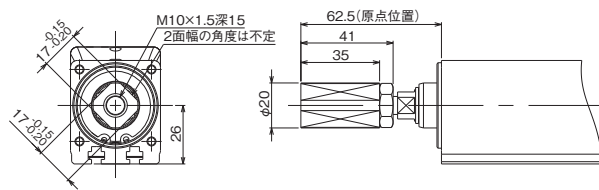


先端アダプタ (雌ねじ)

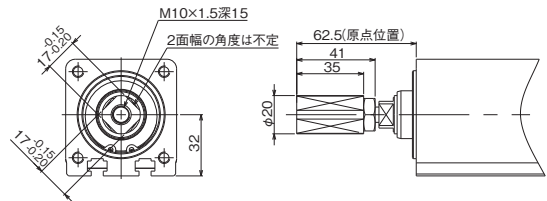
型式 **NFA** 対象機種 RCP6(S)-RA4□/RA6□/RA7□/RA8□/RAA4□/RAA6□/RAA7□/RAA8□

説明 ロッド先端に治具等をボルト1本で取り付けるためのアダプタです。

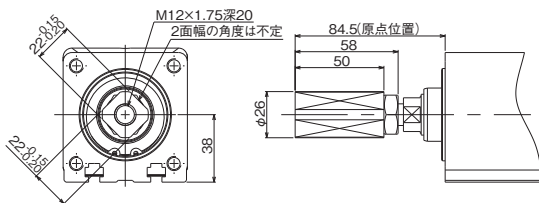
RCP6(S)-RA4□
単品型式 RCP6-NFA-RA4



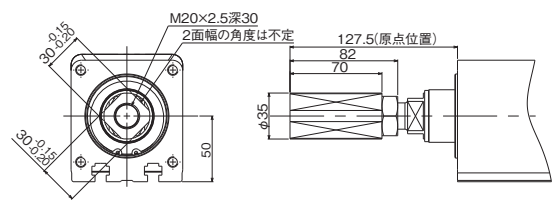
RCP6(S)-RA6□
単品型式 RCP6-NFA-RA6



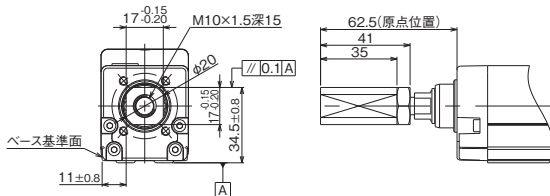
RCP6(S)-RA7□
単品型式 RCP6-NFA-RA7



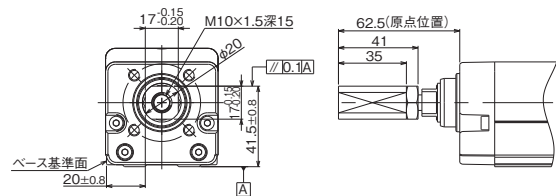
RCP6(S)-RA8□
単品型式 RCP6-NFA-RA8



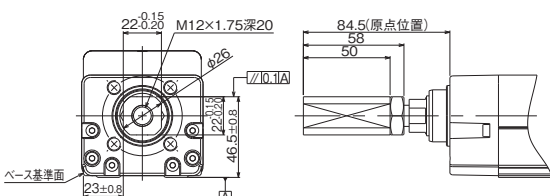
RCP6(S)-RAA4□
単品型式 RCP6-NFA-RAA4



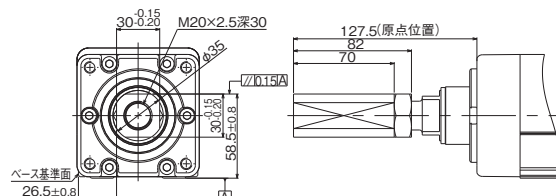
RCP6(S)-RAA6□
単品型式 RCP6-NFA-RAA6



RCP6(S)-RAA7□
単品型式 RCP6-NFA-RAA7



RCP6(S)-RAA8□
単品型式 RCP6-NFA-RAA8

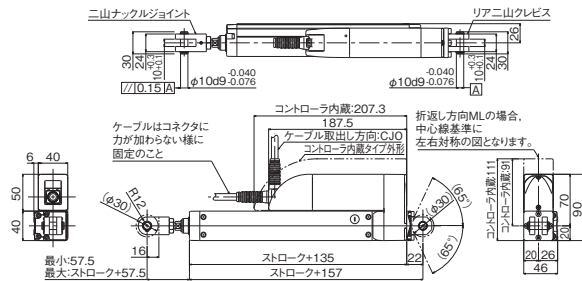


ナックルジョイント

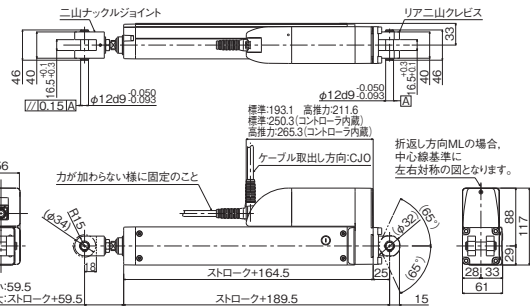
型式 **NJ** 対象機種 RCP6(S)-RRA□R

説明 クレビスやトラニオン金具を使用する際、アクチュエータのロッド先端の動きに自由度(回転)を持たせる為の金具です。
 ※RCP6(S)のラジアルシリンダのナックルジョイントとクレビス金具は付属品です。図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。

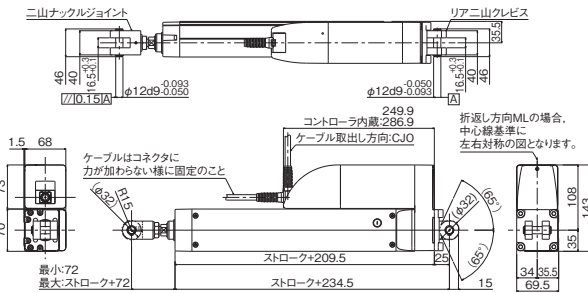
RCP6(S)-RRA4R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA4R



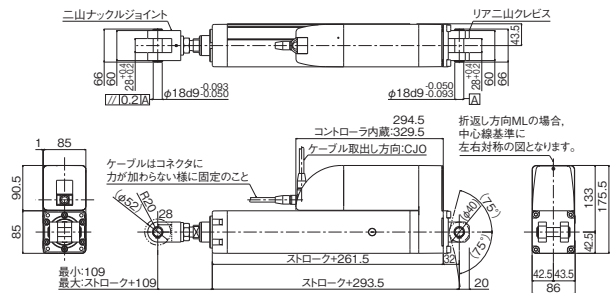
RCP6(S)-RRA6R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA6R



RCP6(S)-RRA7R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA7R



RCP6(S)-RRA8R
 単品型式 RCP6-NJ-RRA8R



原点逆仕様

型式 **NM** 対象機種 全機種

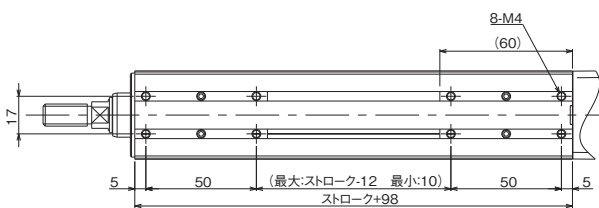
説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド・テーブル共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となる場合があります)

Tスロットナットバー

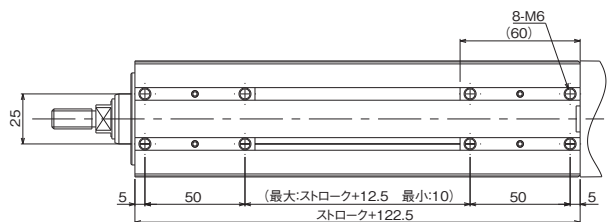
型式 **NTB / NTBL / NTBR** 対象機種 RCP6(S)-RA4□/RA6□/RA7□/RA8□/RA10□/RA12□/RA14□/RA16□

説明 アクチュエータのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にタップ穴があります。NTBLはモータ側から見て左側に挿入され、NTBRはモータ側から見て右側に挿入されます。
 ※ロッドタイプ(RA)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダ(WRA)はNTBL(モータ右折返し)/NTBR(モータ左折返し)が選択できます。
 注 ワイドラジアルシリンダ(WRA)は、ナットバーと交差するベース上面の取付け穴は使用できません。

RCP6(S)-RA4□
 単品型式 RCP6-NTB-RA4



RCP6(S)-RA6□
 単品型式 RCP6-NTB-RA6



前付
 スライダタイプ
 ワイドスライダタイプ
 ロッドタイプ
 ラジアルシリンダ
 ワイドラジアルシリンダ
 テーブルタイプ
 クリーン仕様
 スライダタイプ
 ワイドスライダタイプ
 クリーン仕様
 ワイドスライダタイプ
 防塵防滴仕様
 ラジアルシリンダ
 防塵防滴仕様
 ワイドラジアルシリンダ
 防塵防滴仕様
 オプション
 技術資料
 コントローラー

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スクリーン仕様タイプ

ワイドスクリーン仕様タイプ

ロッドタイプ
防塵防滴仕様

ラジアルシリンダ
防塵防滴仕様

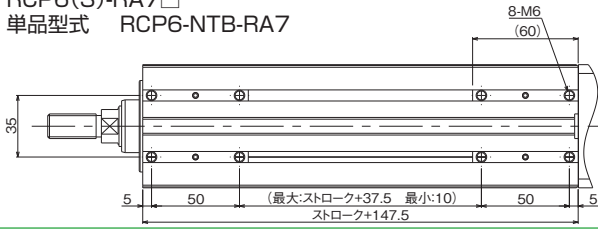
ワイドラジアルシリンダ
防塵防滴仕様

オプション

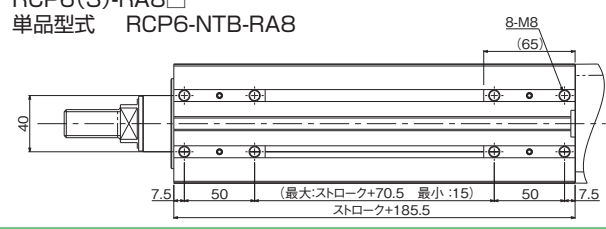
技術資料

コントロールローラー

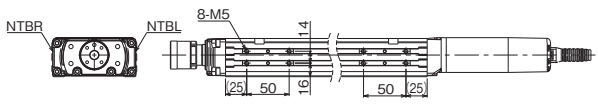
RCP6(S)-RA7□
単品型式 RCP6-NTB-RA7



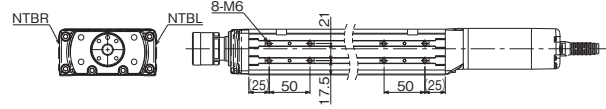
RCP6(S)-RA8□
単品型式 RCP6-NTB-RA8



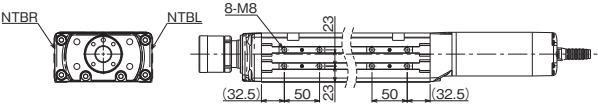
RCP6(S)-WRA10□
単品型式 RCP6-NTB-WRA10



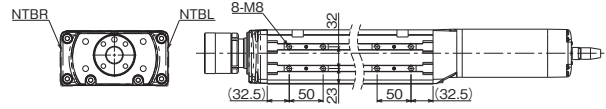
RCP6(S)-WRA12□
単品型式 RCP6-NTB-WRA12



RCP6(S)-WRA14□
単品型式 RCP6-NTB-WRA14



RCP6(S)-WRA16□
単品型式 RCP6-NTB-WRA16



クレビス金具

型式 **QR** 対象機種 RCP6(S)-RRA□R

説明 ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、シリンダ本体を追従させる為の金具です。

対象機種	単品型式	標準価格
RCP6(S)-RRA4R	RCP6-QR-RRA4R	-
RCP6(S)-RRA6R	RCP6-QR-RRA6R	-
RCP6(S)-RRA7R	RCP6-QR-RRA7R	-
RCP6(S)-RRA8R	RCP6-QR-RRA8R	-

※RCP6(S)のラジアルシリンダのナックルジョイントとクレビス金具は付属品です。図面を参考にして取付けてください。調整基準は図面記載の平行度以内であることを推奨します。また、RCP6(S)はナックルジョイントとクレビス金具をセットでご使用ください。図面は194ページのナックルジョイント(型式:NJ)をご覧ください。

スライダ部ローラ仕様

型式 **SR** 対象機種 RCP6(S)-SA□/WSA□

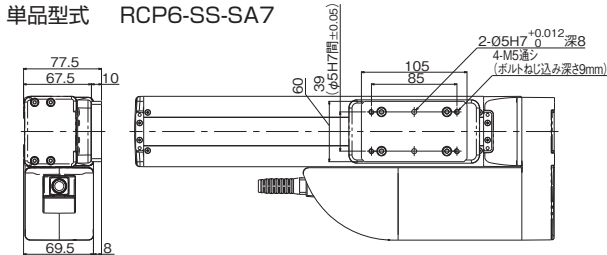
説明 標準のスライダタイプのスライダ構造を、クリーン対応仕様と同様のローラ構造に変更します。スライダ部ローラ仕様になると、スライダカバーの外観及び寸法はクリーン対応タイプと同じになります。

スライダスペーサ

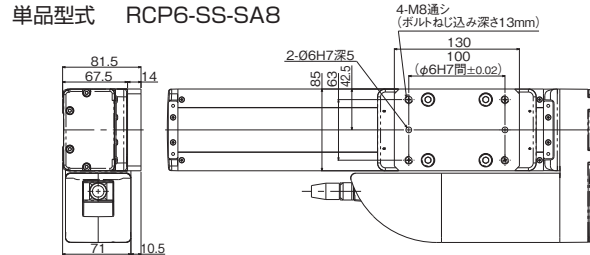
型式 **SS** 対象機種 RCP6(S)-SA7R/SA8R

説明 スライダ上面位置を、モータ高さ位置よりも上にするためのスペーサです。

RCP6(S)-SA7R
単品型式 RCP6-SS-SA7



RCP6(S)-SA8R
単品型式 RCP6-SS-SA8



バキューム継手取付位置勝手違い

型式 **VR** 対象機種 RCP6(S)CR-SA□/WSA□

説明 バキューム用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを右側(勝手違い側)に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型式 **W** 対象機種 RCP6(S)/RCP6(S)CR-SA□

説明 ポールネジまたは駆動ベルトに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。スライダをダブルにすることで、モーメント及び張出し負荷長を大きくすることが出来ます。※ダブルスライダの動的許容モーメント・張出し負荷長に関しては、P248 をご確認ください。

RCP6シリーズ 選定上の注意

■ ロッド取付オプション選定時の注意

機種	オプション				
RCP6	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	①	-	-	-	-
RA6R	①	-	-	-	-
RA7R	②	-	-	-	-
RA8R	②	-	-	-	-
RRA4R	③	-	-	⑬	⑬
RRA6R	④	-	-	⑬	⑬
RRA7R	⑤	-	-	⑬	⑬
RRA8R	-	-	-	⑬	⑬
WRA10R	-	⑪	⑫	-	-
WRA12R	-	⑪	⑫	-	-
WRA14R	-	⑪	⑫	-	-
WRA16R	-	⑪	⑫	-	-

機種	オプション				
RCP6S	FL	NTBL	NTBR	QR	NJ
RA4R	②	-	-	-	-
RA6R	②	-	-	-	-
RA7R	⑥	-	-	-	-
RA8R	⑥	-	-	-	-
RRA4R	⑦	-	-	⑬	⑬
RRA6R	⑧	-	-	⑬	⑬
RRA7R	⑨	-	-	⑬	⑬
RRA8R	-	-	-	⑬	⑬
WRA10R	-	⑪	⑫	-	-
WRA12R	-	⑪	⑫	-	-
WRA14R	-	⑪	⑫	-	-
WRA16R	-	⑪	⑫	-	-

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①50ST時、選択不可
- ②50～100ST時選択不可
- ③60ST時選択不可
- ④65ST時選択不可
- ⑤70ST時選択不可
- ⑥50～150ST時選択不可
- ⑦60～110ST時選択不可
- ⑧65～115ST時選択不可
- ⑨70～120ST時選択不可
- ⑩：150ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑪：MR選択時のみ選択可能。
- ⑫：ML選択時のみ選択可能。
- ⑬：クレビス(QR)とナックルジョイント(NJ)は、セットで購入してください。組付はお客様にて対応ください。

- RCP6(S)-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、ロッド取付オプションのフランジ(前)は横方向の取付けはできません。

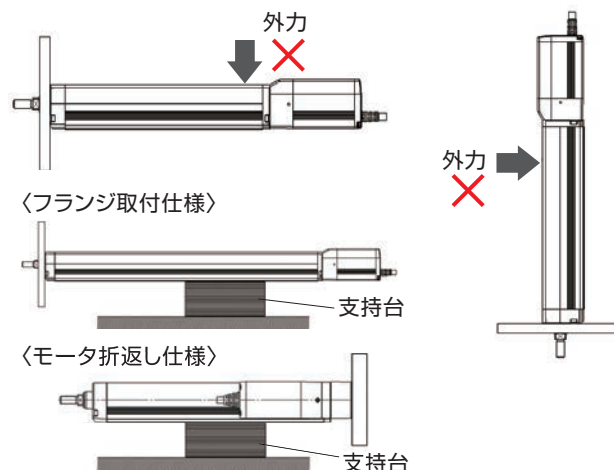
・RCP6(S)-RRA8R 50～100ストローク(標準/ブレーキ付)

- RCP6(S)-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプタオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

■ ロッドタイプ取付時の注意点

フロントブラケット取付、フランジ(オプション)取付の場合には、本体部に外力がかからないようにして下さい。(外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります)
 本体部に外力がかかる場合や本体を直角ロボット等と組み合わせて使用する場合は、本体ベース部の取付穴を使用して本体を固定して下さい。

本体部に外力がかからない場合でも、水平設置でフランジやモータ折返し仕様の折返しブラケット部取付穴を使用して固定する場合は、右図のように支持台を設けて本体を支えるようにして下さい。



■ 取付姿勢について

- ・横立て、天吊り姿勢での取り付けは可能ですが、その場合ステンレスシートにたるみやずれが生じる可能性があります。そのまま使用を続けるとステンレスシートの破断などの不具合を発生しますので、日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合には、ステンレスシートの調整を行って下さい。
- ・モータストレートタイプで垂直設置の場合、出来るだけモータが上側になる様設置して下さい。モータを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止した時グリースが分離して基油がモータユニットに流れ込み、ごく稀に不具合を発生する可能性があります。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スライダ仕様
ワイドスライダ仕様
防塵防滴仕様
ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様
ワイドラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様
オプション
技術資料
コンローラー

防塵・防滴仕様 オプション

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラタイプ

ワイドラジアルシリンドラタイプ

テーブルタイプ

スクリーン仕様タイプ

ワイドスクリーン仕様タイプ

防塵防滴仕様タイプ

ラジアル防塵防滴仕様タイプ

ワイドラジアル防塵防滴仕様タイプ

オプション

技術資料

コントローラー

アクチュエータケーブル長変更

型式 **AC5 / AC10 / AC15**

説明 アクチュエータケーブルの長さを変更する場合に指定します。AC5:5m、AC10:10m、AC15:15mとなります。

ブレーキ

型式 **B**

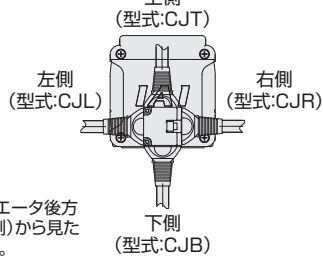
説明 アクチュエータを垂直に使用する場合に、電源OFFまたはサーボOFF時にロッドが落下して取り付け物等を破損しないための保持機構です。

ケーブル取出し方向変更

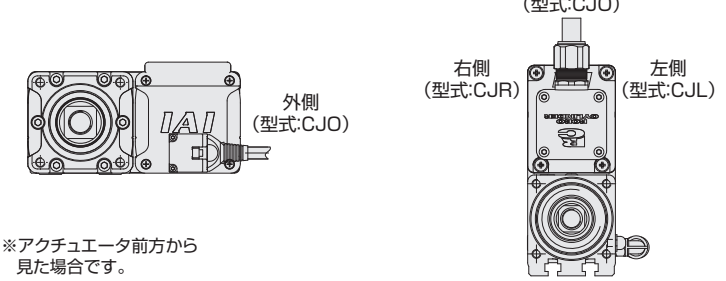
型式 **CJT / CJR / C JL / CJB / CJO**

説明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取付方向を上下左右に変更することができます。
※選定上の注意(P204)を必ずご確認ください。

モータストレートタイプ



モータ折返しタイプ

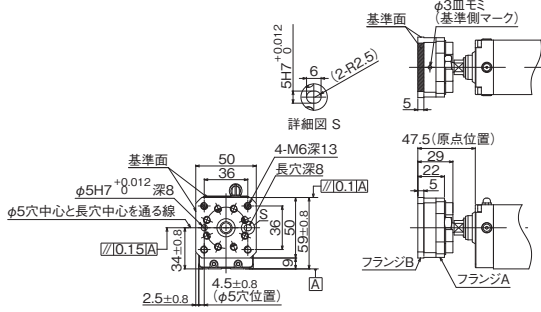


先端アダプタ (フランジ)

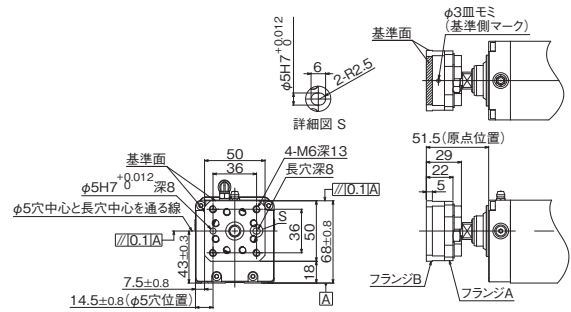
型式 **FFA**

説明 ロッド先端に治具等をボルト4本で取り付けるためのアダプタです。

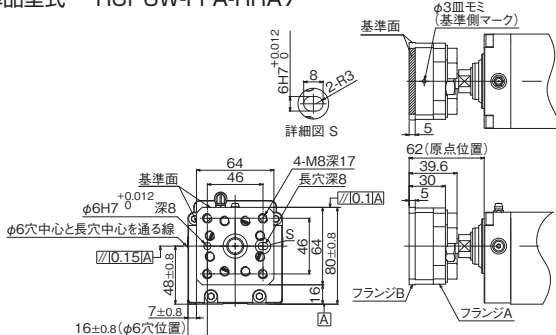
RCP6(S)W-RR4□
単品型式 RCP6W-FFA-RR4



RCP6(S)W-RR6□
単品型式 RCP6W-FFA-RR6



RCP6(S)W-RR7□
単品型式 RCP6W-FFA-RR7

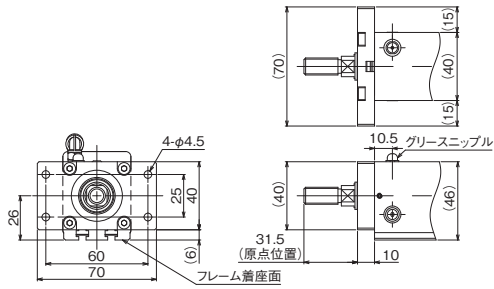


フランジ

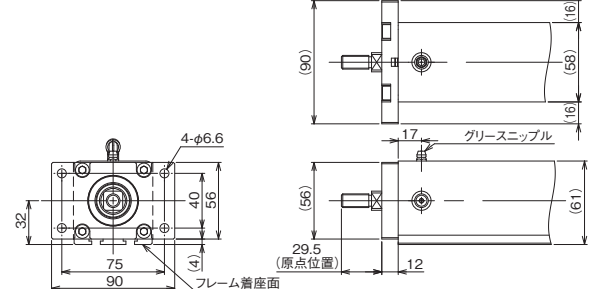
型式 FL

説明 アクチュエータ本体側よりボルトで固定するための金具です。 ※選定上の注意(P204)を必ずご確認ください。

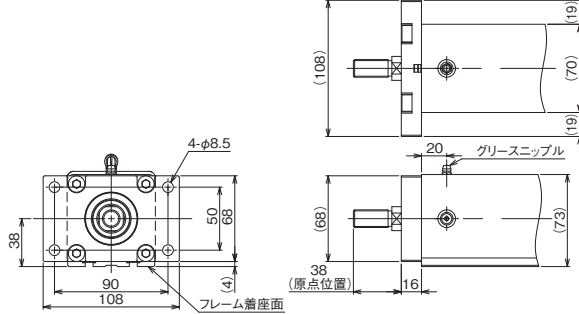
RCP6(S)W-RA4□
単品型式 RCP6W-FL-RA4



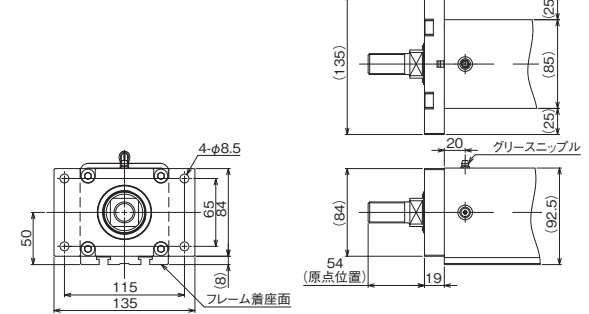
RCP6(S)W-RA6□
単品型式 RCP6W-FL-RA6



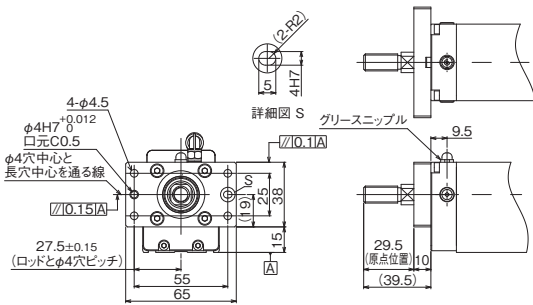
RCP6(S)W-RA7□
単品型式 RCP6W-FL-RA7



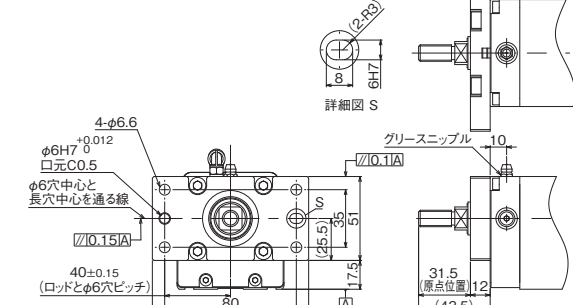
RCP6(S)W-RA8□
単品型式 RCP6W-FL-RA8



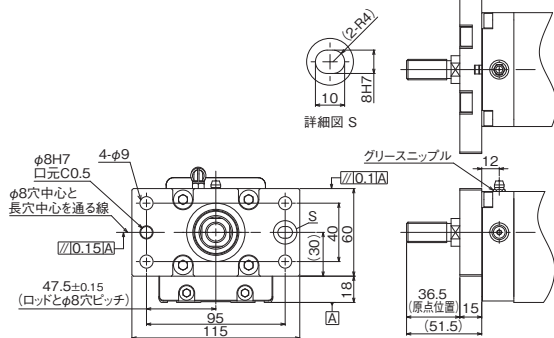
RCP6(S)W-RAA4□
単品型式 RCP6W-FL-RAA4



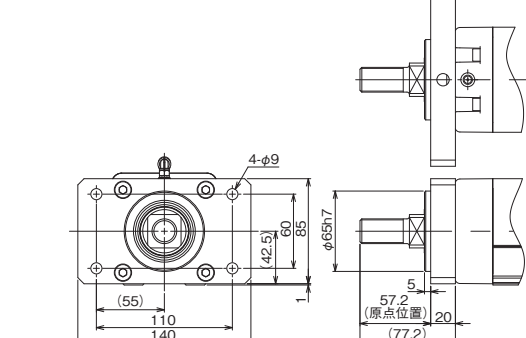
RCP6(S)W-RAA6□
単品型式 RCP6W-FL-RAA6



RCP6(S)W-RAA7□
単品型式 RCP6W-FL-RAA7



RCP6(S)W-RAA8□
単品型式 RCP6W-FL-RAA8



前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンドラ

ワイド
ラジアル
シリンドラ

テーブル
タイプ

スリット
タイプ

クリーン
タイプ

防塵防滴
タイプ

ラジアル
シリンドラ

防塵防滴
ラジアル
シリンドラ

オプション

技術資料

コント
ローラ

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スクリン仕様スライダタイプ

スクリン仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

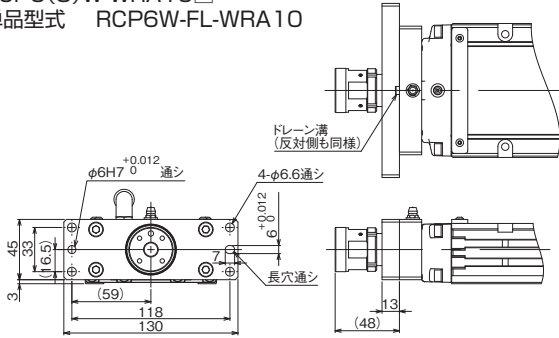
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

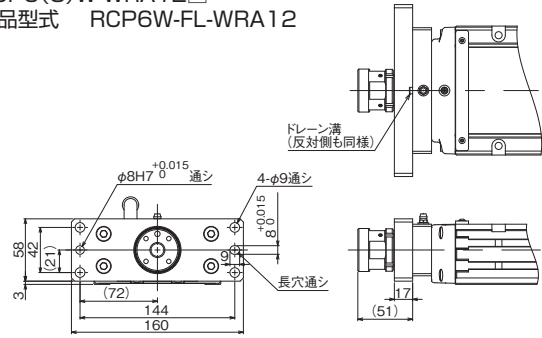
技術資料

コントローラー

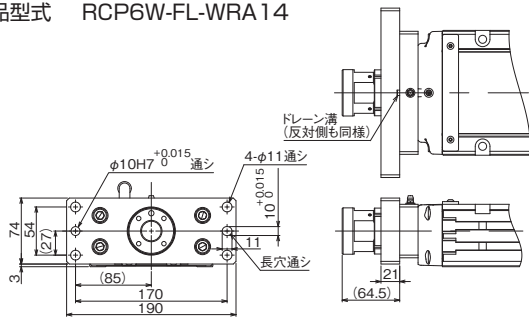
RCP6(S)W-WRA10□
単品型式 RCP6W-FL-WRA10



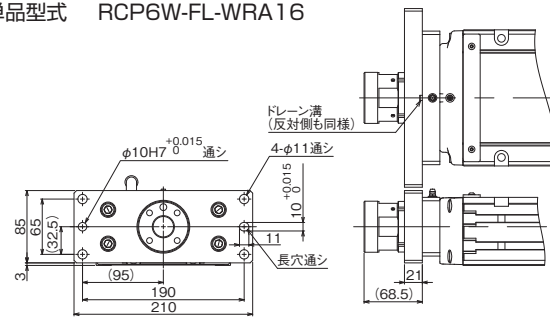
RCP6(S)W-WRA12□
単品型式 RCP6W-FL-WRA12



RCP6(S)W-WRA14□
単品型式 RCP6W-FL-WRA14



RCP6(S)W-WRA16□
単品型式 RCP6W-FL-WRA16

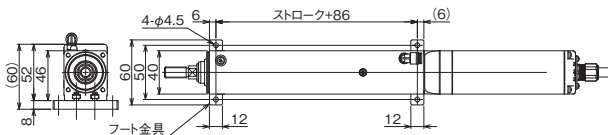


フート金具

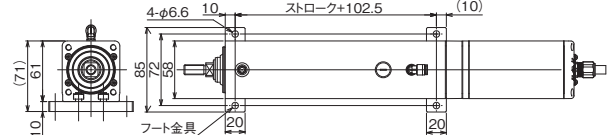
型式 FT

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けてください。フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※ フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照ください。

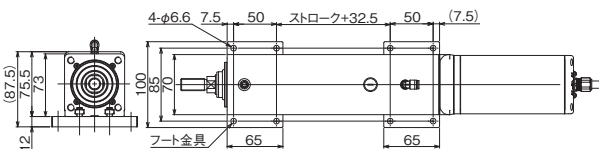
RCP6(S)W-RA4C
単品型式 RCP6W-FT-RA4C



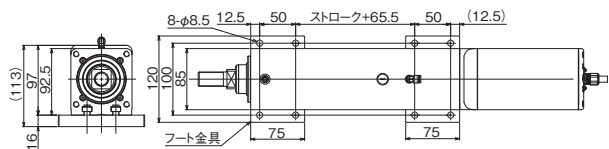
RCP6(S)W-RA6C
単品型式 RCP6W-FT-RA6C



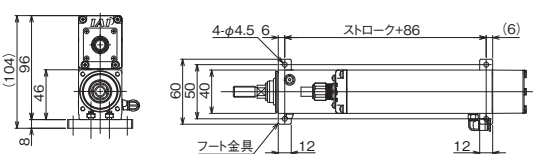
RCP6(S)W-RA7C
単品型式 RCP6W-FT-RA7C



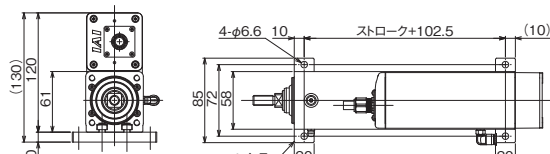
RCP6(S)W-RA8C
単品型式 RCP6W-FT-RA8C



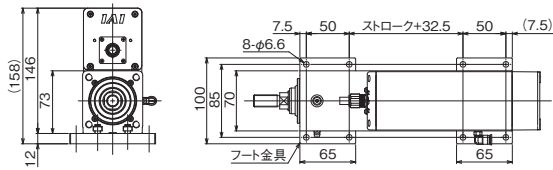
RCP6(S)W-RA4R
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-1 (モータ上折返し用)



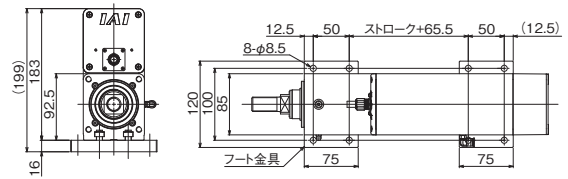
RCP6(S)W-RA6R
単品型式 RCP6W-FT-RA6R-1 (モータ上折返し用)



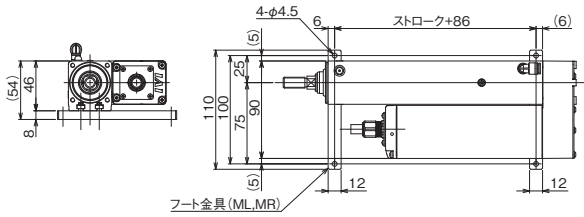
RCP6(S)W-RA7R
単品型式 RCP6W-FT-RA7R-1 (モータ上折返し用)



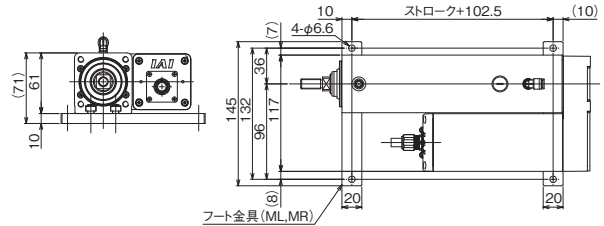
RCP6(S)W-RA8R
単品型式 RCP6W-FT-RA8R-1 (モータ上折返し用)



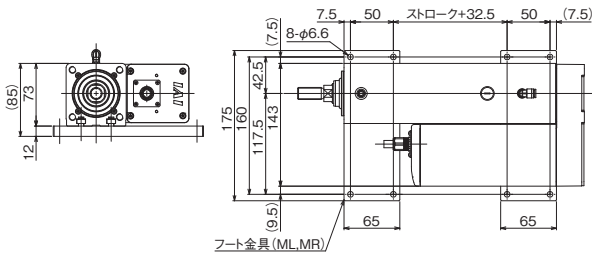
RCP6(S)W-RA4R
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-2 (モータ右/左折返し用)



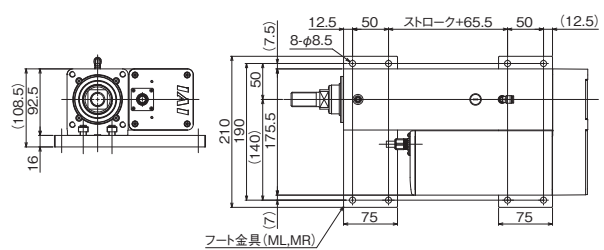
RCP6(S)W-RA6R
単品型式 RCP6W-FT-RA6R-2 (モータ右/左折返し用)



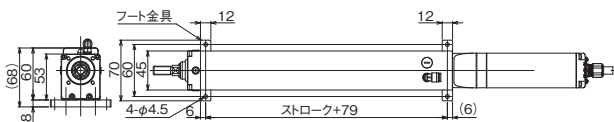
RCP6(S)W-RA7R
単品型式 RCP6W-FT-RA7R-2 (モータ右/左折返し用)



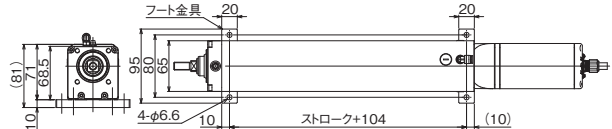
RCP6(S)W-RA8R
単品型式 RCP6W-FT-RA8R-2 (モータ右/左折返し用)



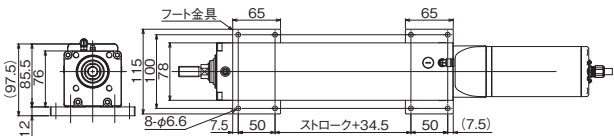
RCP6(S)W-RAA4C
単品型式 RCP6W-FT-RAA4



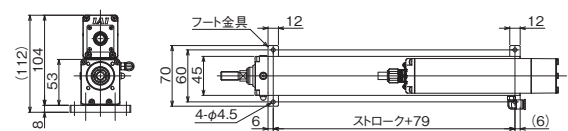
RCP6(S)W-RAA6C
単品型式 RCP6W-FT-RAA6



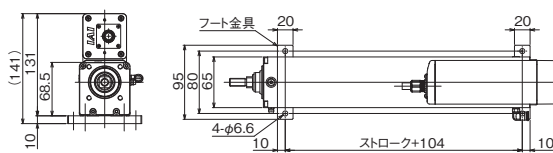
RCP6(S)W-RAA7C
単品型式 RCP6W-FT-RAA7



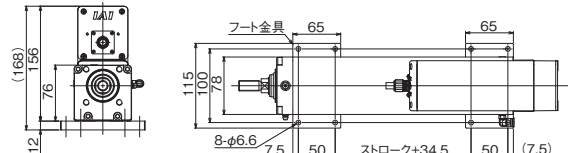
RCP6(S)W-RAA4R
単品型式 RCP6W-FT-RAA4 (モータ折返し用)



RCP6(S)W-RAA6R
単品型式 RCP6W-FT-RAA6 (モータ折返し用)



RCP6(S)W-RAA7R
単品型式 RCP6W-FT-RAA7 (モータ折返し用)



前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンドラ

ワイド
ラジアルシリ
ンドラ

テーブル
タイプ

クリーン仕
スライダ
タイプ

クリーン仕
ワイド
スライダ
タイプ

防塵防滴
ロッド
タイプ

防塵防滴
ラジアル
シリンドラ

防塵防滴
ワイドラ
ジアルシリ
ンドラ

オプション

技術資料

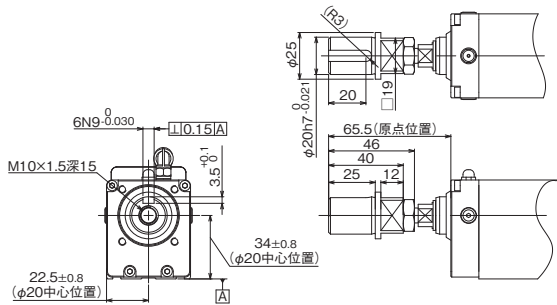
コント
ローラー

先端アダプタ (キー溝)

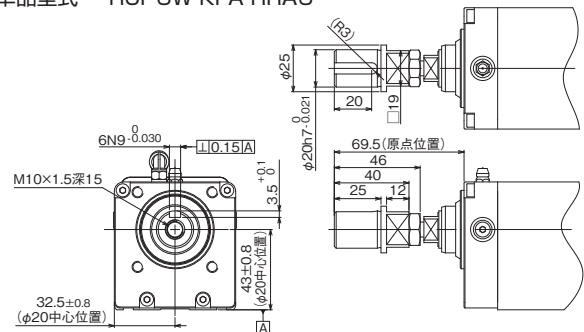
型式 **KFA**

説明 ロッド先端に治具等をボルト1本と平行キーで取り付けるためのアダプタです。

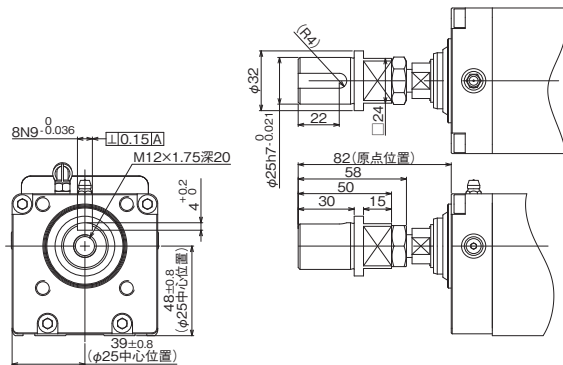
RCP6(S)W-RAA4□
単品型式 RCP6W-KFA-RAA4



RCP6(S)W-RAA6□
単品型式 RCP6W-KFA-RAA6



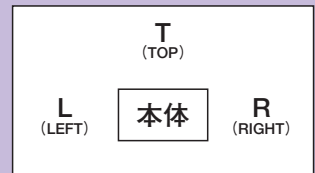
RCP6(S)W-RAA7□
単品型式 RCP6W-KFA-RAA7



モータ折返し方向

型式 **ML / MR / MT**

説明 モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。
モータ側から見て左側折返しが ML、右側折返しが MR、上側折返しが MT です。

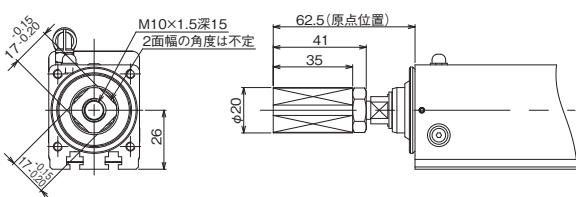


先端アダプタ (雌ねじ)

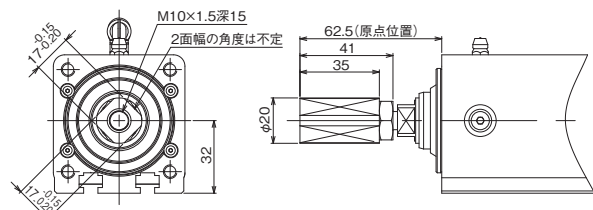
型式 **NFA**

説明 ロッド先端に治具等をボルト1本で取り付けるためのアダプタです。

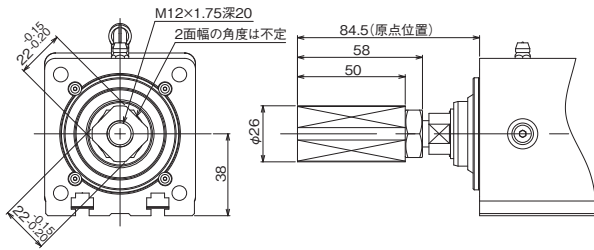
RCP6(S)W-RA4□
単品型式 RCP6W-NFA-RA4



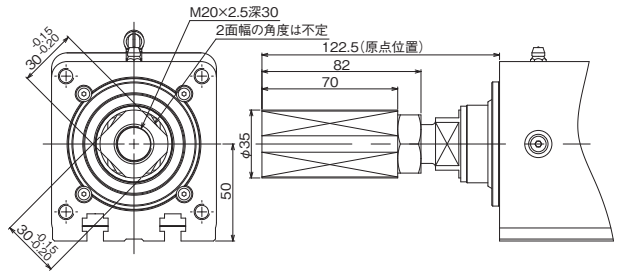
RCP6(S)W-RA6□
単品型式 RCP6W-NFA-RA6



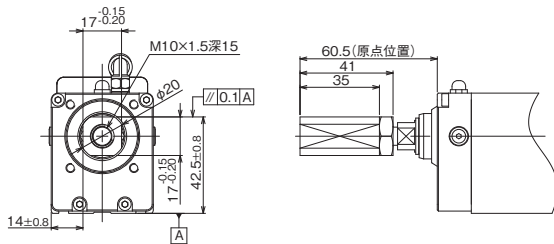
RCP6(S)W-RA7□
単品型式 RCP6W-NFA-RA7



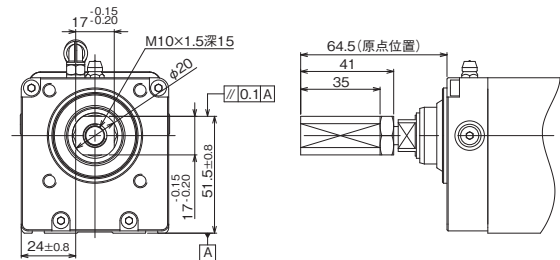
RCP6(S)W-RA8□
単品型式 RCP6W-NFA-RA8



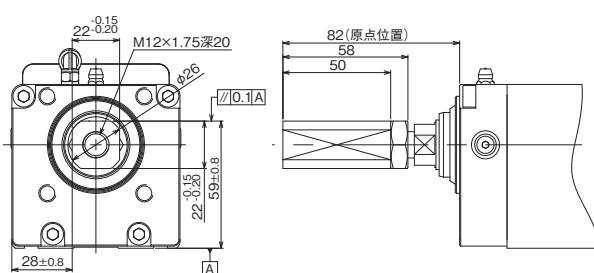
RCP6(S)W-RAA4□
単品型式 RCP6W-NFA-RAA4



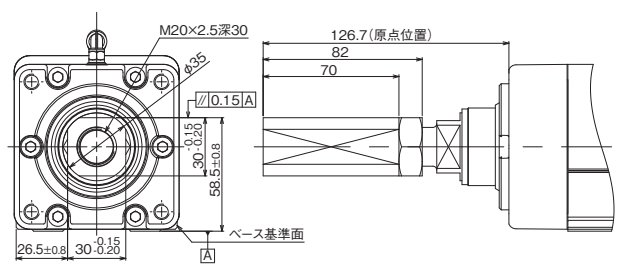
RCP6(S)W-RAA6□
単品型式 RCP6W-NFA-RAA6



RCP6(S)W-RAA7□
単品型式 RCP6W-NFA-RAA7



RCP6(S)W-RAA8□
単品型式 RCP6W-NFA-RAA8



原点逆仕様

型式 **NM**

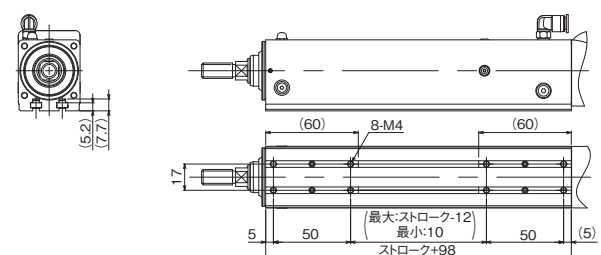
説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド・テーブル共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となる場合があります)

Tスロットナットバー

型式 **NTB / NTBL / NTBR**

説明 アクチュエータのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にタップ穴があります。NTBLはモータ側から見て左側に挿入され、NTBRはモータ側から見て右側に挿入されます。
※ロッドタイプ(RA)・ラジアルシリンダ(RRA4/6/7)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダ(WRA)はNTBL(モータ右折返し)/NTBR(モータ左折返し)が選択できます。
注 ワイドラジアルシリンダ(WRA)は、ナットバーと交差するベース上面の取付け穴は使用できません。
注 ワイドラジアルシリンダ(WRA)のNTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

RCP6(S)W-RA4□
単品型式 RCP6W-NTB-RA4



前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スライダ仕様

ワイドスライダ仕様

防塵防滴仕様

ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様

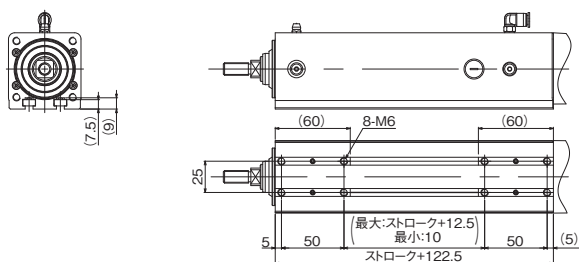
オプション

技術資料

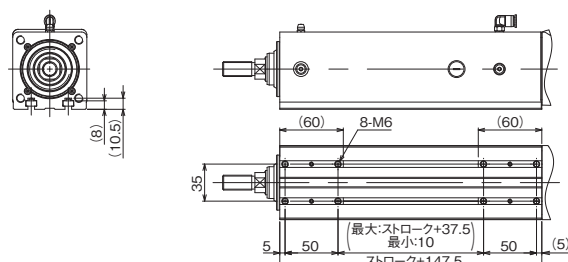
コントローラー

前付

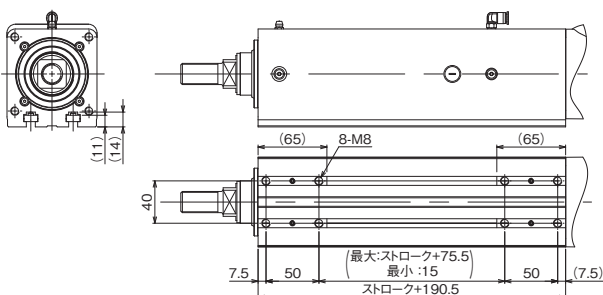
RCP6(S)W-RA6□
単品型式 RCP6W-NTB-RA6



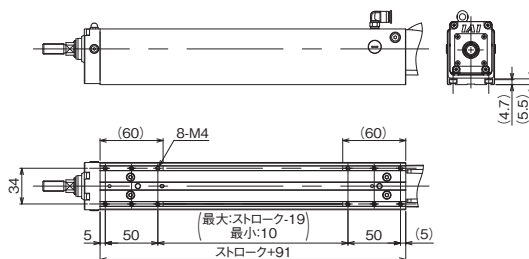
RCP6(S)W-RA7□
単品型式 RCP6W-NTB-RA7



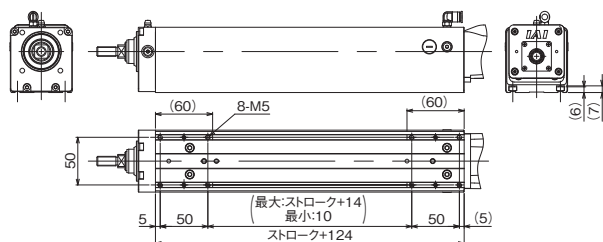
RCP6(S)W-RA8□
単品型式 RCP6W-NTB-RA8



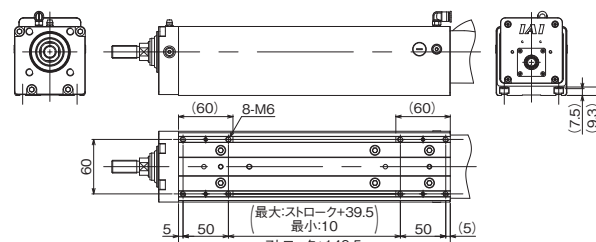
RCP6(S)W-RAA4□
単品型式 RCP6W-NTB-RAA4



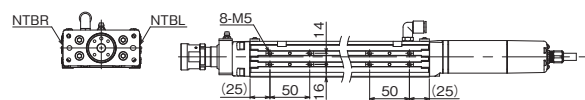
RCP6(S)W-RAA6□
単品型式 RCP6W-NTB-RAA6



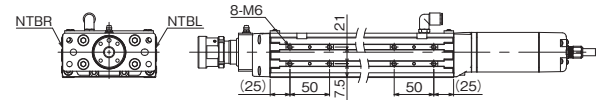
RCP6(S)W-RAA7□
単品型式 RCP6W-NTB-RAA7



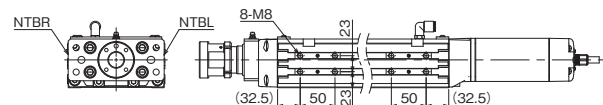
RCP6(S)W-WRA10□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA10



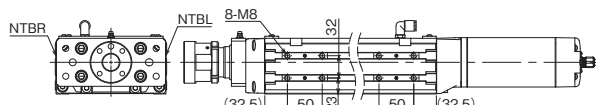
RCP6(S)W-WRA12□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA12



RCP6(S)W-WRA14□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA14



RCP6(S)W-WRA16□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA16



スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンダ

ワイド
ラジアル
シリンダ

テーブル
タイプ

クリーン
仕様
タイプ

クリーン
仕様
スライダ
タイプ

防塵
防滴
仕様
タイプ

防塵
防滴
仕様
ラジアル
シリンダ

防塵
防滴
仕様
ワイド
ラジアル
シリンダ

オプション

技術資料

コント
ローラ

RCP6W シリーズ 選定上の注意

■ ロッド取付オプション選定時の注意

機種	オプション							
	RCP6W	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL
RA4R	①	②	○	②	①	③④	-	-
RA6R	①	②	○	②	①	③④	-	-
RA7R	①	②	○	②	①	③④	-	-
RA8R	①	②	○	②	①	③④	-	-
RRA4R	-	○	○	○	-	③④	-	-
RRA6R	-	○	○	○	-	③④	-	-
RRA7R	-	○	○	○	-	③④	-	-
RRA8R	○	-	○	-	○	③④	-	-
WRA10R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥
WRA12R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥
WRA14R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥
WRA16R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：ML、MR選択時に選択可能。
- ②：MT選択時に選択可能。
- ③：50ST時は選択不可。
- ④：100ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑤：MR選択時のみ選択可能。
- ⑥：ML選択時のみ選択可能。

注 NTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

- RCP6(S)W-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、ロッド取付オプションのフランジ(前)は横方向の取付けはできません。

・ RCP6(S)W-RRA8R 50~100ストローク(標準/ブレーキ付)

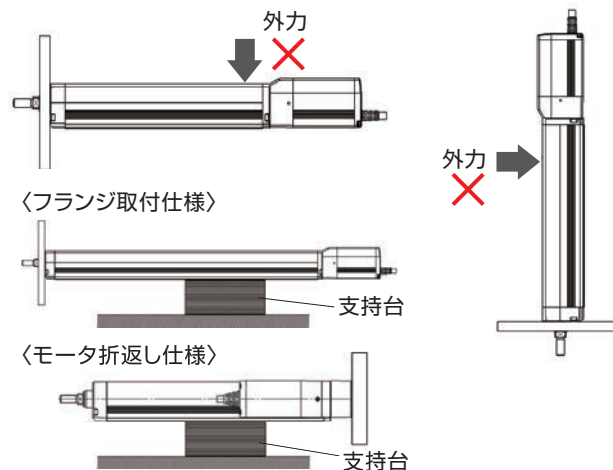
- RCP6(S)W-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)W-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプタオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

■ ロッドタイプ取付時の注意点

フロントブラケット取付、フランジ(オプション)取付の場合には、本体部に外力がかからないようにして下さい。(外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります)

本体部に外力がかかる場合や本体を直交ロボット等と組み合わせて使用する場合は、本体ベース部の取付穴を使用して本体を固定して下さい。

本体部に外力がかからない場合でも、水平設置でフランジやモータ折返し仕様の折返しブラケット部取付穴を使用して固定する場合は、右図のように支持台を設けて本体を支えるようにして下さい。



■ 取付姿勢について

- ・ モータストレートタイプで垂直設置の場合、出来るだけモータが上側になる様設置して下さい。モータを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止した時グリースが分離して基油がモータユニットに流れ込み、ごく稀に不具合を発生する可能性があります。

前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スリットタイプ
クリーン仕様
防塵防滴仕様
防塵防滴仕様
防塵防滴仕様
ワイドラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様
オプション
技術資料
コントローラ

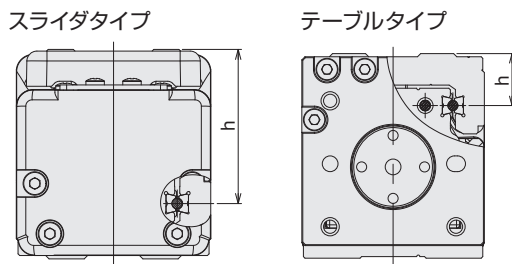
押付け力と電流制限値の相関図

RCP6 シリーズ

スライダタイプ/ロッドタイプ ※RCP6CR/RCP6Wを含む

押付け動作時の押付け力は、コントローラの電流制限値20%(30%)~70%を変更することで変更が可能です。最大押付け力は機種によって異なりますので、以下の表から必要な押付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

スライダタイプで押付け動作を行う場合、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント(Ma、Mb)を超えることのない様に(スライダタイプは動的許容モーメントの80%以下になるように)、押付け電流を制限して下さい。モーメント計算のために右図にガイドモーメントの作用位置を示しますので、押付け力作用位置オフセット量を考慮し計算して下さい。尚、動的許容モーメントを超える過大な力を加えた場合、ガイドに損傷を与え寿命が短くなる可能性がありますので安全を見込んだ押付け電流として下さい。



ガイドモーメントの作用位置

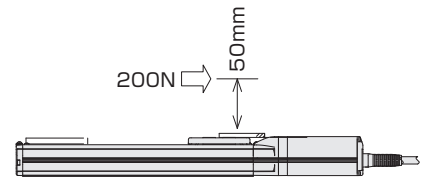
h寸法			
スライダタイプ		テーブルタイプ	
SA4	36	TA4	12
SA6	46	TA6	16.5
SA7	48	TA7	19.5
SA8	45.5		
WSA10	26.5		
WSA12	32		
WSA14	36		
WSA16	38.5		

※単位:mm

計算例)

RCP6-SA7Cタイプで、右図の位置で200Nの押付けを行った場合ガイドが受けるモーメントは

$$Ma = (48 + 50) \times 200 = 19600 (\text{N} \cdot \text{mm}) \\ = 19.6 (\text{N} \cdot \text{m}) \text{ となります。}$$



SA7Cの動的許容モーメントはMa=44.7(N・m)

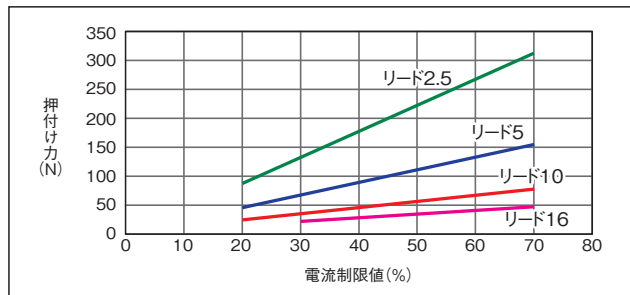
よって44.7 > 19.6であるのでOKです。

また押付けによりMbのモーメントが発生する場合は張出し量から計算し同様に動的許容モーメントの範囲内であることを確認して下さい。

押付け力と電流制限値の相関図

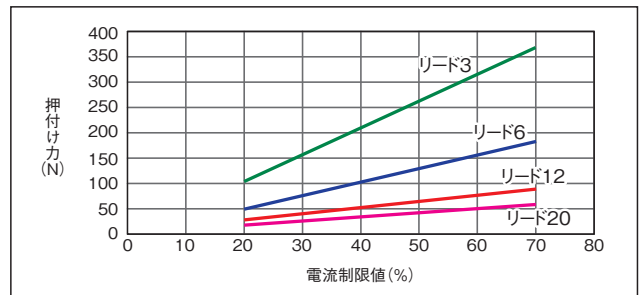
※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

SA4/RA4/RRA4/TA4タイプ



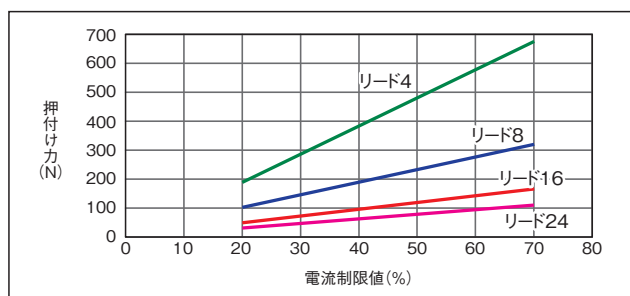
※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

SA6/RA6/RRA6/TA6タイプ

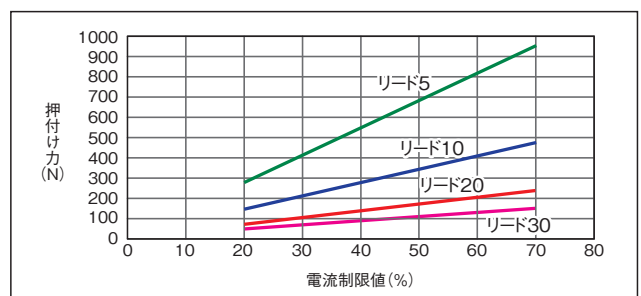


※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

SA7/TA7/WSA14タイプ



SA8タイプ



前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリットタイプ

クリーン仕様スライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

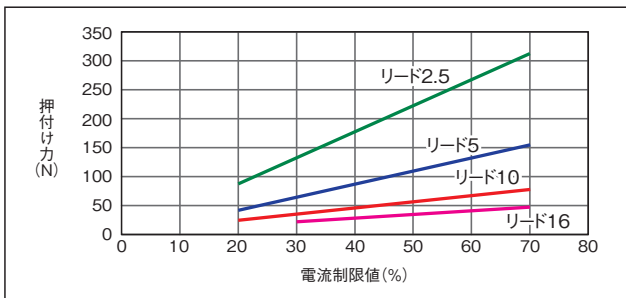
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

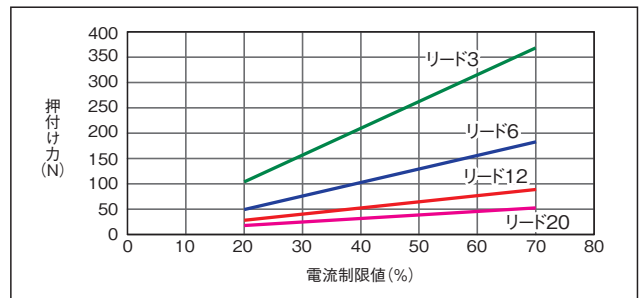
コントローラー

WSA10/WRA10タイプ



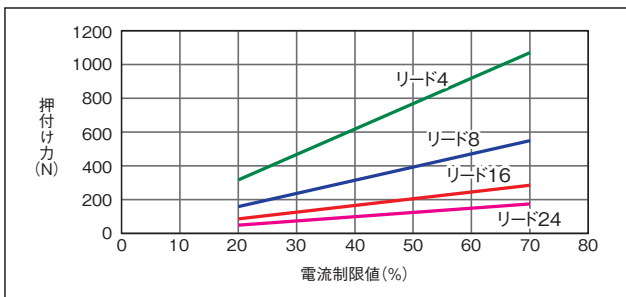
※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

WSA12/WRA12タイプ



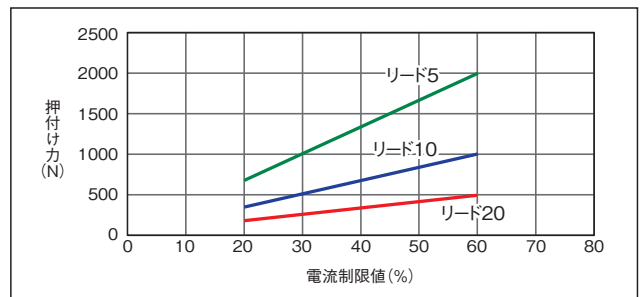
※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

RA7/RRR7/WRA14タイプ



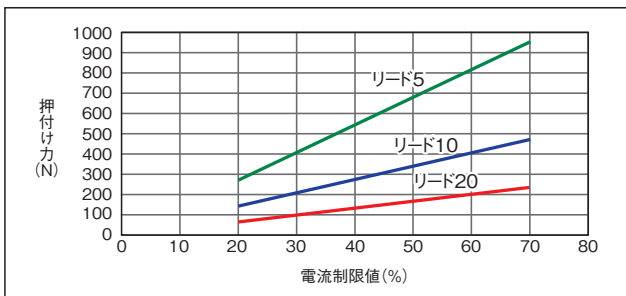
※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

RA8/RRR8/WRA16タイプ



※RCP6Wは電流制限値が30%以上からの押付けとなります。

WSA16タイプ

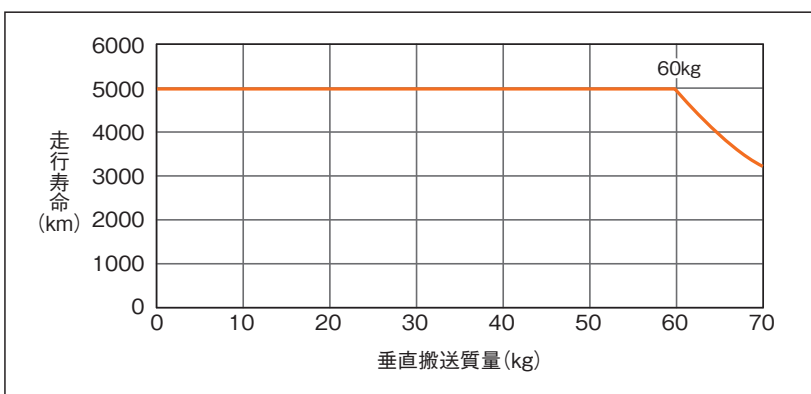


垂直搬送質量と走行寿命

※下表は目安の数値ですので、実際の数値とは多少の誤差が生じます。

RCP6(S)-RA8、RRR8、WSA16(リード5のみ)、WRA16(リード5のみ)、
RCP6(S)W-RA8、RRR8、WSA16(リード5のみ)、WRA16(リード5のみ)は、
垂直設置で使用する場合、可搬質量によって寿命が大きく変わります。以下のグラフをご確認ください。

RA8/RRR8/WSA16/WRA16タイプ



速度・加速度別可搬質量表

下表は加減速度毎の最大可搬質量と、動作可能な最大速度を表示しています。希望する動作条件を満たす機種をご確認ください。
 なお、MCON-C/LCは、オプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能です。
 ダブルスライダの搬送質量については、P248をご参照ください。

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーターカップリング仕様

※RCP6CRも同一です。

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-SA4C

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
700	6	6	5	4.5	4	1.5	1.5	1.5
840	6	4	4	3.5		1	1	1
980	4	4	3	2.5		1	1	1
1120		2.5	2	1.5		1	0.75	
1260		2	1.5	1			0.5	

リード10

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	9	3	3	3
85	12	12	12	10	9	3	3	3
175	12	12	12	10	9	3	3	3
260	12	12	12	10	9	3	3	3
350	12	12	12	10	9	3	3	3
435	12	12	12	10	8	2.5	2.5	2.5
525	12	12	10	8	7	2.25	2.25	2.25
610	12	10	8	6	5	2.25	2.25	2.25
700		8	6	4	3	2	1.75	
785		7	4	3	3	1.5	1.25	

リード5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
40	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
85	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
130	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
175	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
215	14	14	14	14	14	5.5	5.5	5.5
260	14	14	14	14	13	5.5	5.5	5.5
305	14	14	14	14	12	5	5	5
350	14	12	12	12	10	4.5	4.5	4.5
390	14	10	10	10	10	4	4	3.5

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	18	18	18	12	12	12
20	18	18	18	18	18	12	12	12
40	18	18	18	18	18	12	12	12
65	18	18	18	18	18	12	12	12
85	18	18	18	18	18	12	12	12
105	18	18	18	18	18	12	12	12
130	18	18	18	18	18	11	11	11
150	18	18	18	18	18	10	10	10
175	18	18	18	18	18	9	9	9
195	18	18	18	18	18	8	8	8

■RCP6/RCP6S-SA6C

リード20

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1
960	8	5	3.5	2		1	1	1
1120	6.5	3	2	1.5		0.5	0.5	
1280		1	1	1			0.5	
1440		1	0.5					

リード12

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	4	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	2	1
900	5	3	1	1	1	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	32	32	26	24	20	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5
400	32	22	12	11	8	4.5	3.5	3.5
450	26	15	8	6	4	3.5	2	2

リード3

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	35	35	16	16	16
20	40	40	35	35	35	16	16	16
50	40	40	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	35	28	16	15	15
170	40	40	32	32	24	14	13	12
200	40	35	28	25	20	11	10	9
225	40	28	20	18	14	9	8	8

■RCP6/RCP6S-SA7C

リード24

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	37	34	20	16	14	3	3	3
640	37	20	15	10	9	3	3	3
860	12	10	7	4		3	2.5	
1080	8	4.5	4	2		2	1	
1200	5.5	2	2	1		1		

リード16

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	46	46	35	28	27	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8
280	46	46	35	25	24	8	8	8
420	46	34	25	15	10	6	5	4.5
560	35	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	10	5	3	4	3	2
840	9	4	2			1		
980	4							

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	51	51	45	40	40	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16
140	51	51	40	38	35	16	16	16
210	51	51	35	30	24	11	10	9.5
280	51	40	28	20	15	9	8	7
350	51	30	9	4		7	5	4
420	40	7				5	2	
490	20					2		

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	51	45	40	40	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12
175	55	30	18			11	9	7.5
210	45	8				8		
245	35							

■RCP6/RCP6S-SA8C

リード30

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	20	16	13	3	3	3
100	28	26	20	16	13	3	3	3
200	28	26	20	16	13	2	2	2
400	28	24	18	15	11	1.5	1.5	1
650	21	18	15	12	8	1	1	1
850	14	10	7	5		1	1	1
1000	8	6	3	2				
1200	4	2	1	0.5				

リード20

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	0	51	45	40	35	4	4	4
50	60	51	45	40	32	4	4	4
100	60	51	45	33	30	4	4	4
200	60	51	45	33	25	4	4	4
300	60	51	40	30	23	4	4	4
400	50	35	30	23	20	2	2	2
650	50	20	15	8	6	2	2	2
800	10	6	2	1	1	0.5		
900	7	3	0.5					
1000	4	1						

リード10

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	70	70	65	25	25	25

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーターカップリング仕様

※RCP6CRも同一です。

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-SA4C

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4		3.5			1		1
140	4		3.5			1		1
280	4		3.5			1		1
420	4		3			0.75		0.75
560	3.5		2.5			0.75		0.75
700	3		2			0.5		0.5
840	2.5		1.5			0.5		0.5

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10		8			2.25		2.25
85	10		8			2.25		2.25
175	10		8			2.25		2.25
260	9		6			2		2
350	7		5			2		2
435	6		4			1.5		1.5
525	5		3			1		1

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12		10			4.5		4.5
40	12		10			4.5		4.5
85	12		10			4.5		4.5
130	10		9			4		4
175	10		8			4		4
215	9		7			4		4
260	8		6			2.5		2.5

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12		12			9		9
20	12		12			9		9
40	12		12			9		9
65	12		11			8		8
85	11		10			8		8
105	10		9			8		8
130	10		8			5		5

■RCP6/RCP6S-SA6C

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8		5			0.75		0.75
160	8		5			0.75		0.75
320	8		5			0.75		0.75
480	8		4			0.75		0.75
640	6		3			0.75		0.75
800	4		1.5			0.75		0.75
960	2		0.5			0.5		0.5

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14		10			2		2
80	14		10			2		2
200	14		10			2		2
320	14		10			2		2
440	11		7			1.5		1.5
560	7		2.5			1		1
680	4		1			0.5		0.5

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20		14			5		5
40	20		14			5		5
100	20		14			5		5
160	20		14			5		5
220	16		14			4		4
280	13		7			2.5		2.5
340	10		1			1		1

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25		22			10		10
20	25		22			10		10
50	25		22			10		10
80	25		22			10		10
110	20		14			8		8
140	15		11			5		5
170	11		9			2		2

■RCP6/RCP6S-SA7C

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18		10			2		2
200	18		10			2		2
420	18		10			2		2
640	10		2			1		1
800	5		0.5			0.5		0.5

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35		20			5		5
140	35		20			5		5
280	25		12			3		3
420	15		6			1.5		1.5
560	7		0.5			0.5		0.5

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40		25			10		10
70	40		25			10		10
140	40		25			7		7
210	25		14			4		4
280	10		1			1.5		1.5

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40		30			15		15
35	40		30			15		15
70	40		30			15		15
105	40		30			8		8
140	15		6			2		2

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-SA4R

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	4.5	4.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	4.5	4	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
700	6	5	4	4		1	1						
840	6	4	3	3		1	1						
980	4	4	2.5	2		1	1						
1120		2.5	1	1								0.5	
1260			1	0.5	0.5								

リード10

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3	3	3	3
85	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3	3	3	3
175	12	12	12	10	9	3	3	3	3	3	3	3	3
260	12	12	10	9	9	3	3	3	3	3	3	3	3
350	12	12	10	9	8	3	3	3	3	3	3	3	3
435	12	12	10	9	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	12	12	9	7	7	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
610		10	7	5	4	2.25	2	2	2	2	2	2	2
700		7	4	3	2		1.5	1	1	1	1	1	1
785		4	3	2	1.5								

リード5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
40	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
85	14	14	14	12	12	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
130	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
175	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
215	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
260	14	14	12	12	11	5.5	5.5	5	5	5	5	5	5
305	14	14	12	12	11	5	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	14	12	12	10	10	4	4	4	4	4	4	4	4
390	14	10	7	6	4	3.5	3.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12	12	12	12
20	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12	12	12	12
40	18	18	18	18	18	12	12	12	12	12	12	12	12
65	18	18	16	16	16	12	12	12	12	12	12	12	12
85	18	18	16	16	16	12	12	12	12	12	12	12	12
105	18	18	16	15	15	12	12	12	12	12	12	12	12
130	18	18	16	15	14	11	11	11	11	11	11	11	11
150	18	18	16	15	14	10	10	10	10	10	10	10	10
175	18	18	16	15	14	8	7	7	7	7	7	7	7
195	18	18	16	14	10	7	5	5	5	5	5	5	5

■RCP6/RCP6S-SA6R

リード20

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1	1	1	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1	1	1	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1	1	1	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1	1	1	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1	1	1	1	1	1
960		8	5	3.5	2		1	1	1	1	1	1	1
1120		6	3	2	1.5			0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1280			1	0.5	0.5								

リード12

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	1.5	1	1	1	1	1	1
900		5	3	1									

リード6

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6	6	6	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
400	32	20	12	11	8	4.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
450	26	12	6	5	3	3	2	2	2	2	2	2	2

リード3

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
20	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
50	40	40	35	35	35	14	14	14	14	14	14	14	14
80	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14	14	14	14
110	40	40	35	35	30	14	14	14	14	14	14	14	14
140	40	40	35	35	28	14	14	14	14	14	14	14	14
170	40	40	32	32	24	12	12	10	10	10	10	10	10
200	40	35	28	25	18	10	8	7	7	7	7	7	7
225	40	25	16	12	10	6	4	4	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-SA7R

リード24

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3	3	3	3	3	3
420	37	30	18	16	14	3	3	3	3	3	3	3	3
640	37	18	15	10	9	3	3	3	3	3	3	3	3
860		12	10	3	2		3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
1080		2											

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8	8	8	8
140	46	46	35	28	27	8	8	8	8	8	8	8	8
280	46	46	35	25	21	8	8	8	8	8	8	8	8
420	46	30	20	15	10	6	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
560	35	20	13	10	6	5	4	3	3	3	3	3	3
700	20	13	6	3	2	3	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
840		4	1										

リード8

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16	16	16	16
70	51	51	45	40	40	16	16	16	16	16	16	16	16
140	51	51	40										

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーター折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-SA4R

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	3.5				1		
140	4	3.5				1		
280	4	3.5				1		
420	4	3				0.75		
560	3.5	2.5				0.75		
700	3	2				0.5		
840	2.5	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2.25		
85	10	8				2.25		
175	10	8				2.25		
260	9	6				2		
350	7	5				2		
435	6	4				1.5		
525	5	3				1		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	10				4.5		
40	12	10				4.5		
85	12	10				4.5		
130	10	9				4		
175	10	8				4		
215	9	7				4		
260	8	6				2.5		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12				9		
20	12	12				9		
40	12	12				9		
65	12	11				8		
85	11	10				8		
105	10	9				8		
130	10	8				5		

■RCP6/RCP6S-SA6R

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	5				0.75		
160	8	5				0.75		
320	8	5				0.75		
480	8	4				0.75		
640	6	3				0.75		
800	4	1.5				0.75		
960	2	0.5				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	14	10				2		
80	14	10				2		
200	14	10				2		
320	14	10				2		
440	11	7				1.5		
560	7	2.5				1		
680	4	1				0.5		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	14				5		
40	20	14				5		
100	20	14				5		
160	20	14				5		
220	16	14				4		
280	13	7				2.5		
340	10	1				1		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	22				10		
20	25	22				10		
50	25	22				10		
80	25	22				10		
110	20	14				8		
140	15	11				5		
170	11	9				2		

■RCP6/RCP6S-SA7R

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	10				2		
200	18	10				2		
420	18	10				2		
640	10	2				1		
800	5	0.5				0.5		

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	20				5		
140	35	20				5		
280	25	12				3		
420	15	6				1.5		
560	7	0.5				0.5		

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				10		
70	40	25				10		
140	40	25				7		
210	25	14				4		
280	10	1				1.5		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	30				15		
35	40	30				15		
70	40	30				15		
105	40	30				8		
140	15	6				2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーターカップリング仕様

※RCP6CRも同一です。

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WSA10C

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3	3	2.5
140	4	4	3	3	2.5
280	4	4	3	3	2.5
420	4	4	3	3	2.5
560	4	4	3	1.5	1.5
700	4	4	3	0.5	0.5
840		1	0.5		

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	13	13	12
85	15	15	13	13	12
175	15	15	13	12	10
260	15	15	13	10	8
350	15	15	13	8	5
435	15	15	10	7	4
525	15	10	5	3	2
610	15	5	2	1	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	3	3	3
40	28	25	22	20	20	3	3	3
85	28	25	22	20	20	3	3	3
130	28	25	22	20	20	3	3	3
175	28	25	22	20	20	3	3	3
215	28	25	22	20	18	3	3	3
260	28	25	22	20	14	3	3	3
305	28	22	18	14	10	2	1.5	1.5
350	28	18	11	7	6	1		
390	28	12	7	4	2			

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	9
150	40	35	35	30	30	7	7	7
175	40	35	35	30	25	3	3	3
195	40	35	30	26	18			

■RCP6/RCP6S-WSA12C

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	11	11
160	12	12	12	11	11
320	12	12	12	11	9
480	12	12	12	11	9
640		12	10	9	8
800		10	9		

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12
100	25	25	18	16	12
200	25	25	18	16	10
285	25	25	18	12	8
400	20	20	14	10	6
500	15	15	8	6	4
600	10	10	6	3	2

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	9
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	8
290	40	35	25	20	14	5	5	4
350	40	28	14	12	10	2	2	1
400	30	18	10	6	5	0.5		
450	25	8	3					

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	56	50	45	40	18	18	18
25	60	56	50	45	40	18	18	18
50	60	56	50	45	40	18	18	18
65	60	56	46	41	40	18	18	18
100	60	56	46	41	40	18	18	18
125	60	56	46	40	30	18	18	10
150	60	50	40	30	25	14	14	6
180	60	40	35	25	20	11	11	5
200	60	35	30	20	14	7	6	4.5
225	40	16	16	10	6	5	3	2

■RCP6/RCP6S-WSA14C

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	23	20	17
140	25	25	23	20	17
420	25	25	23	20	15
560	20	19	14	12	9
700	20	10	6	6	6

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	42	40	32	30
140	50	42	40	32	30
280	50	42	35	23	17
420	47	25	18	14	10
560	12	10	5	3	2

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	55	46	45	12	12	12
210	65	65	45	36	22	10	10	9
280	65	39	27	18	12	8	5	4
350	61	19	10			2		
420	20	6						

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10
175	50	15				6	1	
210	20							

■RCP6/RCP6S-WSA16C

※WSA16Cは、高出力有効・無効の設定がありません。

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	35	28	24	20
120	50	35	28	24	20
240	50	35	28	24	16
365	50	35	28	20	12
480	40	14	4	2	
550	40	4			
600	30				
665	18				
720	18				

リード10

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	50	45	15	15	15
210	70	70	55	50	40	5	4	4
240	70	55	50	35	30	2		
270	70	40	30	24	20			
330	70	14	2					
365	70							
405	40							
450	22							

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	100	90	90	90	90	50	50	50
60	100	90	90	90	90	50	50	50
95	100	90	90	80	80	30	30	30
120	100	90	70	70	70	19	19	19
145	100	70	45	35	30	11	7	7
160	90	35	18	16	12	7	2	
170	90	2				4		
195	50							

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーターカップリング仕様

※RCP6CRも同一です。

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WSA10C

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3			
140	4	3			
280	4	3			
420	4	3			
560	3.5	1			

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	9.5			
85	12	9.5			
175	12	9			
260	12	9			
350	10.5	6.5			
435	6	3.5			
525	3	1.5			

リード5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	20				3		
40	25	20				3		
85	25	20				3		
130	25	20				3		
175	25	19				3		
215	19	13				3		
260	10.5	7.5				2		

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	27				10		
20	36	27				10		
40	36	27				10		
65	36	27				10		
85	36	27				9		
105	36	27				7		
130	33	20				4.5		

■RCP6/RCP6S-WSA12C

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	4			
160	8	4			
320	8	4			
480	8	4			
640	5	3			

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	15.5			
100	18	15.5			
200	18	14			
285	18	11			
400	12	7.5			
500	6	4			

リード6

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30				8		
50	30	30				8		
100	30	30				8		
140	30	30				8		
200	30	19				5.5		
250	19	16.5				3		
290	14	9				2		

リード3

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	33				15		
25	42	33				15		
50	42	33				15		
65	42	33				13		
100	42	33				12		
125	42	30				8		
150	30	24				4.5		

■RCP6/RCP6S-WSA14C

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15.5	12			
140	15.5	12			
420	13	8			
560	7.5	3			

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	33	24.5			
140	33	24.5			
280	22.5	12.5			
420	9.5	3.5			

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	33				11		
70	45	33				11		
140	45	27.5				10.5		
210	13.5	9				3		

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	54	48				18		
35	54	48				18		
70	54	48				18		
105	36	24				6		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WSA10R

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3	3	2.5
140	4	4	3	3	2.5
280	4	4	3	3	2.5
420	4	4	3	3	2.5
560	4	4	3	1.5	1.5
700	4	4	3	0.5	0.5
840		1	0.5		

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15	15	13	13	12
85	15	15	13	13	12
175	15	15	13	12	10
260	15	15	13	10	8
350	15	15	13	8	5
435	15	15	10	7	4
525	14	10	5	3	2
610		5	2	1	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	3	3	3
40	28	25	22	20	20	3	3	3
85	28	25	22	20	20	3	3	3
130	28	25	22	20	20	3	3	3
175	28	25	22	20	20	3	3	3
215	28	25	22	20	16	3	3	3
260	28	25	20	16	12	2	2	2.5
305	28	20	12	10	8	1	0.5	0.5
350	28	14	6	4	3			
390	28	6	1					

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	36	35	30	10	10	10
65	40	40	36	35	30	10	10	10
85	40	40	36	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	7	7	7
150	40	35	35	30	30	4	4	4
175	40	34	32	24	20	1	1	1
195	40	20	14	12	11			

■RCP6/RCP6S-WSA12R

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	8	6	4	3
160	12	8	6	4	3
320	12	8	6	4	3
480	12	8	6	4	2
640		8	6	4	1
800		7	4		

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	10
100	25	25	18	16	10
200	25	25	18	16	10
285	25	25	18	12	8
400	20	20	14	10	6
500	15	15	8	6	4
600	10	6	6	3	2

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	8
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	4
290	40	35	25	20	14	5	5	4
350	40	28	14	12	10	2	2	1
400	30	18	10	6	5	1		
450	25	8	3					

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	56	50	45	40	16	16	16
25	60	56	50	45	40	16	16	16
50	60	56	50	45	40	16	16	16
65	60	56	46	41	40	16	16	16
100	60	56	46	41	40	16	16	16
125	60	56	46	40	30	16	14	10
150	60	50	40	30	25	12	10	6
180	60	40	35	25	20	8	6	5
200	60	35	30	20	14	5	5	4
225	40	16	16	10	6	2		

■RCP6/RCP6S-WSA14R

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	23	19	14	11
140	25	23	19	14	11
420	25	23	19	13	8
560	20	19	14	10	5
700	20	8	6	6	3

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	42	40	32	30
140	50	42	40	32	30
280	50	42	35	23	17
420	47	25	18	14	10
560	12	10	5	3	2

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	51	46	45	12	12	12
210	65	65	45	31	22	8	6	6
280	65	31	21	14	6	6	4	2
350	35	8				1		
420	7							

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	5				4		

■RCP6/RCP6S-WSA16R

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	30	28	24	20
120	30	30	28	24	20
240	30	30	28	20	16
365	30	28	18	12	6
480	30	6			
550	14				
600	2				

リード10

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	45	45	10	10	10
210	70	65	45	30	28	2	2	1
240	70	30	22	14	10			
270	70	12	6	4				
330	35							
365	12							

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	100	90	90	90	90	45	45	45
60	100	90	90	90	90	45	45	45
95	100	90	90	80	80	27	27	27
120	100	90	65	50	45	7	7	7
145	80					1		
160	35							
170	8							

※WSA16Rは、高出力有効・無効の設定がありません。

RCP6 シリーズ

スライダタイプ モーター折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WSA10R

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3			
140	4	3			
280	4	3			
420	4	3			
560	3.5	1			

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	9.5			
85	12	9.5			
175	12	9			
260	12	9			
350	10.5	6.5			
435	6	3.5			
525	3	1.5			

リード5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	20				3		
40	25	20				3		
85	25	20				3		
130	25	20				3		
175	25	19				3		
215	19	13				3		
260	10.5	7.5				2		

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	36	27				10		
20	36	27				10		
40	36	27				10		
65	36	27				10		
85	36	27				9		
105	36	27				7		
130	33	20				4.5		

■RCP6/RCP6S-WSA12R

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	8	4			
160	8	4			
320	8	4			
480	8	4			
640	5	3			

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	15.5			
100	18	15.5			
200	18	14			
285	18	11			
400	12	7.5			
500	6	4			

リード6

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30				8		
50	30	30				8		
100	30	30				8		
140	30	30				8		
200	30	19				5.5		
250	19	16.5				3		
290	14	9				2		

リード3

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	33				15		
25	42	33				15		
50	42	33				15		
65	42	33				13		
100	42	33				12		
125	42	30				8		
150	30	24				4.5		

■RCP6/RCP6S-WSA14R

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	15.5	12			
140	15.5	12			
420	13	8			
560	7.5	3			

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	33	24.5			
140	33	24.5			
280	22.5	12.5			
420	9.5	3.5			

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	33				11		
70	45	33				11		
140	45	27.5				10.5		
210	13.5	9				3		

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	54	48				18		
35	54	48				18		
70	54	48				18		
105	36	24				6		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

■RCP6/RCP6S-RR4C

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560	6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1	1
980	2.5	2	1.5	1	0.75	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1120	1	1	0.75	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

リード10

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3	3	3	3
85	18	17	15	14	13	3	3	3	3	3	3	3	3
175	18	17	15	14	12	3	3	3	3	3	3	3	3
260	18	17	13	13	12	3	3	3	3	3	3	3	3
350	18	17	13	13	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	18	17	13	11	9	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	18	15	10	8	7	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
610	9	7	5	4	2	2	2	2	2	2	2	2	2
700	6	5	3	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5

リード5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6	6	6	6
40	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6	6	6	6
85	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6	6	6	6
130	28	25	22	20	20	6	6	6	6	6	6	6	6
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	16	5	5	5	5	5	5	5	5
305	28	22	20	16	14	5	5	5	5	5	5	5	5
350	28	20	14	12	11	4.5	3	3	3	3	3	3	3

リード2.5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	35	35	30	30	10	9	8	7	6	5	4	3
175	40	35	35	30	25	8	7	7	6	5	4	3	2

■RCP6/RCP6S-RR6C

リード20

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2	1	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800	4	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1

リード12

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	3	3	3	3	3
600	10	10	6	3	2	4	3	2	2	2	2	2	2
700	6	2	2	2	1	2	1	1	1	1	1	1	1

リード6

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	8	8	8	8	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6	6	6	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5	5	5	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3	3	3	3	3	3
450	25	8	3	2	2	2	2	1	1	1	1	1	1

リード3

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	10	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	6	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5	5	5	5	5	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-RR7C

リード24

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
420	20	20	18	15	10	3	3	3	3	3	3	3	3
640	15	14	9	7	4	3	3	2	2	2	2	2	2
860	5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7	7	7	7	7	7
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4	4	4	4	4	4
560	12	10	5	3	2	4	2	1	1	1	1	1	1
700	3	2	2	2	1	2	1	1	1	1	1	1	1

リード8

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12	12	12	12	12	12
210	60	60	40	31	26	10	10	9	9	9	9	9	9
280	60	34	22	15	11	8	7	6	6	6	6	6	6
350	60	14	5	1	1	3	2.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	15	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1

リード4

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5									

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RR4C

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RR6C

リード20

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	5				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
25	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RR7C

リード24

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
420	10	5				1.5		
600	1							

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

スリット仕様スライダタイプ

クリン仕様スライダタイプ

ロッドタイプ 防塵防滴仕様

ラジアルシリンダ 防塵防滴仕様

ワイドラジアルシリンダ 防塵防滴仕様

オプション

技術資料

コントローラ

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-RR4R

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	
560	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5		1	1		
840	3	2.5	1	0.5		0.5	0.5		

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
85	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
175	13	13	12	10	8	2.5	2.5	2.5	
260	13	13	12	10	6	2.5	2.5	2.5	
350	13	12	12	8	5	2.5	2.5	2.5	
435	13	10	10	6	4	2.5	2.5	2.5	
525	13	8	6	3	2	2.5	2.5	2	
610		5	2				2	1.5	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	25	22	20	18	5	5	5	
40	28	25	22	20	18	5	5	5	
85	28	25	22	20	18	5	5	5	
130	28	25	22	20	18	5	5	5	
175	28	25	22	20	18	5	5	5	
215	28	25	22	20	18	5	5	5	
260	28	24	20	16	12	5	5	5	
305	25	20	16	12	8	5	4	4	
350	22	16	10	8	6	3.5	3	3	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	35	30	10	10	10	
85	40	40	40	35	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	10	10	
130	40	40	35	30	30	10	10	8	
150	40	35	35	30	30	8	8	7	
175	40	35	35	30	25	7.5	7	6	

■RCP6/RCP6S-RR6R

リード20

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	
640	6	4	3	2		1.5	1.5		
800	4	3				1	1		

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
100	25	25	18	16	12	4	4	4	
200	25	25	18	16	10	4	4	4	
300	25	25	18	12	8	4	4	4	
400	20	20	14	10	6	4	4	4	
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	
600	10	10	6	3	2	4	3	2	
700		6	2				2	1	

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
50	40	40	35	30	25	10	10	10	
100	40	40	35	30	25	10	10	10	
150	40	40	35	25	25	10	10	10	
200	40	40	30	25	20	10	10	10	
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	
300	40	35	25	20	14	6	6	6	
350	40	30	14	12	10	5	5	5	
400	30	18	10	6	5	4	3	3	
450	25	8	3			2	2	1	

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
25	60	60	50	45	40	20	20	20	
50	60	60	50	45	40	20	20	20	
75	60	60	50	45	40	20	20	20	
100	60	60	50	45	40	20	20	20	
125	60	60	50	40	30	18	14	10	
150	60	50	40	30	25	14	10	6	
175	60	40	35	25	20	12	6	5	
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	
225	40	16	16	10	6	5	5	4	

■RCP6/RCP6S-RR7R

リード24

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
420	20	20	18	15	10	3	3	3	
640	15	14	9	7	4	3	3	2	
860	3	1							

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	25	20	8	7	7	
420	50	25	18	14	10	4.5	4.5	4	
560	12	10	5	3	2	2	1	1	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	6	5	3	
350	30	3				3	1		
420	2								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	13	8	3	
175	40	5				3			

■RCP6/RCP6S-RR8R

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0.2			0.2	
0	30		0	5	
300	30		300	5	
350	14		330	3.5	
400	6		360	2	
			400	0.5	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0.2			0.2	
0	60		0	40	
160	60		80	40	
170	40		90	34	
180	25		100	28	
190	15		110	23	
200	12		120	18	
			130	15	
			140	12	
			150	10	
			160	8	
			170	6	
			180	4	
			190	3	
			200	2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0.1			0.1	
0	100		0	70	
90	100		45	70	
100	75		60	45	
			70	35	
			80	25	
			90	16	
			100	10	

※RR8Rは、高出力有効・無効の設定がありません。

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RR4R

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RR6R

リード20

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	5				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
25	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RR7R

リード24

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
420	10	5				1.5		
600	1							

リード16

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平		垂直					
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリット仕様スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

■RCP6/RCP6S-WRA10C

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	4	3.5	2.5	1.5
140	4	4	3.5	2.5	1.5
280	4	4	3.5	2.5	1
420	4	4	3.5	2	0.5
560		2.5	2.5		
700			0.5		

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	14.5	14.5	13	12.5	12
85	14.5	14.5	13	12.5	12
175	14.5	14.5	12.5	11.5	9.5
260	14.5	14.5	12.5	8.5	6.5
350	14.5	14.5	11.5	7.5	3.5
435	14.5	12.5	7.5	4.5	2.5
525	10.5	7.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	13.5	12.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	4.5	2.5			

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8.5	8.5	8.5
150	40	35	35	30	30	5.5	5.5	5.5
175	40	33.5	29.5	27.5	17.5	2.5	2.5	0.5

■RCP6/RCP6S-WRA12C

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800			0.5	0.5	

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	12
80	30	25	18	16	12
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		15	8	6	4

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5
280	55	35	25	20	14	4.5	4.5	4.5
340	55	25.5	14	12	10	0.5		
400	45	12.5	10	6	3.5			

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	13.5	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	1
225	50	16	16	10	6			

■RCP6/RCP6S-WRA14C

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	12
210	25	22	14	12	12
420	25	18	14	6	5
630	20	8	2		

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	50	31	25	20
420	50	25	14	8	6
560	10	6			

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	15	15	11
210	65	65	40	30	25	7	5	4
280	65	30	17	9	3			
350	50	7						
420	7							

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	25	25
35	85	80	70	65	60	25	25	25
70	85	80	70	65	60	25	25	25
105	85	80	60	50	40	21	19	17
130	85	50	30	20	15	11	9	7
175	55	11						
210	15							

■RCP6/RCP6S-WRA16C

※WRA16Cは、高出力有効・無効の設定がありません。

リード20

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
0	30
240	30
300	30
360	24
420	14
450	5

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直
	速度	加速度 (G)		
(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)
	0.2			0.2
0	60	0	0	36.5
150	60	88	88	36.5
200	45	100	100	29.5
240	36	110	110	24.5
		120		19.5
		130		16.5
		140		14.5
		150		11
		160		9.5
		170		5.5
		180		4.5
		190		2.5
		200		0.5

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直
	速度	加速度 (G)		
(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)	(mm/s)
	0.1			0.1
0	100	0	0	70
90	100	48	48	70
120	58	60	60	50
130	24	70	70	35
		80		25
		90		20
		100		13

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WRA10C

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	3.5	0.5			
140	3.5	0.5			
280	3.5	0.5			
420	3.5	0.5			
560	2.5				

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	9.5	8			
85	9.5	8			
175	9.5	8			
260	9.5	6.5			
350	7.5	6			
435	5	2.5			

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	19				5		
40	25	19				5		
85	25	19				5		
130	25	19				5		
175	25	15.5				4		
215	18	12				2.5		
260	10.5	6.5						

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	27				10		
20	40	27				10		
40	36	27				10		
65	36	27				10		
85	36	27				8.5		
105	36	27				6		
130	33	22.5				3.5		

■RCP6/RCP6S-WRA12C

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	5.5			
160	7.5	5.5			
320	7.5	2.5			
480	3	0.5			

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18.5	10.5			
80	18.5	10.5			
200	18.5	9.5			
320	15	7			
440	3	1.5			

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	39	30				6		
40	39	30				6		
100	39	30				6		
160	39	24				5		
220	24	15				2		

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	45				13		
20	60	45				13		
50	60	45				13		
80	60	45				12		
110	60	45				6		

■RCP6/RCP6S-WRA14C

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	9.5			
210	18	9.5			
420	8	3			

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	27			
140	37	27			
280	18	13			
420	3.5				

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	33				12		
70	45	33				12		
140	45	27				6		
210	12	4.5						

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	57	48				18		
35	57	48				18		
70	57	48				13.5		
105	12	7.5				1		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-WRA10R

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3.5	2.5	0.5	
140	4	3.5	2.5	0.5	
280	4	3.5	2.5	0.5	
420	4	3.5	2.5	0.5	
560		2.5	2		
700			0.5		

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5
525	10.5	6.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5			

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5			

■RCP6/RCP6S-WRA12R

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5
640		4.5	3.5		
800		0.5	0.5		

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	18	16	10
320	30	25	18	12	8
440	25	20	13.5	10	6
560		13.5	8	5.5	3.5

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5
280	55	35	25	20	14	3.5	3.5	3.5
340	55	25.5	14	12	10			
400	45	12.5	10	6	3.5			

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5
140	70	50	40	30	25	13.5	10	6
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5
200	70	35	30	20	14	1	1	0.5
225	50	16	16	10	6			

■RCP6/RCP6S-WRA14R

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	8
210	25	22	14	12	8
420	25	18	14	6	3
630		8	2		

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	46	31	22	18
420	50	22	12	8	6
560	10	2			

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	15	15	15
70	65	65	55	50	45	15	15	15
140	65	65	55	50	45	13	13	10
210	65	65	40	30	23	5	5	4
280	65	25	13	7	3			
350	35							

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	25	23	23
35	85	80	70	65	60	25	23	23
70	85	80	70	65	60	25	23	23
105	85	80	60	50	40	19	17	17
130	85	50	10	6	6	7	4	
175	45							

■RCP6/RCP6S-WRA16R

※WRA16Rは、高出力有効・無効の設定がありません。

リード20

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.2			0.2
0	60		0	34.5	
150	60		88	34.5	
200	45		100	24.5	
240	18		110	19.5	
			120	16.5	
			130	14.5	
			140	11.5	
			150	7.5	
			160	5.5	
			170	4.5	
			180	2.5	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.1			0.1
0	100		0	63	
90	100		48	63	
120	58		60	33	
			70	28	
			80	18	
			90	9	
			100	2	

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-WRA10R

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	3.5	0.5			
140	3.5	0.5			
280	3.5	0.5			
420	3.5	0.5			
560	2.5				

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	9.5	8			
85	9.5	8			
175	9.5	8			
260	9.5	6.5			
350	7.5	6			
435	5	2.5			

リード5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	19				5		
40	25	19				5		
85	25	19				5		
130	25	19				5		
175	25	15.5				4		
215	18	12				2.5		
260	10.5	6.5						

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	27				10		
20	40	27				10		
40	36	27				10		
65	36	27				10		
85	36	27				8.5		
105	36	27				6		
130	33	22.5				3.5		

■RCP6/RCP6S-WRA12R

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	7.5	5.5			
160	7.5	5.5			
320	7.5	2.5			
480	3	0.5			

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18.5	10.5			
80	18.5	10.5			
200	18.5	9.5			
320	15	7			
440	3	1.5			

リード6

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	39	30				6		
40	39	30				6		
100	39	30				6		
160	39	24				5		
220	24	15				2		

リード3

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	45				13		
20	60	45				13		
50	60	45				13		
80	60	45				12		
110	60	45				6		

■RCP6/RCP6S-WRA14R

リード24

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	18	9.5			
210	18	9.5			
420	8	3			

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	37	27			
140	37	27			
280	18	13			
420	3.5				

リード8

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	45	33				12		
70	45	33				12		
140	45	27				6		
210	12	4.5						

リード4

姿勢	水平			垂直				
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	57	48				18		
35	57	48				18		
70	57	48				13.5		
105	12	7.5				1		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

■RCP6/RCP6S-RA4C

リード16

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	4	3	1	1	1	1	1	1	1
560		6	6	3	3			1	1	1	1	1
700		5.5	5	2	1.5			1	1	1	1	1
840			3	1	0.5							

リード10

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	15	15	13	11	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525		14	10	8	6			2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
610		9	7	5	4			2	2	2	2	2
700		6	4	3	2			1.5	1.5	1.5	1.5	1.5

リード5

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5	5	5	5	5
260	28	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	5
305	28	22	20	18	15	5	5	5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	28	20	15	13	11	5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

リード2.5

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10	10	10
85	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8	7.5	7	7	7	7	7
150	40	35	35	30	25	6	5.5	5	5	5	5	5
175	40	30	30	25	20	5	4.5	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-RA6C

リード20

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640		6	4	3	2			1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800		4	3					1	1	1	1	1

リード12

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	3	3	3	3
600		10	6	3	2			3	2	2	2	2
700		6	2					2	1	1	1	1

リード6

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	8	8	8	8
300	40	35	25	20	14	6	6	6	6	6	6	6
350	40	30	14	12	10	5	5	5	5	5	5	5
400	30	18	10	6	5	4	3	3	3	3	3	3
450	25	8	3					2	2	2	2	2

リード3

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10	10	10
150	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6	6	6
175	60	40	35	25	20	12	6	5	5	5	5	5
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
225	40	16	16	10	6	5	5	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-RA7C

リード24

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3
400	20	20	14	12	8	3	3	3	3	3	3	3
420	20	17	12	10	6	3	3	3	3	3	3	3
600		14	6	5	4			3	2	2	2	2
640		5	3	2	1.5			2	1	1	1	1
800		5	1	1								
860		2	0.5									

リード16

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8
280	50	50	35	25	20	8	7	7	7	7	7	7
420	50	25	18	14	10	6	4.5	4	4	4	4	4
560		10	5	3	2			2	1	1	1	1
700		2										

リード8

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	16	16	16	16	16
210	60	60	40	31	26	10	10	9	9	9	9	9
280	60	34	20	15	11	7	5	4	4	4	4	4
350	50	12	4	1		3	2	1	1	1	1	1
420	10											

リード4

姿勢	水平						垂直					
	加速度 (G)											
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28
105	80	80	60	50	40	22	22	18	18	18	18	18
140	80											

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RA4C

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RA6C

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	4				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RA7C

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
400	11	6				1.5		
420	10	5						
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

※防塵・防滴仕様はスペックが異なります。

■RCP6/RCP6S-RA4R

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	1
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	1
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1
560	5	4.5	2.5	2									
700	4.5	3.5	2	1.5									
840		2.5	1	0.5									0.5

リード10

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
85	12	12	10	10	8	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
175	12	12	10	10	6	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
260	12	12	10	10	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
350	12	12	10	8	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
435	12	10	8	6	4	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
525	8	6	3	2		2.5	2						
610	5	2									2	1.5	

リード5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	5	5
40	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	5	5
85	25	25	22	20	18	5	5	5	5	5	5	5	5
130	25	25	22	18	18	5	5	5	5	5	5	5	5
175	25	25	22	18	16	5	5	5	5	5	5	5	5
215	25	25	22	16	14	5	5	5	5	5	5	5	5
260	25	22	20	14	12	5	5	5	5	5	5	5	5
305	22	20	14	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
350	20	14	10	8	6	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	8	8	8	8	8	8	8
130	40	40	35	30	30	8	8	8	8	8	8	8	8
150	40	35	35	30	25	6	6	6	6	6	6	6	6
175	40	30	30	25	20	4	4	4	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-RA6R

リード20

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	4	3	3	2		1.5	1.5						
800	3	2	2	1		1	1						

リード12

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4	4	4	4
285	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3					
600	10	6	3	2		3	2						
700	6	2				2	1						

リード6

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8					
300	40	35	25	20	14	6	6	6					
350	40	25	14	12	10	5	5	5					
400	30	16	10	6	5	4	3	3					
450	25	8	3			2	2	1					

リード3

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10					
150	60	50	40	30	25	14	10	6					
175	60	40	35	25	20	12	6	5					
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5					
225	40	16	16	10	6	5	5	4					

■RCP6/RCP6S-RA7R

リード24

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
200	20	20	18	15	12	3	3	3	3	3	3	3	3
400	20	20	16	12	8	3	3	3	3	3	3	3	3
420	20	20	15	10	6	3	3	3	3	3	3	3	3
600	12	8	5	3		2	2						
640	10	6	4	2		1	1						
800		2											

リード16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8	8	8	8	8	8
280	50	50	35	23	20	8	7	7					
420	50	25	18	13	10	4.5	4.5	4					
560	10	5	3	2		1	1						

リード8

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18	18	18	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12					
210	60	60	40	31	26	10	10	9					
280	60	26	16	10	8	8	4	3					
350	30	3				2	0.5						
420	2												

リード4

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)												
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28	28	28	28	28	28

RCP6 シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-RA4R

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	3				1		
140	5	3				1		
280	5	3				1		
420	4	2.5				0.5		
560	3	1.5				0.5		

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	8				2		
85	10	8				2		
175	10	8				2		
260	9	7				2		
350	7	5				1.5		
435	6	3				1		
525	1					0.5		

リード5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	20				5		
40	22	20				5		
85	22	20				5		
130	22	18				5		
175	20	14				4		
215	15	10				3		
260	12	6				2		

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	35	30				10		
20	35	30				10		
40	35	30				10		
65	35	25				10		
85	30	20				7		
105	25	15				5		
130	20	10				4		

■RCP6/RCP6S-RA6R

リード20

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	5				1		
160	6	5				1		
320	6	4				1		
480	4	3				1		
640	3	1				0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	10				4		
100	25	10				4		
200	25	10				4		
300	20	8				3		
400	10	5				2		
500	5	2				1		

リード6

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	20				10		
50	40	20				10		
100	40	20				10		
150	40	20				8		
200	35	18				5		
250	10	6				3		

リード3

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				20		
25	40	25				20		
50	40	25				20		
75	40	25				12		
100	40	25				9		
125	40	25				5		

■RCP6/RCP6S-RA7R

リード24

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	9.5				3		
200	18	9.5				3		
400	11	6				1.5		
420	10	5						
600	1							

リード16

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	25				5		
140	40	25				5		
280	18	12				2		
420	1.5	1						

リード8

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	30				17.5		
70	50	30				17.5		
140	50	30				7		
210	14	7				2		

リード4

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	50				26		
35	55	50				26		
70	55	50				13		
105	30	15				2		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

テーブルタイプ カップリング仕様 シングルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
560	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
700		3	3	3							1	
840			3	3								
980				2								
1120												
1260												

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	
435		4	4	4	4			2.5	2			
525			4	4	4					2		
610				4	4						1.5	
700					4	2.5					1	
785						2.5	2					

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
215	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
260	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	
350	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	
390		5	5	4	3		2.5	2.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
20	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
65	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
105	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
130	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	
150	5	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	
175	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	
195	5	5	5	4	3	3	3	3	3	3	3	

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	
160	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	
320	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	
480	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	
640	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	
800		5	4.5	4							1	
960			3.5	2								
1120				1.5								

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	
80	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	
200	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	
320	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	
440	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	
500		8	7	6	3	3					3	
560			8	6	4	3	2.5					
680				8	7	4	2.5	2	1.5			
800					5	2	1			0.5		

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	
40	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	
100	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	
160	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	
220	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	
250	10	10	9	8	7	6	6	6	5.5	5.5	5.5	
280	10	10	9	8	7	6	6	5.5	5	5	5	
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4	4	4	4	
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3	3	3	3	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
20	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
50	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
80	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
110	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
125	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
140	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	
170	10	10	8	7	6	12	10	8	8	8	8	
200	10	8	7	6	4	10	8	8	8	8	8	

■RCP6/RCP6S-TA7C

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	
200	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	
420	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	
640	10	10	8	7	3	3	3	3	3	3	3	
860		9	7	6	3	1.5	1					
1080			3.5	2								

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	
140	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	
280	12	12	12	10	10	7	7	6	6	6	6	
420	12	12	12	10	8	6	5	4	4	4	4	
560		12	10	8	5	3	2					
700			10	6	3	2						

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	
70	15	15	15	15	15	16	14	12	12	12	12	
140	15	15	15	15	15	16	14	10	10	10	10	
210	15	15	15	12	10	12	10	8	8	8	8	
280	15	15	12	10	8	9	8	6	6	6	6	
350	12	10	8			6						
420	8											

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	
35	15	15	15	15	15	20	20	20	20	20	20	
70	15	15	15	15	15	20	18	14	14	14	14	
105	15	15	15	15	12	18	16	10	10	10	10	
140	15	15	15	12	10	16	12	6	6	6	6	
175	15	12	10			10	6					
210	10					6						

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	
560	2.5	2				0.75						
700			1.5									
840				1								

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)						垂直 加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	4	4	4	4	4							

RCP6 シリーズ

テーブルタイプ カップリング仕様 ダブルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2
435	8	8	6	5		2.5	2	
525		8	5	4.5				2
610		6	4.5	4				1.5
700		4	3.5	2.5				0.5
785			2	2				

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	5	5	5
40	10	10	9	8	6	5	5	5
85	10	10	9	8	6	5	5	5
130	10	9	9	8	6	5	5	5
175	10	9	8	6	6	5	5	5
215	10	9	8	6	5	5	5	5
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3
390	7	6	4	3		2	2	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	10	9	8
20	10	10	9	8	6	10	9	8
40	10	10	9	8	6	10	9	8
65	10	9	9	8	6	10	9	8
85	10	9	8	6	6	10	9	7
105	10	9	8	6	5	10	8	7
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6
150	9	8	6	5	4	9	7	6
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5
195	8	7	6	4	3	6	5	5

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12	11	10	3	3	3
80	15	15	12	11	10	3	3	3
200	15	15	12	11	10	3	3	3
320	15	15	12	11	10	3	3	3
440	15	14	11	10	8	3	3	3
500		13	10	8	6	3	3	3
560		12	9	6	4		3	2.5
680		10	7	4	2		1.5	1
800			5	2	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	6	6	6
40	20	20	18	16	14	6	6	6
100	20	20	18	16	14	6	6	6
160	20	20	18	16	14	6	6	6
220	20	20	18	16	14	6	6	6
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4
400	18	14	10	8	6	4.5	3.5	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	15	12	12	10
20	20	20	18	16	15	12	12	10
50	20	20	18	16	15	12	12	10
80	20	20	18	16	15	12	12	10
110	20	20	18	16	15	12	12	10
125	20	20	18	16	15	12	12	10
140	20	20	18	16	15	12	12	10
170	20	18	16	14	12	12	10	9
200	18	16	14	12	10	9	8	8

■RCP6/RCP6S-TA7C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	20	18	7	7	7
140	25	25	20	20	18	7	7	7
280	22	20	16	16	14	7	7	6
420	20	16	14	12	8	6	5	4
560	16	14	10	6	4	3	1.5	0.5
700		8	3.5					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	16	16	14
70	30	30	28	26	24	16	16	14
140	30	28	24	22	20	16	14	10
210	30	22	20	18	16	12	10	8
280	20	18	16	12	10	9	8	6
350	14	12	7			4		
420	8							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	24	24	24
35	30	30	28	26	24	24	24	24
70	30	28	24	22	20	24	22	20
105	25	22	20	18	16	22	20	16
140	20	18	16	12	10	16	14	10
175	14	12	6			9	4	
210	7					4		

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4C

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	6			2.5		
85	8	8	6			2.5		
175	8	8	6			2.5		
260	8	8	6			2.25		
350	7	5				1.5		
435	5	3.5				1		
525			1.5					

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			5		
40	10	10	8			5		
85	10	10	8			5		
130	9	9	8			5		
175	9	6				4.5		
215	9	6				4		
260	8	5				2.5		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			9		
20	10	10	8			9		
40	10	10	8			9		
65	9	9	8			9		
85	9	6				7.5		
105	9	6				6		
130	8	5				4		

■RCP6/RCP6S-TA6C

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	11			3		
80	15	15	11			3		
200	15	15	11			3		
320	15	10				2.5		
440	9	5				1		
500	6	3						
560	4	1.5						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			6		
40	20	20	16			6		
100	20	20	16			6		
160	20	20	16			6		
220	20	20	16			4		
250	17	12				3		
280	14	8				2		
340	5	3						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			12		
20	20	20	16			12		
50	20	20	16			12		
80	20	20	16			12		
110	20	20	16			9		
125	18	15				7		
140	15	14				5		
170	10	7						

■RCP6/RCP6S-TA7C

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	18				5		
140	22	18				5		
280	16	14				5		
420	10	4						
560	2							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	26					

速度・加速度別可搬質量表

RCP6 シリーズ

テーブルタイプ モーター折返し仕様 シングルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
560	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
700		3	3	3								1
840			3	2.5								
980				1.5								
1120												
1260												

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
85	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
175	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
260	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
350	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2	2	2	2
435	4	4	4	4	4	2.5	2					
525		4	4	4								2
610			4	4								1.5
700				4	2.5							1
785					2.5	2						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	5	5
305	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	4	3.5	4	2	2				
390		5	5	4	3		1.5	1				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
20	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
65	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
105	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	4.5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
175	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
195	5	5	5	4	3	3	3	3	3	3	3	3

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
160	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
320	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
480	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
640	5	5	5	5	5	1	1	1	1	1	1	1
800		5	4.5	4								1
960			3.5	2								
1120				1.5								

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
80	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
200	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
320	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
440	8	8	8	7	6	3	3	3	3	3	3	3
500	8	8	7	6								3
560	8	8	6	4								2.5
680	8	7	4	2.5								1.5
800			5	2	1							

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
40	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
100	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
160	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
220	10	10	9	8	7	6	6	6	6	6	6	6
250	10	10	9	8	7	6	6	6	5.5	5.5	5.5	5.5
280	10	10	9	8	7	6	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5
340	10	10	9	8	7	6	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
400	10	9	8	7	6	4.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
20	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
50	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
80	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
110	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
125	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
140	10	10	10	8	7	12	12	10	10	10	10	10
170	10	10	8	7	6	5	5	5	5	5	5	5
200	10	8	7	6	4	4	4	4	4	4	4	4

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
200	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
420	10	10	10	8	8	3	3	3	3	3	3	3
640	10	10	7	6								2.5
860		7	5	4	2							1.5
1080			2	0.5								

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	7
140	12	12	12	10	10	7	7	7	7	7	7	7
280	12	12	12	10	10	7	7	6				
420	12	12	12	10	8	6	5	4				
560		12	10	7	5							1.5
700		9	4	1								

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	15	15	15	16	14	12				
70	15	15	15	15	15	16	14	12				
140	15	15	15	15	15	16	14	10				
210	15	15	15	12	10	12	10	8				
280	15	15	12	10	8	9	7	6				
350	12	10	8									
420	8											

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	15	15	15	15	15	20	20	20				
35	15	15	15	15	15	20	20	20				
70	15	15	15	15	15	20	18	14				
105	15	15	15	15	12	18	16	10				
140	15	15	15	12	10	16	12	6				
175	15	10	4									
210	4											

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度 (G)						加速度 (G)					
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	1
0	3	3										

RCP6 シリーズ

テーブルタイプ モーター折返し仕様 ダブルブロック

高出力設定有効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2
435	8	8	6	5		2.5	2	
525		8	5	4.5				1.5
610		5	4	3.5				
700		3.5	2.5	2				

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	5	5	5
40	10	10	9	8	6	5	5	5
85	10	10	9	8	6	5	5	5
130	10	9	9	8	6	5	5	5
175	10	9	8	6	6	5	5	5
215	10	9	8	6	5	5	5	5
260	9	8	7	5	4.5	5	5	5
305	9	8	6	5	4	4	4	4
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3
390		7	6	3.5	3		2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	9	8	6	10	9	8
20	10	10	9	8	6	10	9	8
40	10	10	9	8	6	10	9	8
65	10	9	9	8	6	10	9	8
85	10	9	8	6	6	10	9	7
105	10	9	8	6	5	10	8	7
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6
150	9	8	6	5	4	9	7	6
175	8	7	6	4	3.5	5	5	4.5
195	8	7	6	4	3	4.5	4	4

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	12	11	10	3	3	3
80	15	15	12	11	10	3	3	3
200	15	15	12	11	10	3	3	3
320	15	15	12	11	10	3	3	3
440	15	14	11	10	8	3	3	3
500		13	10	8	6	3	3	3
560		12	9	6	3		3	2.5
680		10	6	3	1.5		1.5	1
800			4	1				

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	14	6	6	6
40	20	20	18	16	14	6	6	6
100	20	20	18	16	14	6	6	6
160	20	20	18	16	14	6	6	6
220	20	20	18	16	14	6	6	6
250	20	20	18	16	14	6	6	5.5
280	20	18	16	15	11	6	5.5	5
340	20	16	14	12	9	6	4.5	4
400	18	14	10	8	6	4	2	1.5

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	16	15	12	12	10
20	20	20	18	16	15	12	12	10
50	20	20	18	16	15	12	12	10
80	20	20	18	16	15	12	12	10
110	20	20	18	16	15	12	12	10
125	20	20	18	16	15	12	12	10
140	20	20	18	16	15	12	12	10
170	20	18	16	14	12	12	9	8
200	18	16	14	12	10	8	7	7

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	20	20	18	7	7	7
140	25	25	20	20	18	7	7	7
280	22	20	16	16	14	7	7	6
420	20	16	14	12	8	5	4	3
560	16	14	10	6	3	3	1	
700		8	3					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	16	16	14
70	30	30	28	26	24	16	16	14
140	30	28	24	22	20	16	14	10
210	30	22	20	18	16	12	10	8
280	20	18	16	12	10	9	5.5	4.5
350	14	12	6			3		
420	6							

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	28	26	24	24	24	24
35	30	30	28	26	24	24	24	24
70	30	28	24	22	20	24	22	20
105	25	22	20	18	16	22	20	16
140	20	18	16	12	10	16	14	10
175	14	10	5			8	3	
210	6					3		

高出力設定無効

■RCP6/RCP6S-TA4R

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	6			2.5		
85	8	8	6			2.5		
175	8	8	6			2.5		
260	8	8	6			2.25		
350	7	5				1.5		
435	5	3.5				1		
525			1.5					

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			5		
40	10	10	8			5		
85	10	10	8			5		
130	9	9	8			5		
175	9	6				4.5		
215	9	6				4		
260	8	5				2.5		

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	10	10	8			9		
20	10	10	8			9		
40	10	10	8			9		
65	9	9	8			9		
85	9	6				7.5		
105	9	6				6		
130	8	5				4		

■RCP6/RCP6S-TA6R

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	11			3		
80	15	15	11			3		
200	15	15	11			3		
320	15	10				2.5		
440	9	5				1		
500	6	3						
560	4	1.5						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			6		
40	20	20	16			6		
100	20	20	16			6		
160	20	16				6		
220	20	16				4		
250	17	12				3		
280	14	8				2		
340	5	3						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	16			12		
20	20	20	16			12		
50	20	20	16			12		
80	20	16				12		
110	20	16				9		
125	18	15				7		
140	15	14				5		
170	10	7						

■RCP6/RCP6S-TA7R

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	22	18				5		
140	22	18				5		
280	16	14				5		
420	10	4						
560	2							

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30	30	26			12		
70	30	30	26			12		

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RA4C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			
525	4	1									

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
305	22	14	8	6	4	3	3	3			
350	19	5	1			2	1	1			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			
150	40	35	35	29	24	2	2	2			
175	33	24	22	19	12						

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			

■RCP6W/RCP6SW-RA6C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RA7C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

■RCP6W/RCP6SW-RA8C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	300	30		300	3
	350	14		330	1

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	60	60		35	80
	160	40		34	90
	170	25		28	100
	180	15		23	110
	190	12		18	120
	200			15	130
				12	140
				10	150
				8	160
				6	170
				4	180
				3	190
				2	200

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
	80	100		70	45
	80	100		70	45
	90	100		35	70
	100	75		25	80
				14	90
				9	100

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	300	30		300	3

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	60	60		35	80
	160	40		34	90
	170	25		28	100
				23	110
				18	120
				15	130
				12	140
				10	150
				8	160
				6	170

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
	80	100		70	45
	80	100		70	45
				35	70
				25	80
				9	80

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RA4R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			
525	4	1									

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
305	22	14	8	6	4	3	3	3			
350	19	5	1			2	1	1			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			
150	40	35	35	29	24	2	2	2			
175	33	24	22	19	12						

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			

■RCP6W/RCP6SW-RA6R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RA7R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

■RCP6W/RCP6SW-RA8R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2	0	0.2	
300	30	0.2	300	0.2	
350	14	0.2	330	0.2	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2	0	0.2	
160	60	0.2	80	0.2	
170	40	0.2	90	0.2	
180	25	0.2	100	0.2	
190	15	0.2	110	0.2	
200	12	0.2	120	0.2	
			130	0.2	
			140	0.2	
			150	0.2	
			160	0.2	
			170	0.2	
			180	0.2	
			190	0.2	
			200	0.2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1	0	0.1	
80	100	0.1	45	0.1	
90	100	0.1	60	0.1	
100	75	0.1	70	0.1	
			80	0.1	
			90	0.1	
			100	0.1	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2	0	0.2	
300	30	0.2	300	0.2	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2	0	0.2	
160	60	0.2	80	0.2	
170	40	0.2	90	0.2	
			100	0.2	
			110	0.2	
			120	0.2	
			130	0.2	
			140	0.2	
			150	0.2	
			160	0.2	
			170	0.2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1	0	0.1	
80	100	0.1	45	0.1	
			60	0.1	
			70	0.1	
			80	0.1	

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RR4C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			
525	4	1									

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
305	22	14	8	6	4	3	3	3			
350	19	5	1			2	1	1			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			
150	40	35	35	29	24	2	2	2			
175	33	24	22	19	12						

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			

■RCP6W/RCP6SW-RR4C6C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RR7C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	6	6	6	

■RCP6W/RCP6SW-RR8C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	210	30		210	3
	300	30		300	3
	350	14		330	1

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	0	60		0	35
	130	60		80	35
	160	60		90	34
	170	40		100	28
	180	25		110	23
	190	15		120	18
	200	12		130	15
				140	12
				150	10
				160	8
				170	6
				180	4
				190	3
				200	2

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
	0	100		0	70
	60	100		45	70
	90	100		60	45
	100	75		70	35
				80	25
				90	14
				100	9

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	0	30		0	3
	210	30		210	3

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
	0	60		0	35
	130	60		80	35
				90	34
				100	28
				110	23
				120	18
				130	2

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
	0	100		0	70
	60	100		45	70
				60	9

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RR4R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			
525	4	1									

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
305	22	14	8	6	4	3	3	3			
350	19	5	1			2	1	1			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			
130	40	40	35	30	30	4	4	4			
150	40	35	35	29	24	2	2	2			
175	33	24	22	19	12						

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	11	11	9	9	7	2	2	2			
85	11	11	9	9	7	2	2	2			
175	11	11	8	7	5	2	2	2			
260	11	11	7	4	2	2	2	2			
350	11	11	7	3	1	2	2	2			
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1			

リード5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	23	23	21	18	18	4	4	4			
40	23	23	21	18	18	4	4	4			
85	23	23	21	18	18	4	4	4			
130	23	23	21	18	18	4	4	4			
175	23	23	21	16	14	4	4	4			
215	23	23	21	14	12	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			
260	23	22	18	12	8	4	4	4			

リード2.5

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
0	40	40	40	35	30	10	10	10			
20	40	40	40	35	30	10	10	10			
40	40	40	40	35	30	10	10	10			
65	40	40	40	30	30	10	10	10			
85	40	40	35	30	30	10	10	10			
105	40	40	35	30	30	10	6	6			

■RCP6W/RCP6SW-RR6R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平					垂直					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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					
	加速度 (G)										
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5			
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			

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-RR47R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	6	6	6	

■RCP6W/RCP6SW-RR48R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
0	30		0	3	
210	30		210	3	
300	30		300	3	
350	14		330	1	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
0	60		0	35	
130	60		80	35	
160	60		90	34	
170	40		100	28	
180	25		110	23	
190	15		120	18	
200	12		130	15	
			140	12	
			150	10	
			160	8	
			170	6	
			180	4	
			190	3	
			200	2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
0	100		0	70	
60	100		45	70	
90	100		60	45	
100	75		70	35	
			80	25	
			90	14	
			100	9	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
0	30		0	3	
210	30		210	3	

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.2		0	0.2
0	60		0	35	
130	60		80	35	
			90	34	
			100	28	
			110	23	
			120	18	
			130	2	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
	0	0.1		0	0.1
0	100		0	70	
60	100		45	70	
			60	9	

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-WRA10C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10

■RCP6W/RCP6SW-WRA12C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14
110	70	60	50	45	40	14	14	14
140	70	50	40	30	25	10	10	5
170	70	40	35	25	20			
200	70	26	26	20	14			
225	50	7	4	3	3			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーターカップリング仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-WRA14C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

■RCP6W/RCP6SW-WRA16C

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.2			0.2
0	60		0	30.5	
150	60		88	30.5	
200	23		100	20.5	
220	2		110	15.5	
			120	12.5	
			130	10.5	
			140	7.5	
			150	3.5	
			160	1.5	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.1			0.1
0	100		0	59	
100	100		48	59	
110	45		60	29	
			70	24	
			80	14	
			90	5	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平
	加速度 (G)
速度 (mm/s)	0.2
0	30
240	30

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.2			0.2
0	60		0	30.5	
120	60		88	30.5	
			100	20.5	
			110	15.5	
			120	12.5	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.1			0.1
0	100		0	59	
80	100		48	59	
			60	29	
			70	24	
			80	14	

速度・加速度別可搬質量表

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-WRA10R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード10

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10

■RCP6W/RCP6SW-WRA12R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14
110	70	60	50	45	40	14	14	14
140	70	50	40	30	25	10	10	5
170	70	40	35	25	20			
200	70	26	26	20	14			
225	50	7	4	3	3			

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード12

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14

RCP6W シリーズ

ロッドタイプ モーター折返し仕様

高出力設定有効

■RCP6W/RCP6SW-WRA14R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード16

姿勢	水平				
速度 (mm/s)	加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
	0	65	65	55	50	45	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
	0	85	80	70	65	60	21.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード16

姿勢	水平				
速度 (mm/s)	加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
	0	65	65	55	50	45	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢	水平					垂直		
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
	0	85	80	70	65	60	21.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

■RCP6W/RCP6SW-WRA16R

〈環境温度が5℃を越える場合〉

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.2			0.2
0	60		0	30.5	
150	60		88	30.5	
200	23		100	20.5	
220	2		110	15.5	
			120	12.5	
			130	10.5	
			140	7.5	
			150	3.5	
			160	1.5	

リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.1			0.1
0	100		0	59	
100	100		48	59	
110	45		60	29	
			70	24	
			80	14	
			90	5	

〈環境温度が5℃以下の場合〉

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30
240	30

リード10

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.2			0.2
0	60		0	30.5	
120	60		88	30.5	
			100	20.5	
			110	15.5	
			120	12.5	

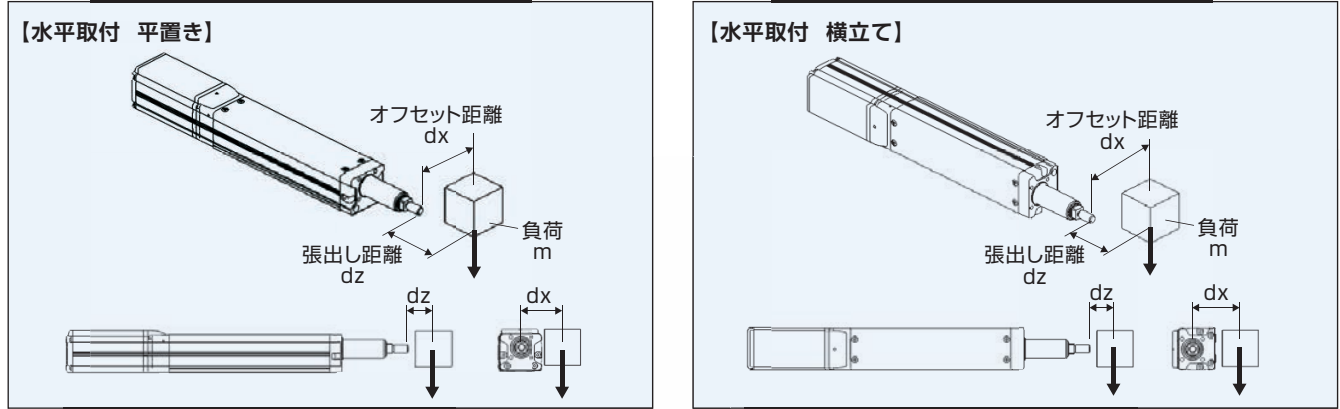
リード5

姿勢	水平		姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)
		0.1			0.1
0	100		0	59	
80	100		48	59	
			60	29	
			70	24	
			80	14	

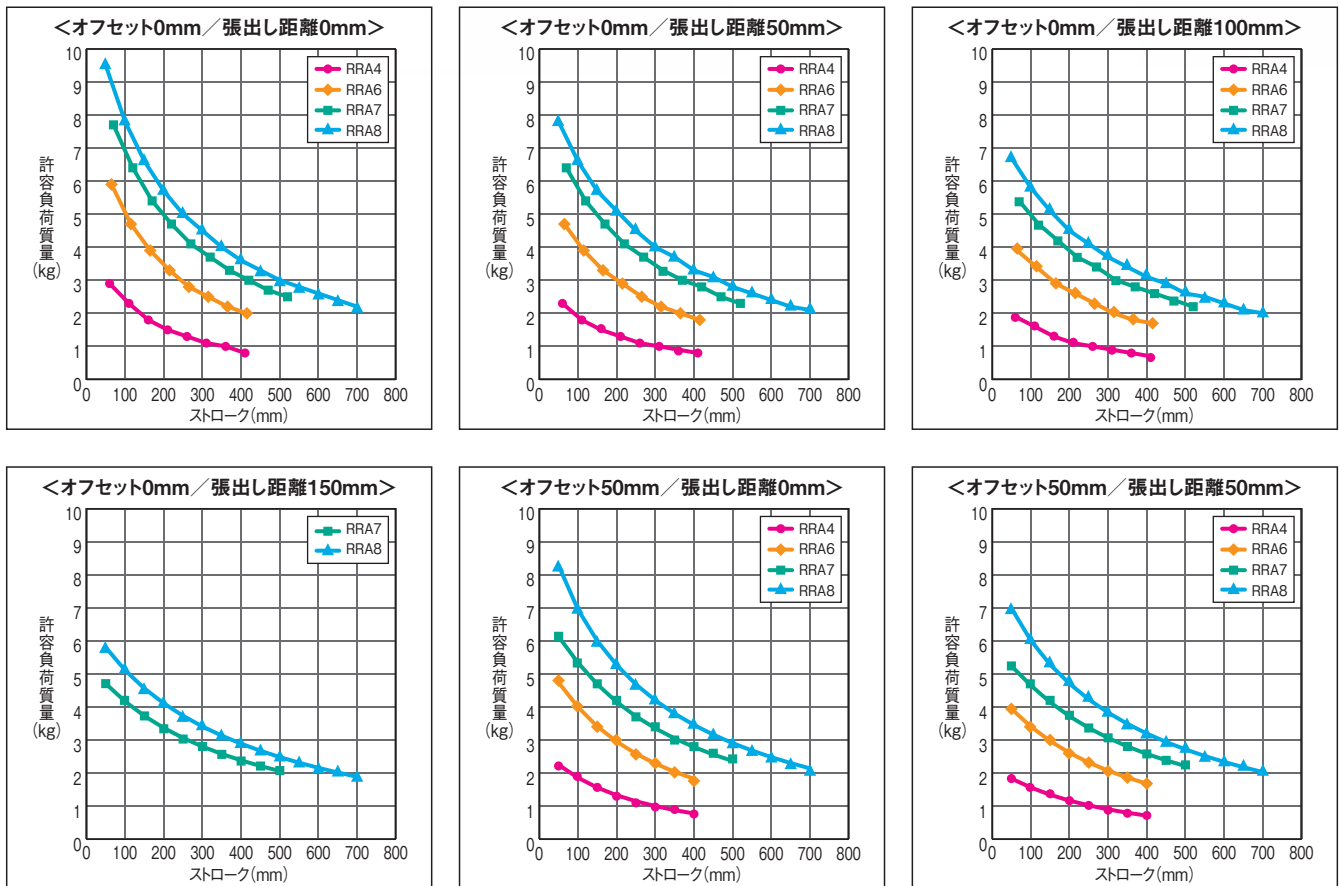
許容負荷質量選定資料

ラジアルシリンダはガイドを内蔵していますので、外付けガイドがなくてもロッドは一定の負荷を受けることができます。
許容可能な負荷質量については、下記のグラフをご参照ください。
なお、許容負荷質量を超える場合は、恐れ入りますが外付けガイドを併用してください。

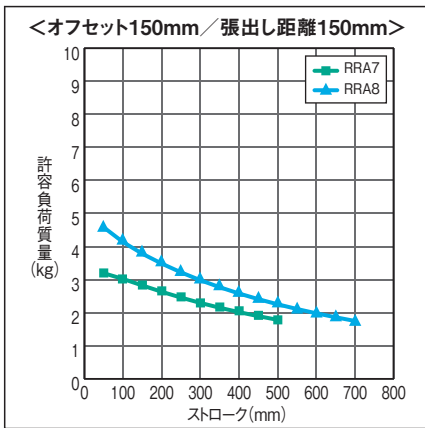
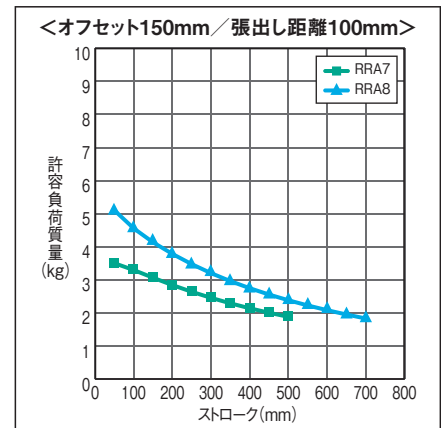
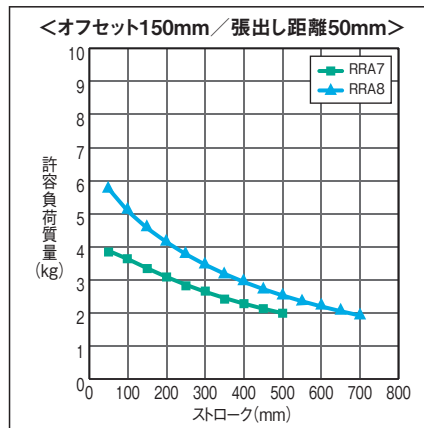
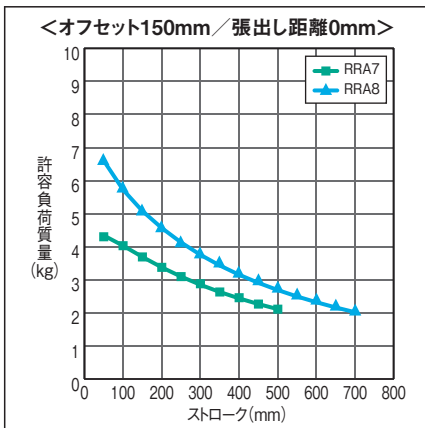
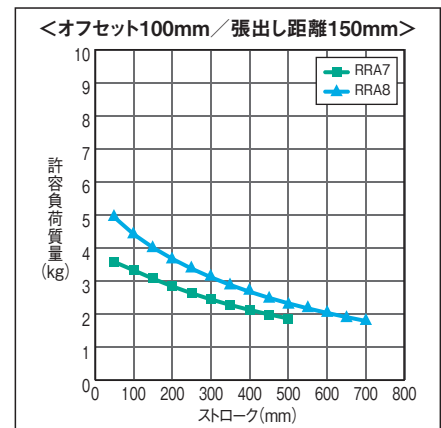
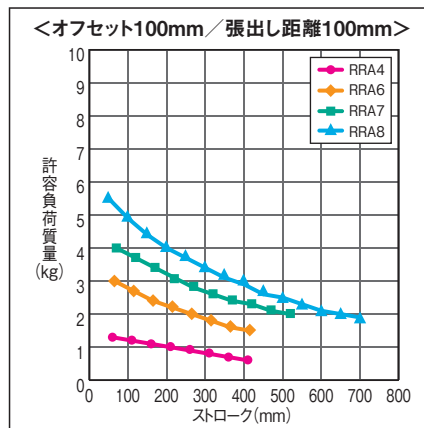
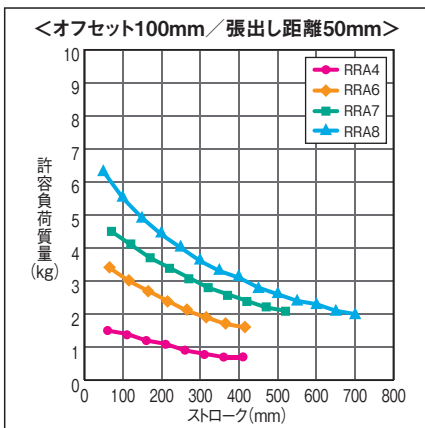
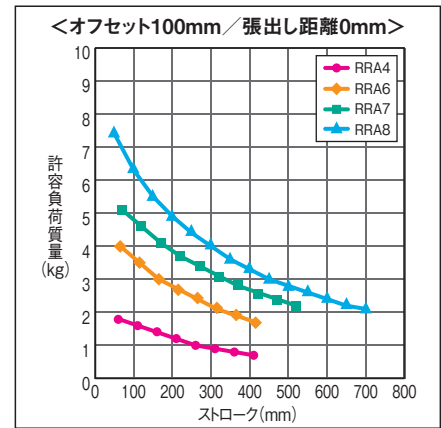
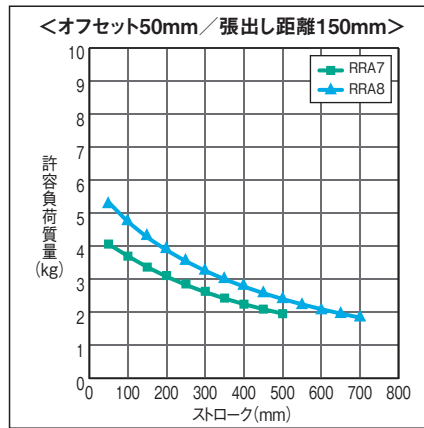
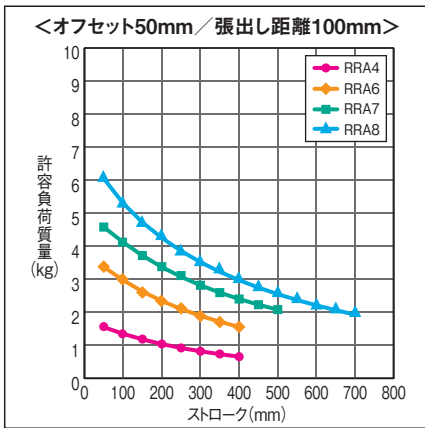
■RCP6(S)-RRA シリーズ 水平取付 許容負荷質量 ※RCP6(S)Wも同一です。



■ RCP6(S)-RRA4/RRA6/RRA7/RRA8



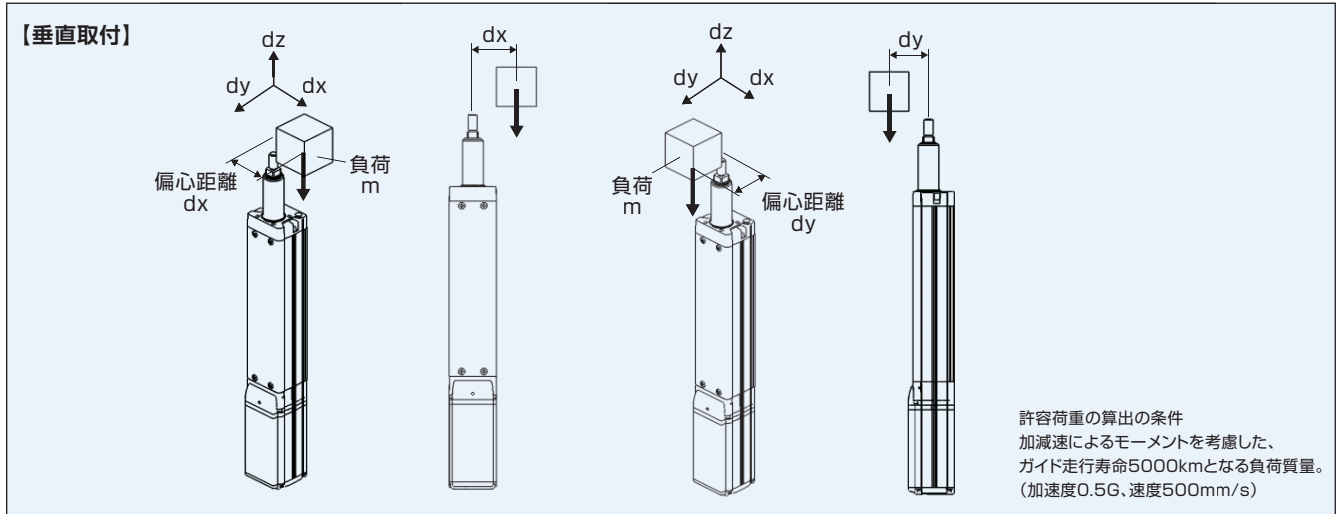
許容荷重の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



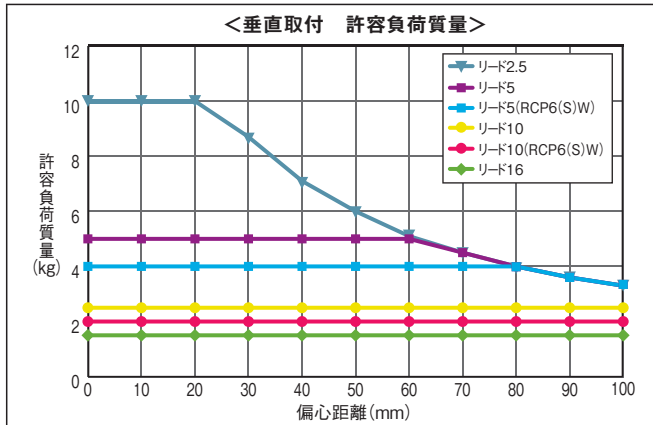
許容荷重の算出の条件
 加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

許容負荷質量選定資料

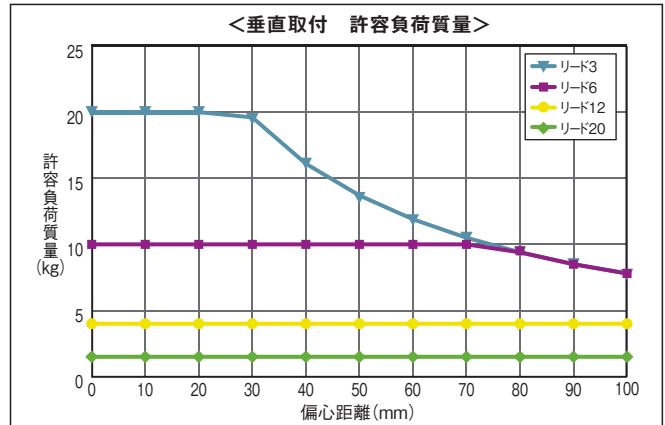
■RCP6(S)-RRA シリーズ 垂直取付 許容負荷質量 ※RCP6(S)Wはリードにより異なる場合があります。



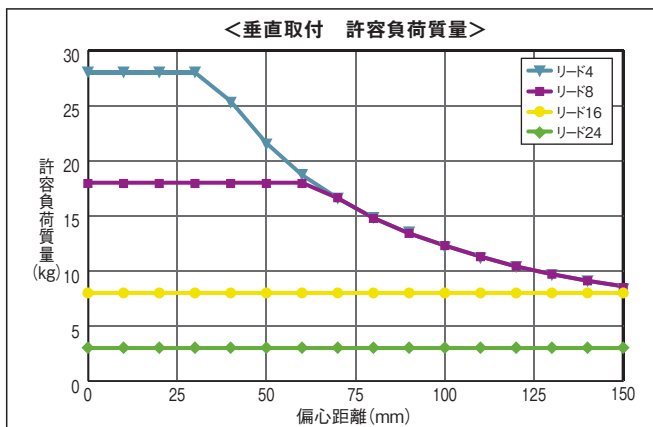
■ RCP6(S)-RRA4



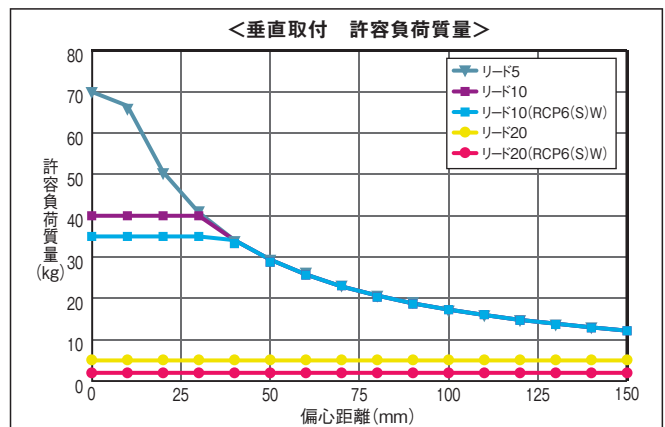
■ RCP6(S)-RRA6



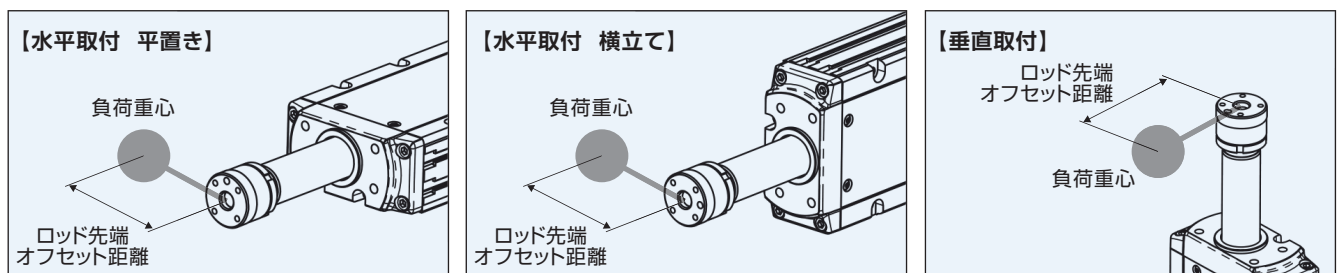
■ RCP6(S)-RRA7



■ RCP6(S)-RRA8

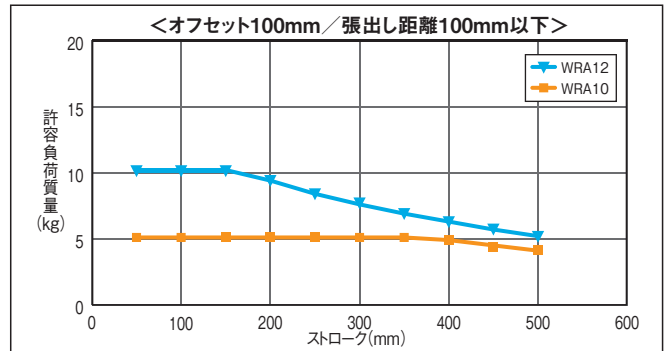
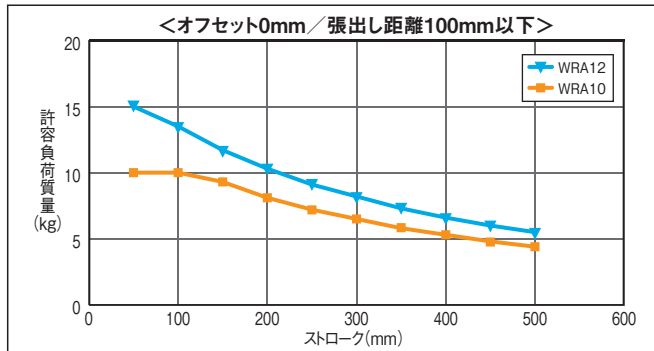


■RCP6(S)-WRA シリーズ 許容負荷質量 ※RCP6(S)Wはリードにより異なる場合があります。

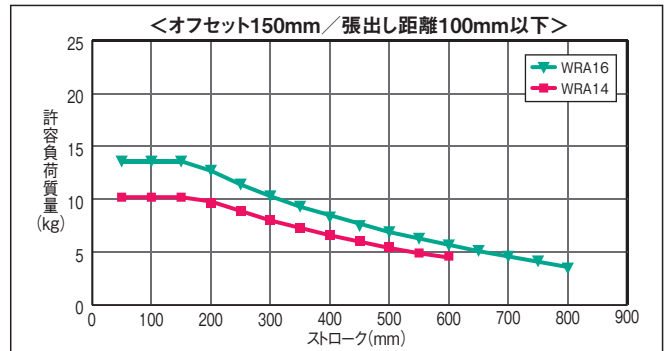
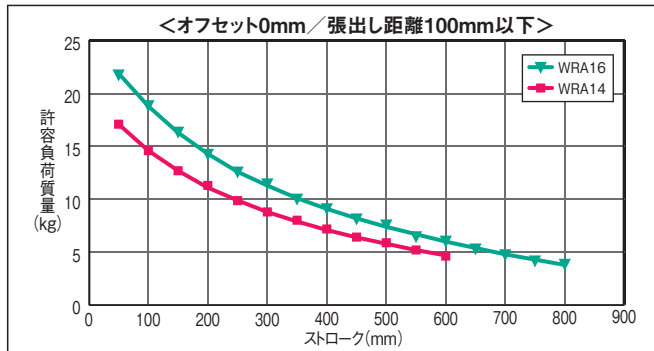


前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラタイプ
ワイドラジアルシリンドラタイプ
テーブルタイプ
スライダ仕様
ワイドスライダ仕様
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ仕様
ワイドラジアルシリンドラ仕様
オフシジョン
技術資料
コンローラー

■ RCP6(S)-WRA10/WRA12

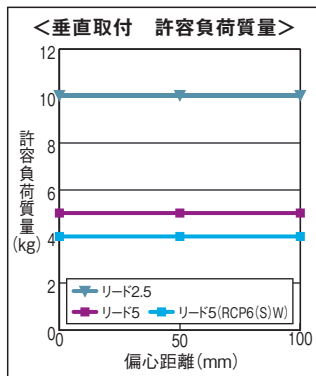


■ RCP6(S)-WRA14/WRA16

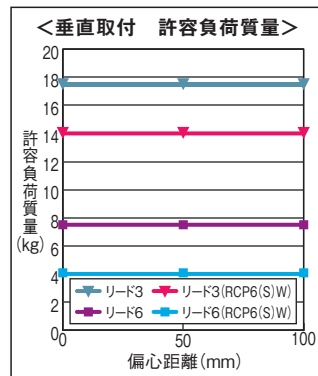


許容荷重の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度1G、速度500m/s ※WRA16タイプは加速度0.2G、速度500m/s)。

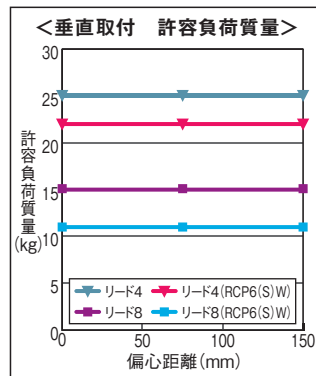
■ RCP6(S)-WRA10



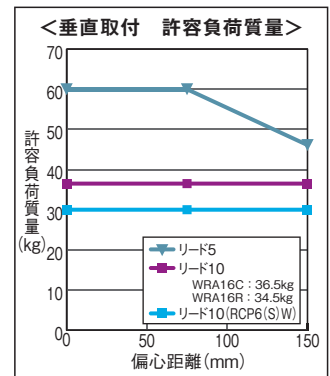
■ RCP6(S)-WRA12



■ RCP6(S)-WRA14

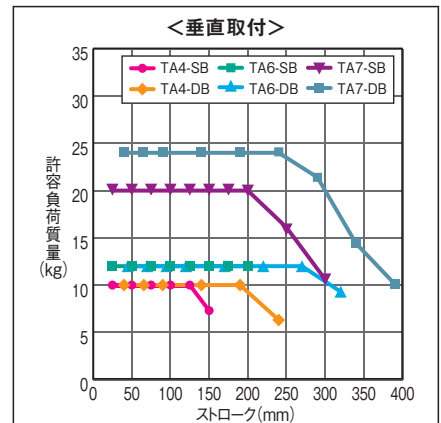
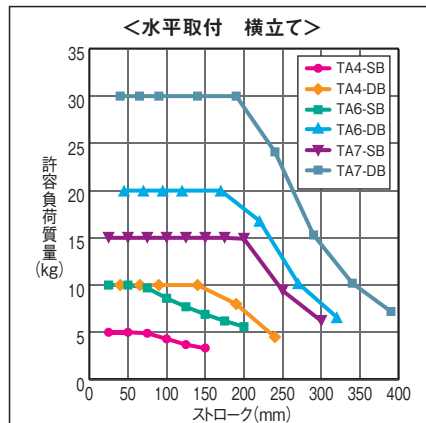
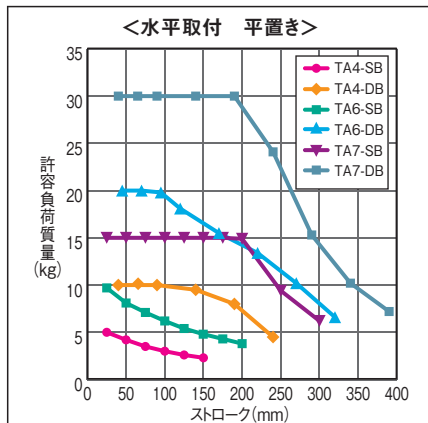


■ RCP6(S)-WRA16



■ (テーブルタイプ) RCP6(S)-TAシリーズ 許容負荷質量

テーブルタイプの許容負荷質量は、機械的な制限によりストロークが長くなると低下します。



許容荷重の算出の条件：加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s ※WRA16タイプは加速度0.2G、速度500m/s)。

デューティについて

デューティとはアクチュエータの稼働率(1サイクル中アクチュエータが動作している時間)をあらわします。

パルスモータタイプとACサーボモータタイプのアクチュエータでは、デューティの算出方法が異なりますのでご注意ください。

<パルスモータ>

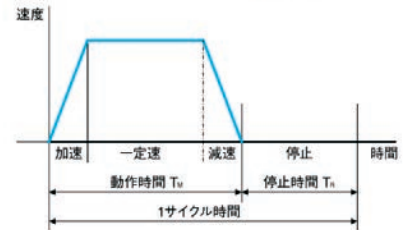
パルスモータ仕様に関しては、デューティは100%で動作可能です。デューティ制限が必要な機種は、RCP6SCR/RCP6SWです。

【デューティ比】

デューティ比とは、1サイクル中のアクチュエータが動作している時間を%で表した稼働率のことです。

$$D = \frac{T_M}{T_M + T_R} \times 100 (\%)$$

D: デューティ
T_M: 動作時間 (押付け動作を含む)
T_R: 停止時間

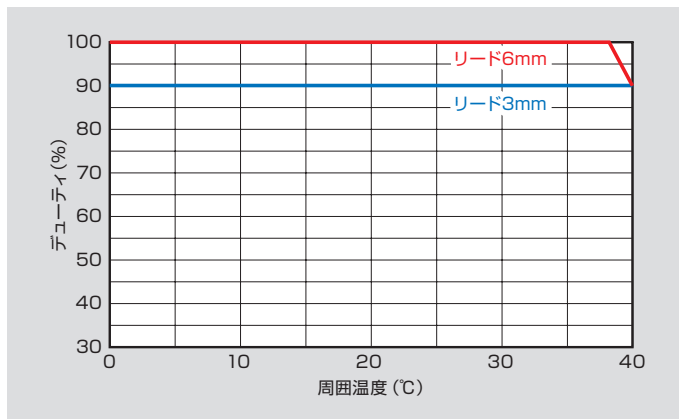


RCP6SCR/Wの場合

タイプ別デューティ比

RCP6Sシリーズ	デューティ比
□35パルスモータタイプ SA4/RRA4/RA4/TA4/WSA10/WRA10(モータストレート/モータ折返し共通)	100%
□42パルスモータタイプ SA6/RRA6/RA6/TA6/WSA12/WRA12(モータストレート/モータ折返し共通)	下記グラフ参照
□56パルスモータタイプ SA7/RRA7/RA7/TA7/WSA14/WRA14(モータストレート/モータ折返し共通)	下記グラフ参照
□56高推力パルスモータタイプ SA8/WSA16(モータストレート/モータ折返し共通)	100%
□60高推力パルスモータタイプ RRA8/RA8/WRA16(モータストレート/モータ折返し共通)	70%

■ 42パルスモータタイプの周囲温度とデューティ比の関係



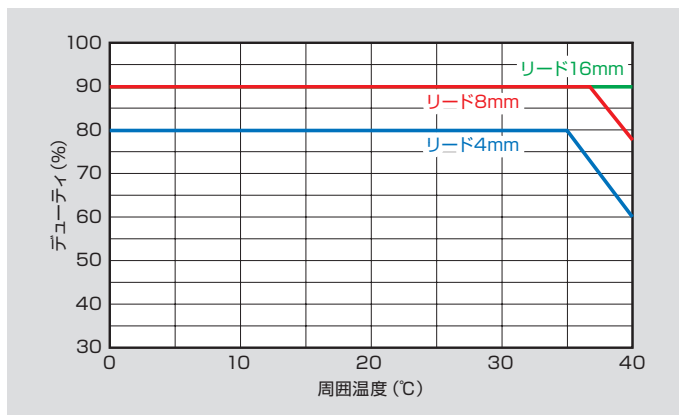
□42パルスモータタイプ

SA6/RRA6/RA6/TA6/WSA12/WRA12
(モータストレート/モータ折返し共通)

リード	3mm	6mm	12mm/20mm
デューティ比制限	90%以下	38℃以下100% 40℃ 90%以下	100%

※RCP6Wにリード20mmはありません。

■ 56パルスモータタイプ(高推力モータを除く)の周囲温度とデューティ比の関係



□56パルスモータタイプ

SA7/RRA7/RA7/TA7/WSA14/WRA14
(モータストレート/モータ折返し共通)

リード	4mm	8mm	16mm	24mm
デューティ比制限	35℃以下 80% 40℃ 60%以下	37℃以下 90% 40℃ 78%以下	90%以下	100%

※RCP6Wにリード24mmはありません。

ダブルスライダ選定上の注意

ダブルスライダを選定する際は、以下の仕様表と注記をご確認ください。

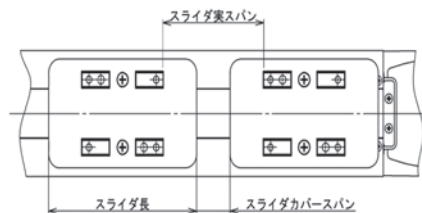
RCP6(S) (CR) ダブルスライダ仕様表

シリーズ名	タイプ名	リード (mm)	動的許容モーメント						張出し 負荷長 (mm)	クリーン 仕様 吸引量 (Nℓ/min)	※1 搬送質量 補整値 A (kg)	※1 搬送質量 補整値 B (kg)	※1 搬送質量 補整速度 (mm/s)	スライダ 長 (mm)	ダブル スライダ時 最小 ストローク (mm)	
			基準定格 寿命 (km)	スライダスパン(mm)		Ma 方向 (N・m)	Mb 方向 (N・m)	Mc 方向 (N・m)								Ma 方向 Mb・Mc 方向
				スライダ 実スパン	スライダ カバースパン											
RCP6(S)	SA4C(R)	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	-	0.6	2	350	76	150	
		5											215			
		2.5											105			
	SA6C(R)	12	5000	90	40	106	152	40	630	-	1.2	2	320	110	200	
		6											280			
		3											140			
	SA7C(R)	16	5000	70	20	285	285	145	810	-	1.7	5	280	130	200	
		8											140			
		4											70			
	SA8C(R)	20	5000	120	35	565	565	237	1200	-	7 (※2)	-	-	165	250	
		10											-			
		5											-			
RCP6(S)CR	SA4C	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	60	0.6	2	350	76	150	
		5								30			215			
		2.5								20			105			
	SA6C	12	5000	90	40	106	152	40	630	110	1.2	2	320	110	200	
		6								60			280			
		3								35			140			
	SA7C	16	5000	70	20	285	285	145	810	100	1.7	5	280	130	200	
		8								50			140			
		4								40			70			
	SA8C	20	5000	120	35	565	565	237	1200	170	7 (※2)	-	-	165	250	
		10								90			-			
		5								40			-			

【ダブルスライダ選択不可一覧】

シリーズ名	タイプ名	リード (mm)	ダブルスライダ 選択不可	
			水平設置	垂直設置
RCP6(S)	SA4C(R)	16	×	×
		10	×	×
	SA6C(R)	20	×	×
		12	×	×
	SA7C(R)	24	×	×
		16	×	×
SA8C(R)	30	×	×	
	20	×	×	
RCP6(S)CR	SA4C	16	×	×
		10	×	×
	SA6C	20	×	×
		12	×	×
	SA7C	24	×	×
		16	×	×
SA8C	30	×	×	
	20	×	×	

【ダブルスライダ スパン図】



※1 ダブルスライダ仕様(RCP6(CR)-SA8以外)では、搬送質量補整速度までは、標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Aを引いた値が、搬送質量仕様値となります。搬送質量補整速度を超える速度で動作する場合は、標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Bを引いた値が、搬送質量仕様値となります。また、最高速度は呼びストロークの仕様値を参照ください。

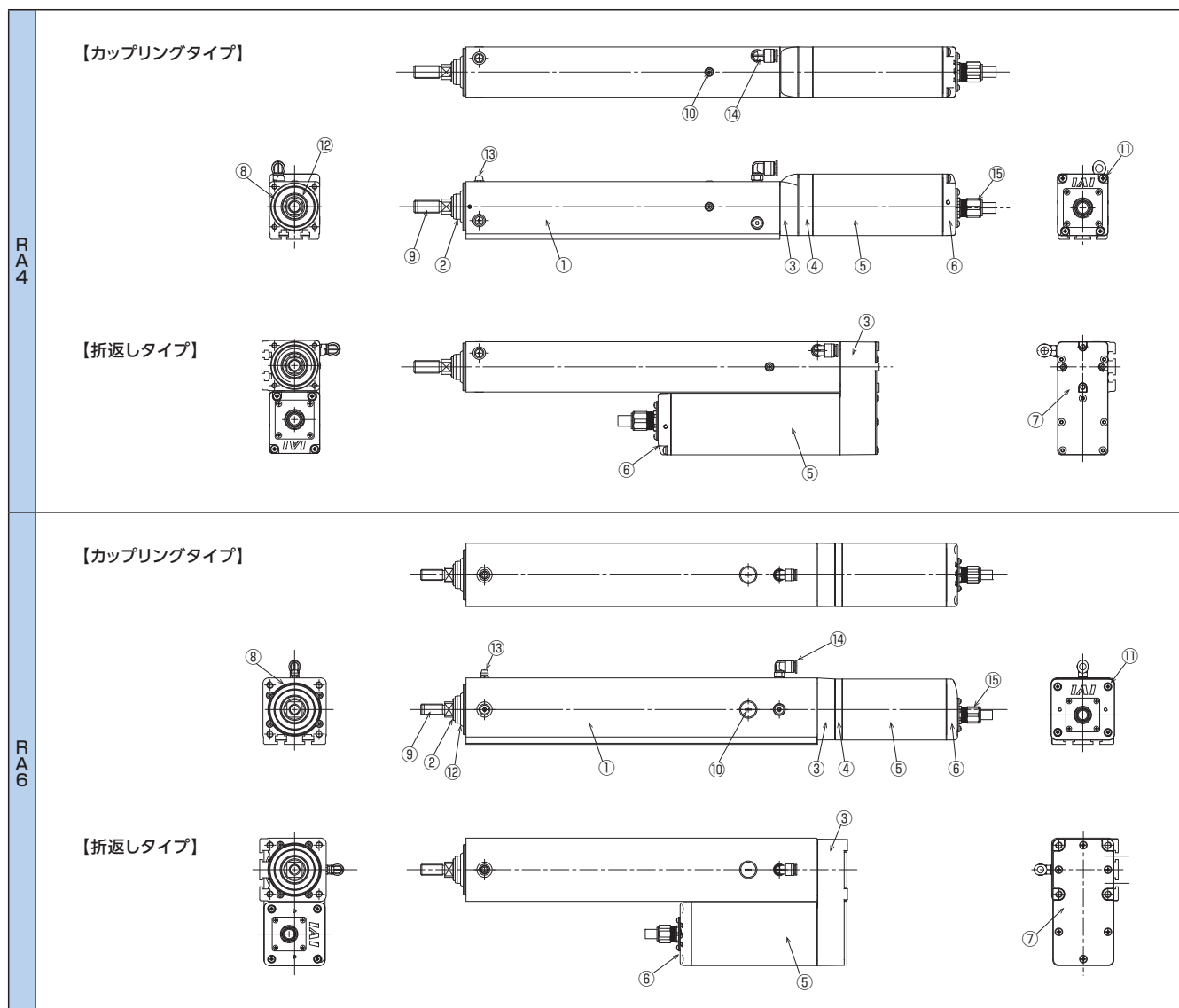
※2 RCP6(CR)-SA8のダブルスライダ仕様では、全速度域で標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整重量Aを引いた値が、搬送質量仕様値となります。また、最高速度は呼びストロークの仕様値を参照ください。

注・上記仕様表と「速度・加速度別可搬質量表」(P207~)でダブルスライダ可搬質量を算出してください。算出した可搬質量から最高速度をご確認ください。(詳細は取扱説明書参照)
 ・リードによってはダブルスライダの選択ができません。「ダブルスライダ選択不可一覧」をご確認ください。
 ・ダブルスライダ仕様と原点逆仕様を同時に選択した場合、お客様にて駆動スライダとフリースライダを連結した後、必ず原点復帰動作を行ってください。

RCP6W 外装構成成品 各部の材質

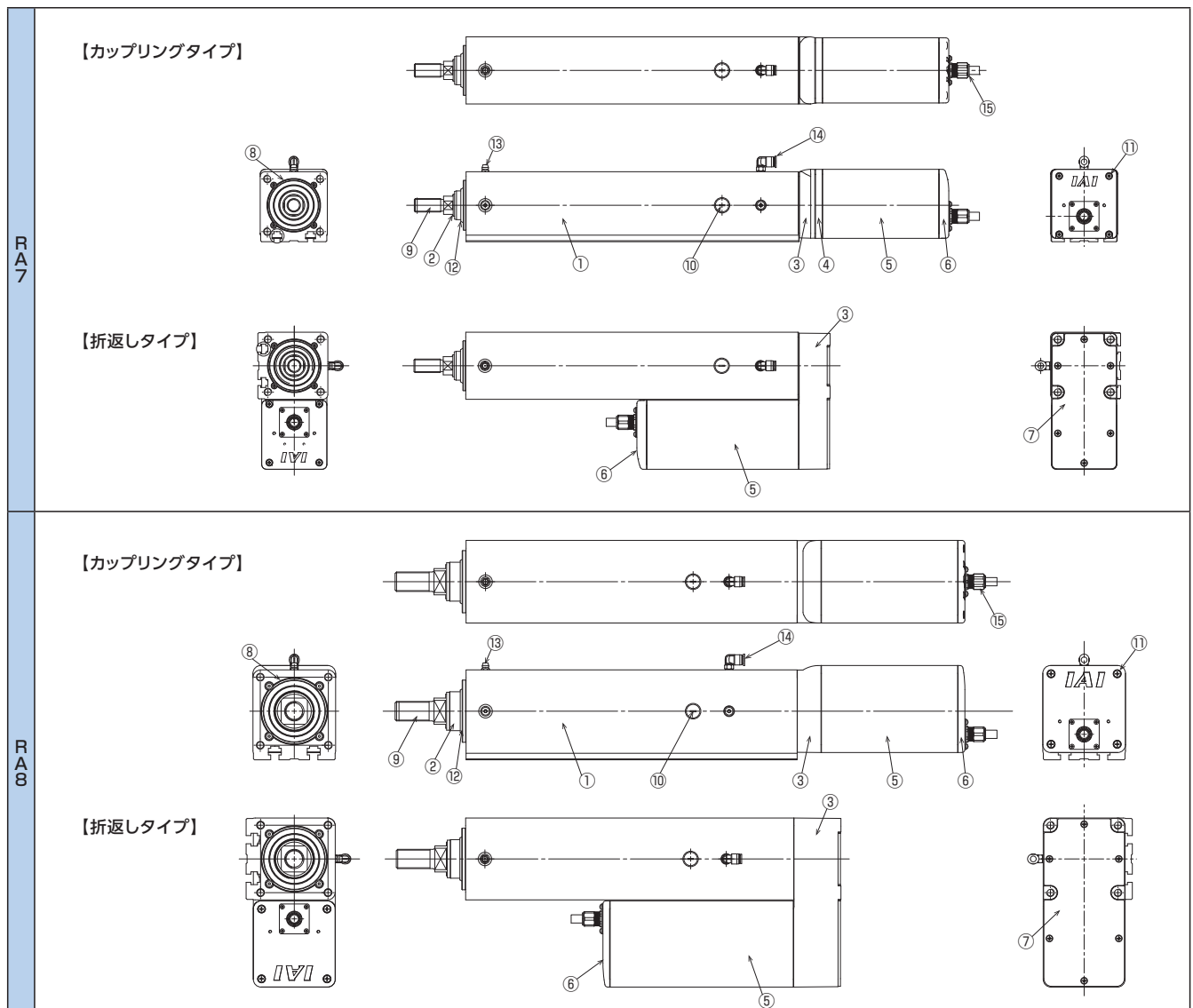
■ RCP6W-RA4

名称	材質	処理	仕上げ	RA4C	RA4R
①本体フレーム	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
②ロッド	アルミ引抜材	硬質アルマイト	バフ研磨仕上げ	○	○
③リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
④モータブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑤モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
⑥エンドカバー	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑦ブリーカバー	ステンレス鋼			○	○
⑧ロッドシールハウジングIP	アルミニウム	白色アルマイト		○	○
⑨先端金具	ステンレス鋼			○	○
⑩キャップ	ステンレス鋼			○	○
⑪外装部のボルト、ねじ	ステンレス鋼			○	○
⑫ダストシール	ゴム(NBR)			○	○
⑬グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○
⑭吸排気ポート	樹脂(PBT,POM)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○
	ケーブル グランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理		○	○
⑮アクチュエータ ケーブル	ケーブル グランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理		○	○
	ケーブル シース	塩化ビニル(PVC)		○	○
六角ナット	ステンレス鋼			○	○
四角ナット	ステンレス鋼			○	○
各部ガスケット	ゴム(NBR)			○	○



■ RCP6W-RA6/RA7/RA8

名称		材質	処理	仕上げ	RA6C	RA6R	RA7C	RA7R	RA8C	RA8R
外装構成部品	①本体フレーム	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	②ロッド	アルミ引抜材	硬質アルマイト	バフ研磨仕上げ	○	○	○	○	○	○
	③リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	④モータブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑤モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑥エンドカバー	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑦ブリーカバー	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑧ロッドシールハウジングP	アルミニウム	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑨先端金具	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑩キャップ	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑪外装部のボルト、ねじ	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑫ダストシール	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑬グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○	○	○	○	○
	⑭吸排気ポート	樹脂(PBT,POM)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○	○	○	○	○
		ケーブル グランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理		○	○	○	○	○	○
⑮アクチュエータ ケーブル	ケーブル シース	塩化ビニル(PVC)		○	○	○	○	○	○	
	六角ナット	ステンレス鋼		○	○	○	○	○	○	
四角ナット	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○	
各部ガスケット	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○	

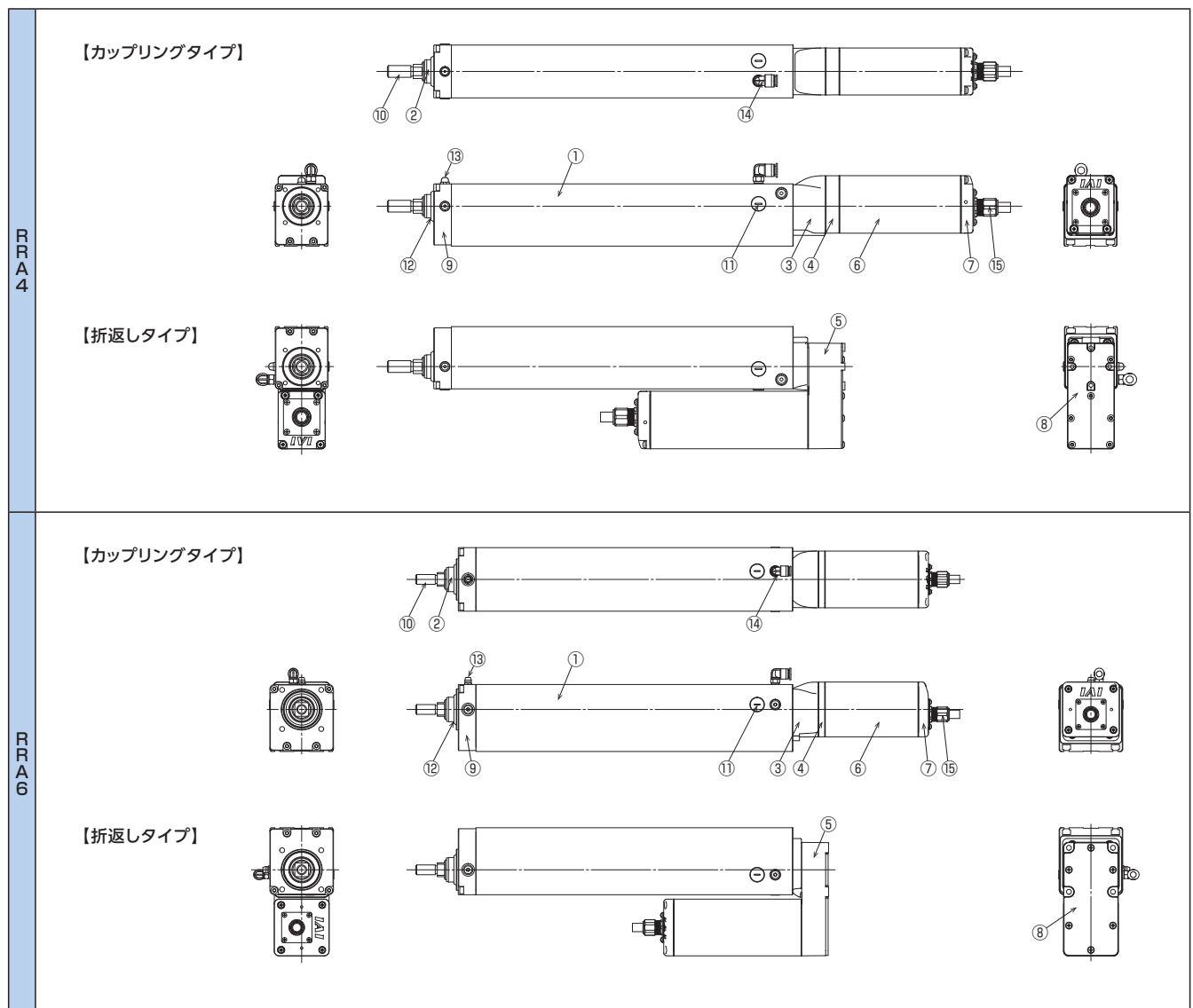


前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様ワイドスライダタイプ
防塵防滴仕様ロッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラー

RCP6W 外装構成成品 各部の材質

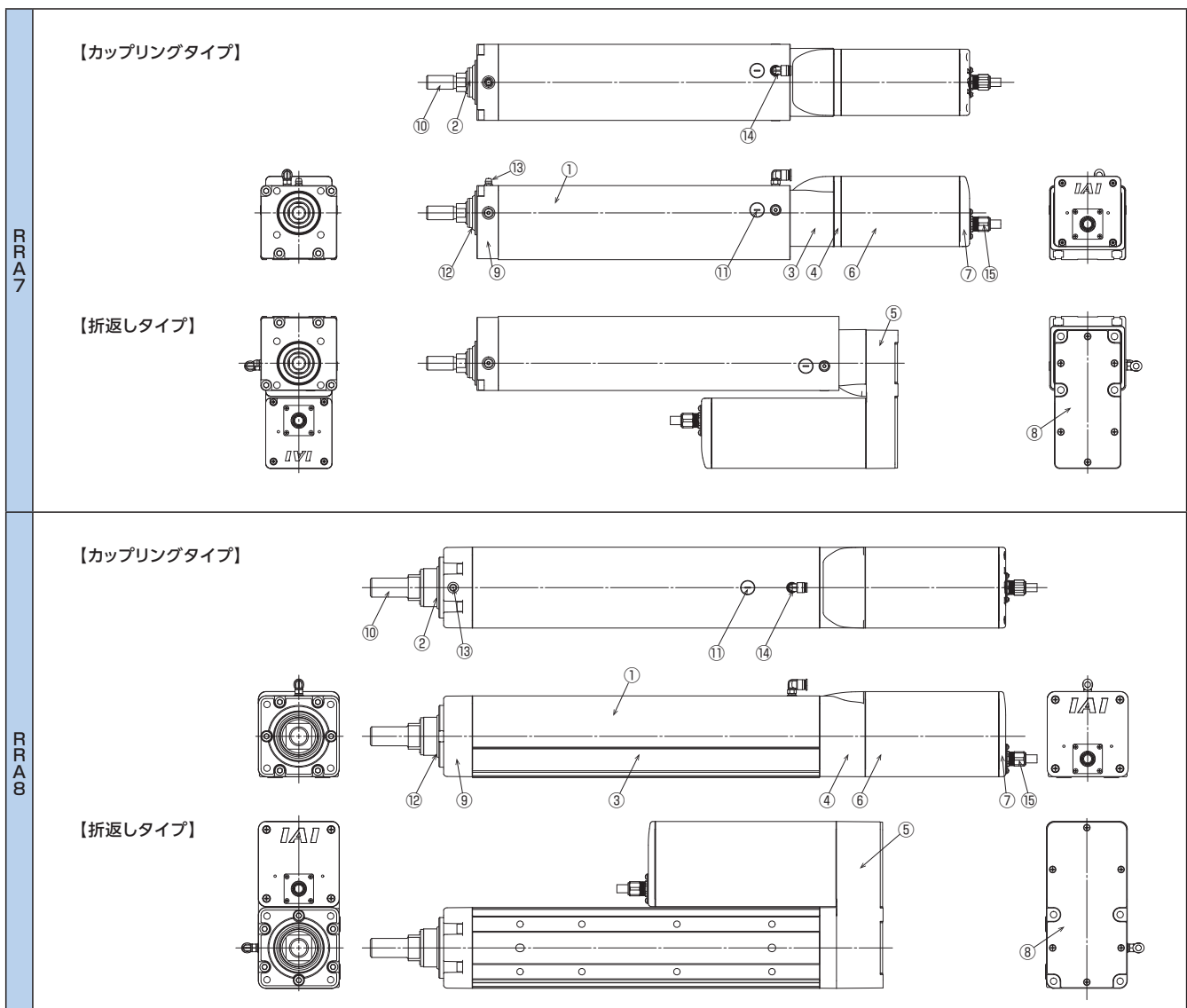
■ RCP6W-RRA4 / RRA6 / RRA7

名称		材質	処理	仕上げ	RRA4C	RRA4R	RRA6C	RRA6R	RRA7C	RRA7R
外装構成成品	①フレーム	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	②ロッド	アルミ引抜材	硬質アルマイト	バフ研磨仕上げ	○	○	○	○	○	○
	③リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	④モータブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑤リバースブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑥モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑦エンドカバー	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑧ブリーカバー	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑨フロントブラケットIP	アルミニウム	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑩ロッド先端金具	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑪ホールキャップ(給油口)	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑫ダストシール	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑬グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○	○	○	○	○
	⑭吸排気ポート	樹脂(PBT,POM)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○	○	○	○	○
⑮アクチュエータケーブル	ケーブル グランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○	○	○	○	○
	ケーブル シース	塩化ビニル(PVC)			○	○	○	○	○	○
外装部のボルト、ねじ		ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
六角ナット		ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
四角ナット		ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
各部ガスケット		ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○



■ RCP6W-RRAB

名称	材質	処理	仕上げ	RRAB	RRABR
①フレーム	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
②ロッド	アルミ引抜材	硬質アルマイト	バフ研磨仕上げ	○	○
③ベース	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
④リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑤リバースブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑥モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
⑦エンドカバー	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑧ブリーカバー	ステンレス鋼			○	○
⑨フロントブラケットIP	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
⑩ロッド先端金具	ステンレス鋼			○	○
⑪ホールキャップ(給油口)	ゴム(NBR)			○	○
⑫ダストシール	ゴム(NBR)			○	○
⑬グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○
⑭吸排気ポート	樹脂(PBT,POM)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○
⑮アクチュエータ ケーブル	ケーブル グランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理		○	○
	ケーブル シース	塩化ビニル(PVC)		○	○
外装部のボルト、ねじ	ステンレス鋼			○	○
六角ナット	ステンレス鋼			○	○
各部ガスケット	ゴム(NBR)			○	○



前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリット仕様スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

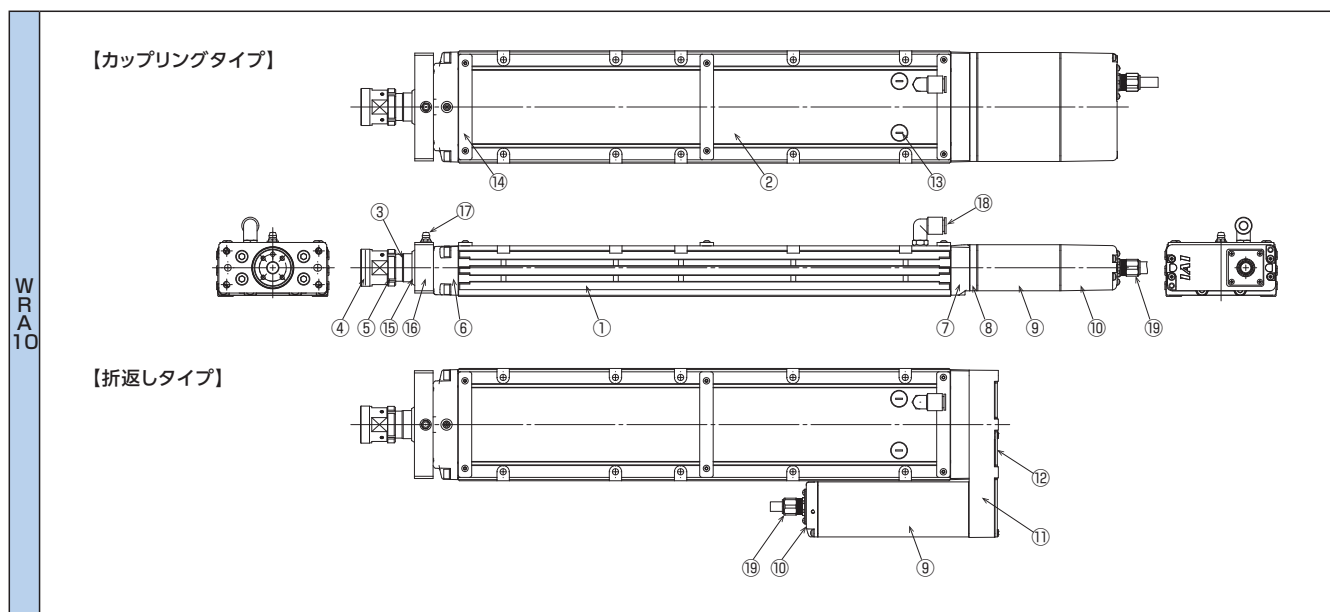
技術資料

コントローラー

RCP6W 外装構成成品 各部の材質

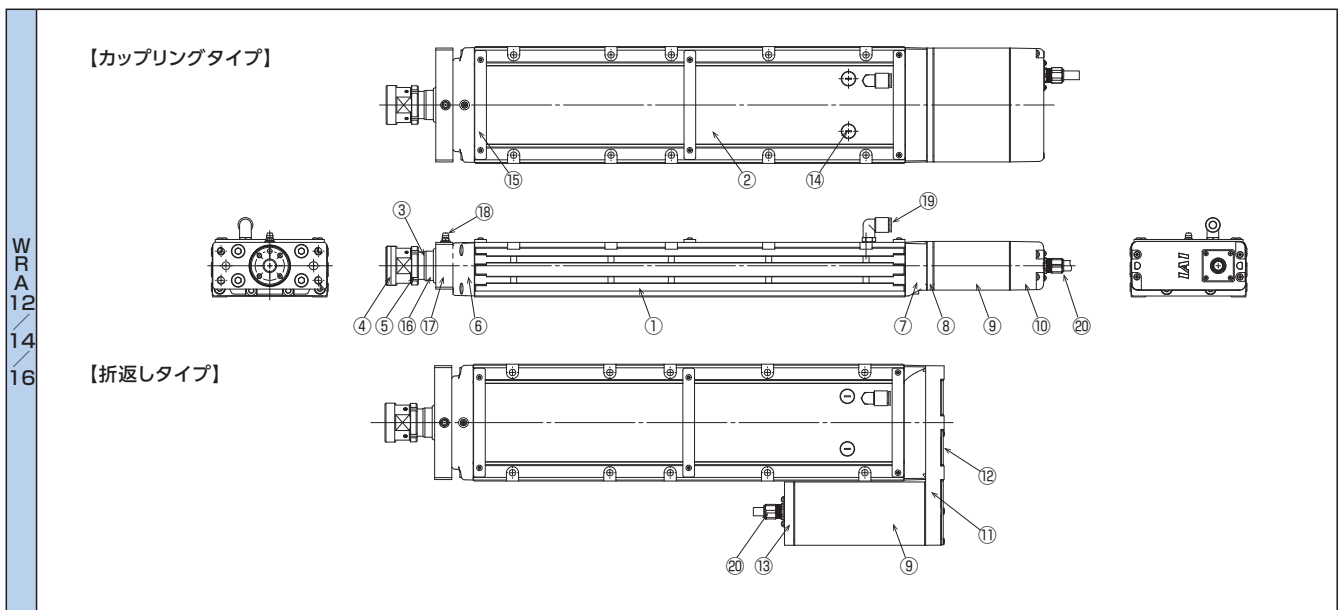
■ RCP6W-WRA10

名称		材質	処理	仕上げ	WRA10C	WRA10R
外装構成成品	①ベース	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
	②フレームカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
	③ロッド	ステンレス鋼管	硬質クロムメッキ	バフ研磨仕上げ	○	○
	④先端金具	ステンレス鋼			○	○
	⑤ロックナット	ステンレス鋼			○	○
	⑥フロントブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
	⑦リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
	⑧モータブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	
	⑨モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○
	⑩モータエンドカバー	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
	⑪リバースブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○
	⑫プーリカバー	ステンレス鋼				○
	⑬キャップ	ゴム(NBR)			○	○
	⑭フレームカバー押え	アルミニウム	白色アルマイト		○	○
	⑮ダストシール	ゴム(NBR)			○	○
	⑯ダストシールハウジング	アルミニウム	白色アルマイト		○	○
	⑰グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○
	⑱吸排気ポート	樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○
⑲ アクチュエータケーブル	ケーブルグランド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○
	ケーブルシース	塩化ビニル(PVC)			○	○
外装部のボルト、ねじ		ステンレス鋼			○	○
各部ガスケット		ゴム(NBR)			○	○



■ RCP6W-WRA12/WRA14/WRA16

名称		材質	処理	仕上げ	WRA12C	WRA12R	WRA14C	WRA14R	WRA16C	WRA16R
外 装 構 成 品	①ベース	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	②フレームカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	③ロッド	ステンレス鋼管	硬質クロムメッキ	バフ研磨仕上げ	○	○	○	○	○	○
	④先端金具	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑤ロックナット	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑥フロントブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑦リアブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑧モータブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑨モータカバー	アルミ押出材	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑩モータエンドカバー(カップリング)	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑪リバースブラケット	アルミダイカスト	意匠面塗装		○	○	○	○	○	○
	⑫プーリカバー	ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
	⑬モータエンドカバー(折り返し)	アルミニウム	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑭キャップ	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑮フレームカバー押え	アルミニウム	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑯ダストシール	ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○
	⑰ダストシールハウジング	アルミニウム	白色アルマイト		○	○	○	○	○	○
	⑱グリースニップル	黄銅(C3604)	無電解ニッケルめっき		○	○	○	○	○	○
	⑲吸排気ポート	樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○	○	○	○	○
	⑳アクチュエータ ケーブル	ケーブル グラウンド	ゴム(NBR)、樹脂(PBT)、 黄銅 ニッケルメッキ処理			○	○	○	○	○
ケーブル シース		塩化ビニル(PVC)			○	○	○	○	○	○
外装部のボルト、ねじ		ステンレス鋼			○	○	○	○	○	○
各部ガスケット		ゴム(NBR)			○	○	○	○	○	○



前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンド
タイプ

ワイド
ラジアル
シリンド
タイプ

テー
ブル
タイプ

スリ
ン仕
様
スライ
ダ
タイ
プ

クリ
ン仕
様
スライ
ダ
タイ
プ

防塵
防滴
仕
様
タイ
プ

防塵
防滴
仕
様
シリ
ン
ダ
イ
プ

防塵
防滴
仕
様
ワイ
ド
ラ
ジ
アル
シリ
ン
ダ
イ
プ

オ
プ
シ
ョ
ン

技
術
資
料

コ
ン
ト
ロー
ラー

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロットタイプ

ラジアルシリンダ

ワイドラジアルシリンダ

テーブルタイプ

クリーン仕様タイプ

クリーン仕様スライダタイプ

防塵防滴仕様タイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンダ

オプション

技術資料

コントローラ

PCON-CB/CFB



RCP6/RCP5/RCP4<パワーコン対応>/
RCP3/RCP2用ポジションコントローラ

特長

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。



2 パワーコン搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出力ドライバー)を搭載しました。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

3 衝突検出機能搭載

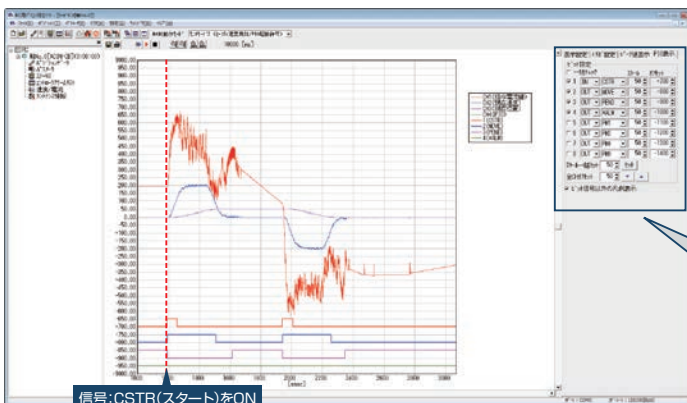
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、アクチュエーターの損傷を軽減できます。



4 モニタ機能充実

パソコン対応ソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラの情報をパソコン画面に波形として表示する事ができます。*表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他) PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定する事でパソコン画面に波形の表示を開始する事ができるトリガー機能も備えています。

モニタ機能画面(例)



表示設定

表示設定 [H]設定 [L]->補表示 [P]0表示

#<時設定

DI 指令電流値 [確定]

DI 現在速度

DI 現在位置

DI 位置決め完了

DI 位置決めエラー

DI 位置決め時間

DI 位置決め完了時間

位置/速度表示設定

mm単位 rps単位

電流表示設定(定電流 10[mm])

* 電流値 (mA) 定電流値 (mA)

ラゲジヤ 駆動電圧設定

T (sec) -> (0h 00m 00s 00ms)

駆動停止補表示

※モニタしたい内容が選択できます。

トリガ設定

表示設定 [H]設定 [L]->補表示 [P]0表示

#<時設定

#<種別 [位置決め完了(ビット)]

#<種別 [立ち上がり(ビット)]


信号選択 [DI0]

レベル [高]

発生時刻 [0h 00m 00s 00ms]

※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類		ポジションタイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ								EtherNet/IP	PROFINET IO
				DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK I/II	MECHATROLINK III	EtherCAT	EtherNet/IP		
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	簡易アブソリユート仕様	アブソバッテリー単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
		アブソバッテリーユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		

※1 MECHATROLINK I/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK III は、標準サーボプロファイルに対応しています。

型式項目

<コントローラ>

PCON — [] — [] — [] — [] — [] — 0 — [] — []

シリーズ タイプ モータ種類 エンコーダ種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 簡易アブソ 本体取付仕様

CB	標準タイプ							
CGB	安全カテゴリ対応タイプ							
CFB	56SP/60P/86P モータ対応タイプ							
CGFB	安全カテゴリ対応 56SP/60P/86P モータ対応タイプ							

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリユート仕様

0	DC24V
---	-------

0	ケーブルなし
2	2m
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
AB	簡易アブソリユート仕様 (アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリユート仕様 (アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリユート仕様 (バッテリーなし)

※PCON-CFB-CGFBは簡易アブソ仕様には対応していません。

(無記入)	ネジ固定仕様
DN	DINレール取付仕様

※アブソバッテリーユニットの取付仕様(ネジ取付、DINレール取付)は、コントローラの取付仕様と同一になります。

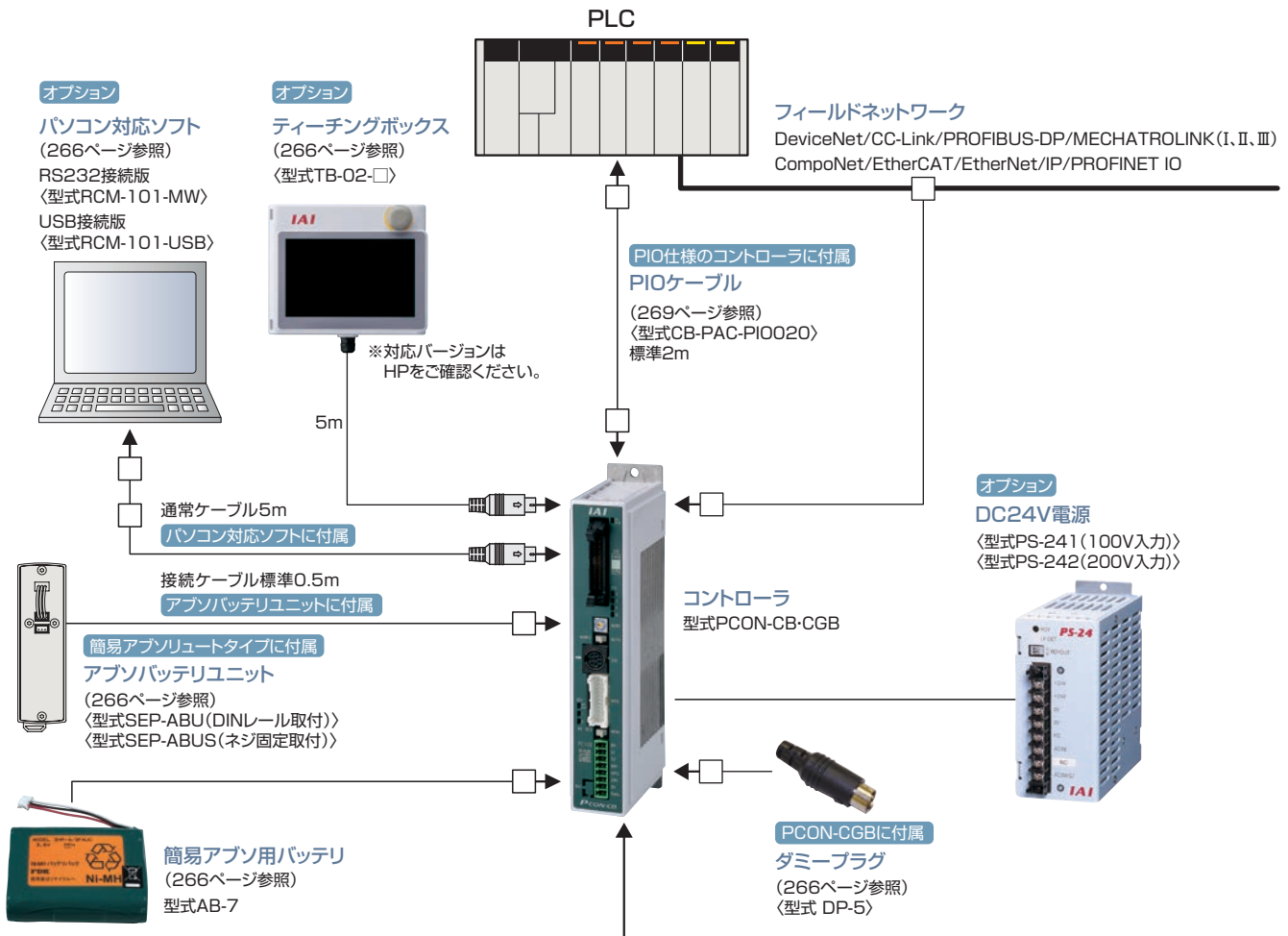
(例) 20P:20□ / パルスモータ対応

【ご注意】
基本的にモータ種類は接続するアクチュエータのモータ種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラとアクチュエータのモータ種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエータ)
●コントローラモータ種類「28SP」
RCP2-RA3C

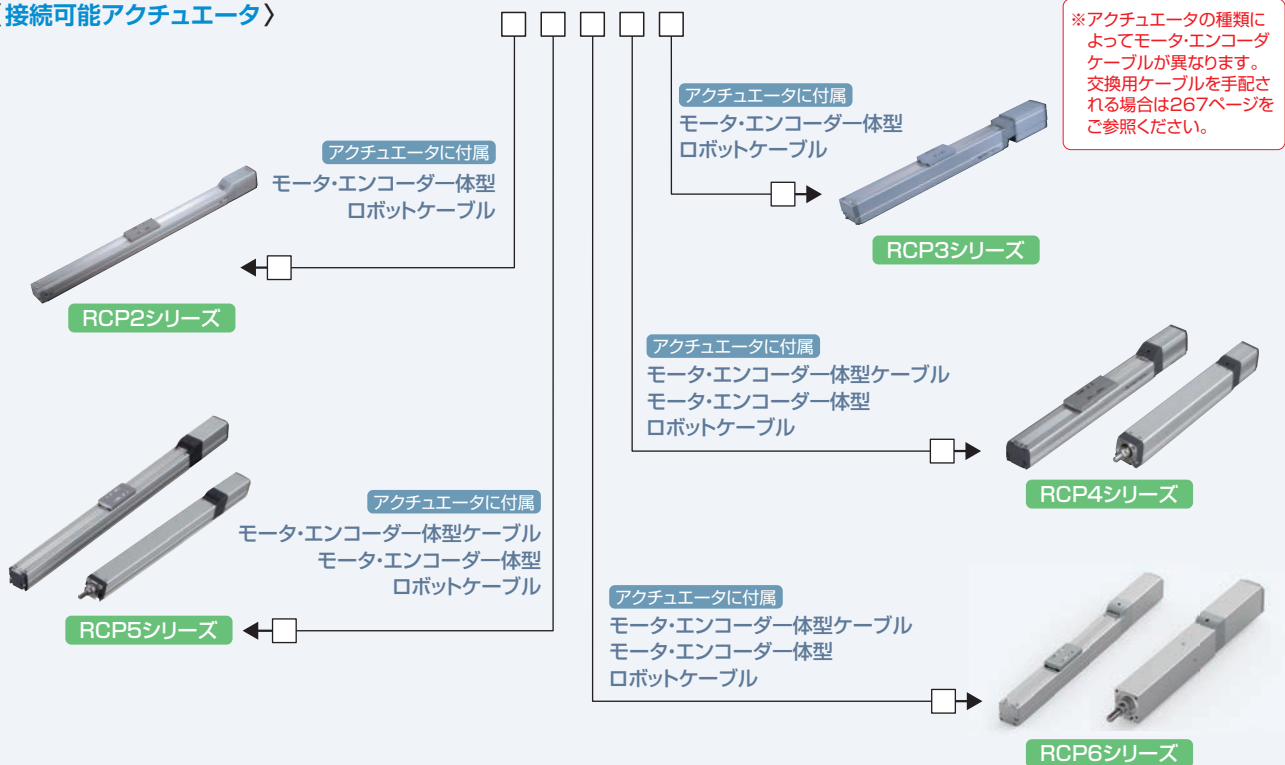
前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッッドタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スライダタイプ
クリーン仕様スライダタイプ
ワイドクリーン仕様スライダタイプ
防塵防滴仕様ロッッドタイプ
防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

システム構成

■パワーコン150 <PCON-CB・CGB>

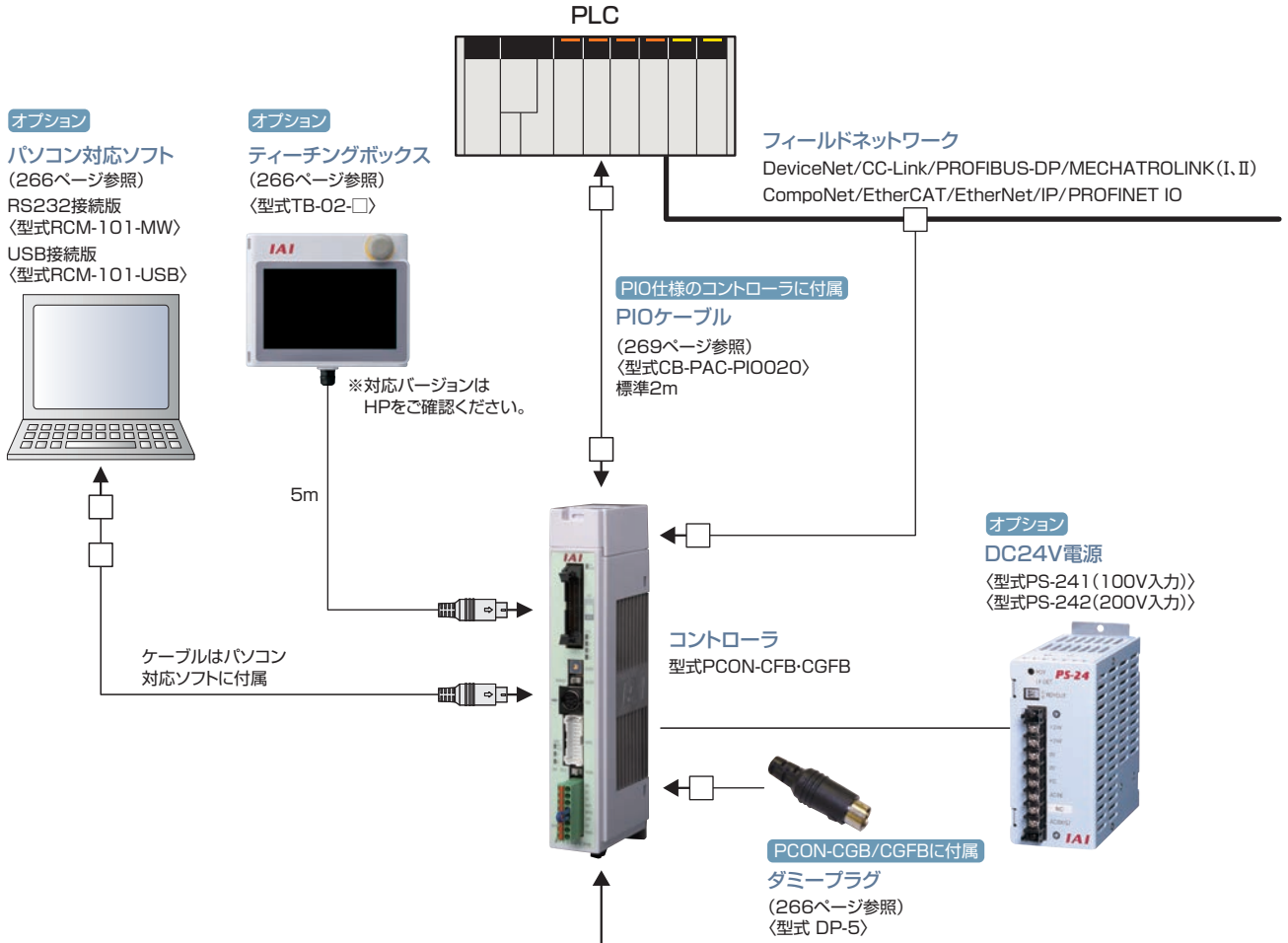


<接続可能アクチュエータ>



システム構成

■56SP/60P/86Pモータ対応〈PCON-CFB・CGFB〉



〈接続可能アクチュエータ〉

<p>アクチュエータに付属</p> <p>モータ・エンコーダ 一体型ケーブル モータ・エンコーダ 一体型ロボットケーブル</p> <p>RCP2シリーズ</p>	<p>アクチュエータに付属</p> <p>モータ・エンコーダ 一体型ケーブル モータ・エンコーダ 一体型ロボットケーブル</p> <p>RCP4シリーズ</p>	<p>アクチュエータに付属</p> <p>モータ・エンコーダ 一体型ケーブル モータ・エンコーダ 一体型ロボットケーブル</p> <p>RCP5シリーズ</p>	<p>アクチュエータに付属</p> <p>モータ・エンコーダ 一体型ケーブル モータ・エンコーダ 一体型ロボットケーブル</p> <p>RCP6シリーズ</p>
---	---	---	---

※アクチュエータの種類によってモータ・エンコーダケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は267ページをご参照ください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリッドタイプ

クリン仕様スライダタイプ

防塵防滴仕様ロッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

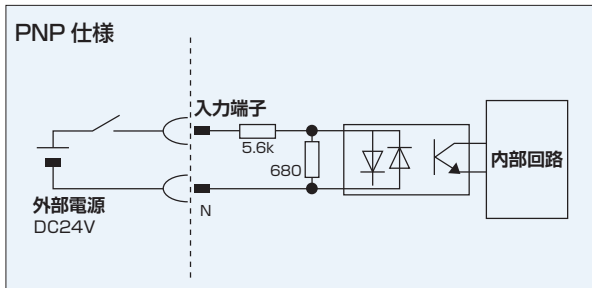
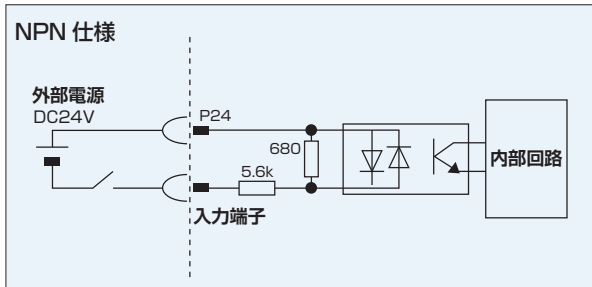
技術資料

コントローラ

PIO入出力インターフェース

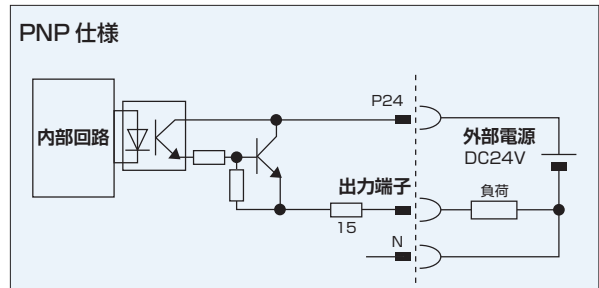
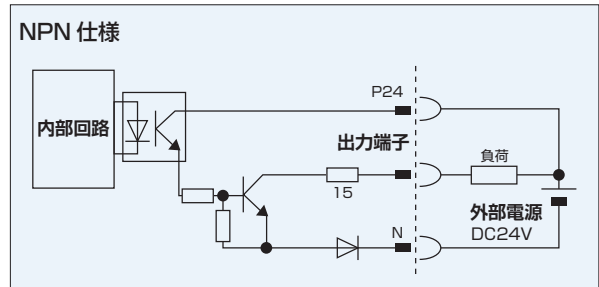
■入力部 外部入力仕様

項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	5mA 1回路
ON/OFF電圧	ON電圧 MIN.DC18V OFF電圧 MAX.DC6V



■出力部 外部出力仕様

項目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	50mA 1回路
漏れ電流	MAX.2mA/1点



PIOパターン（制御パターン）の種類

本コントローラは、8種類の制御方法を持っています。

用途に適したPIOパターンをパラメータNo.25「PIOパターン選択」に設定してください。

種別	パラメータNo.25の設定値	モード	概要
PIOパターン0	0 (出荷時)	位置決めモード (標準タイプ)	・位置決め点数：64点 ・ゾーン信号出力*1：1点 ・ポジションNo.指令：バイナリコード ・ポジションゾーン信号出力*2：1点
PIOパターン1	1	教示モード (教示タイプ)	・位置決め点数：64点 ・ポジションゾーン信号出力*2：1点 ・PIO信号によるジョグ(寸動)運転可能 ・PIO信号によるポジションテーブルへの現在位置データの書き込みが可能
PIOパターン2	2	256点モード (位置決め点数256点タイプ)	・位置決め点数：256点 ・ポジションNo.指令：バイナリコード ・ポジションゾーン信号出力*2：1点
PIOパターン3	3	512モード (位置決め点数512点タイプ)	・位置決め点数：512点 ・ポジションNo.指令：バイナリコード ・ゾーン信号出力なし
PIOパターン4	4	電磁弁モード1 (7点タイプ)	・位置決め点数：7点 ・ゾーン信号出力*1：1点 ・ポジションNo.指令：個別No.信号のON ・ポジションゾーン信号出力*2：1点
PIOパターン5	5	電磁弁モード2 (3点タイプ)	・位置決め点数：3点 ・完了信号：LS(リミットスイッチ)と同等の信号が可 ・ゾーン信号出力*1：1点 ・ポジションNo.指令：個別No.信号のON ・ポジションゾーン信号出力*2：1点
PIOパターン6 (注1)	6	パルス列制御モード	・差動パルス入力(MAX.200Kpps) ・ゾーン信号出力*1：2点 ・原点復帰機能 ・フィードバックパルス出力なし
PIOパターン7 (注1)	7	アプソ用パルス列制御モード	・基準点の設定(1か所) ・差動パルス入力(MAX.200Kpps) ・ゾーン信号出力*1：2点 ・原点復帰機能 ・フィードバックパルス出力なし

*1 ゾーン信号出力:ゾーン範囲はパラメータNo.1,2またはNo.23,24に設定し、原点復帰完了後常時有効です。

*2 ポジションゾーン信号出力:指令したポジションNo.に付随する機能で、ゾーン範囲はポジションテーブルに設定し、そのポジションが指定されているときに限り有効で、他のポジション指令時には無効となります。

(注1) パルス列制御モードは、購入時、パルス列制御仕様(PCON-CB-PLN または PLP)をご指定頂いた場合だけ使用できます。

PIOパターンと信号割付

PIOパターンによるI/Oフラットケーブルの信号割付は次の表のとおりです。
本表に従って外部機器(PLCなど)と接続を行ってください。

ピン番号	区分	PIO機能	パラメータNo.25「PIOパターン選択」					
			0	1	2	3	4	5
			位置決めモード	教示モード	256点モード	512点モード	電磁弁モード1	電磁弁モード2
入力	位置決め点数	64点	64点	256点	512点	7点	3点	
	原点復帰信号	○	○	○	○	○	×	
	ジョグ信号	×	○	×	×	×	×	
	教示信号(現在位置書込み)	×	○	×	×	×	×	
	ブレーキ解除	○	×	○	○	○	○	
	移動中信号	○	○	×	×	×	×	
	ゾーン信号	○	△(注1)	△(注1)	×	○	○	
出力	ポジションゾーン信号	○	○	○	×	○	○	
1A	24V	P24						
2A	24V	P24						
3A	パルス 入力	-						
4A		-						
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1(JOG+)
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2(機能無)
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	-
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	-
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	-
11A		IN6	-	MODE	PC64	PC64	ST6	-
12A		IN7	-	JISL	PC128	PC128	-	-
13A		IN8	-	JOG+	-	PC256	-	-
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	-
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	-
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	-	-
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES
20A	IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	
1B	出力	OUT0	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PE0	LSO
2B		OUT1	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PE1	LS1(TRQS)
3B		OUT2	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PE2	LS2(注2)
4B		OUT3	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PE3	-
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	-
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	-
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	-
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	-
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
16B	OUT15	LOAD/TRQS *ALML	*ALML	LOAD/TRQS *ALML	LOAD/TRQS *ALML	LOAD/TRQS *ALML	*ALML	
17B	パルス 入力	-						
18B		-						
19B	0V	N						
20B	0V	N						

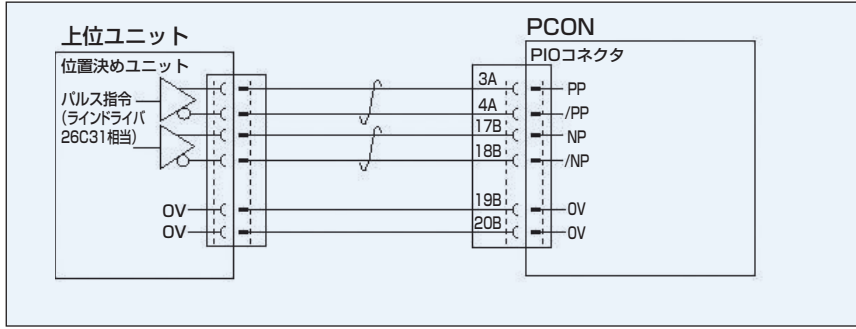
(注) 上記記号名の * は、負論理の信号を表します。PM1~PM8はアラーム発生時、アラームバイナリコード出力信号になります。
(注1) PIOパターン3以外では、パラメータNo.149の設定でPZONEと切替え可能です。
(注2) 原点復帰前は無効です。

参考) 負論理の信号

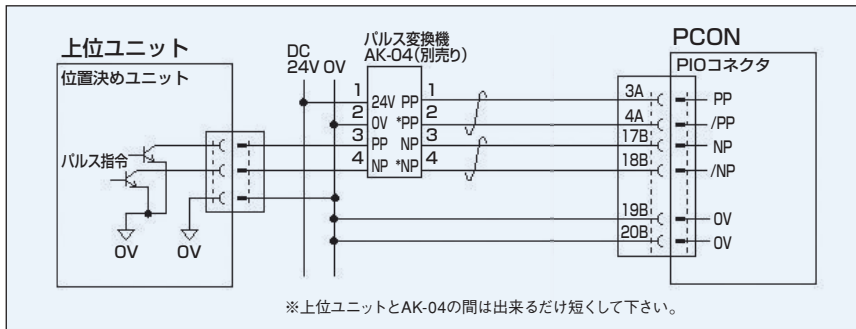
*の付いた信号は負論理の信号を表しています。負論理の信号とは、入力信号はOFFしたとき処理され、出力信号は電源が入った状態では通常ON、信号を出力するときOFFする信号です。

パルス列制御用回路

■上位ユニットが差動方式の場合



■上位ユニットがオープンコレクタ方式の場合 パルス入力には、AK-04 (オプション) が必要です。



⚠ 注意：上のオープンコレクタの入出力と、AK-04は同一電源を使用してください。

指令パルス入力形態

	指令パルス列形態	入力端子	正転時	逆転時	
負論理	正転パルス列	PP・/PP			
	逆転パルス列	NP・/NP			
	正転パルス列は正方向、逆転パルス列は逆方向のモータ回転量となります。				
	パルス列	PP・/PP			
	符号	NP・/NP	Low	High	
	指令パルスはモータ回転量、指令符号は回転方向となります。				
正論理	A/B相パルス列	PP・/PP			
		NP・/NP			
	90° の位相差のA/B相 (4倍倍) パルスでモータ回転量と回転方向の指令となります。				
	正転パルス列	PP・/PP			
	逆転パルス列	NP・/NP			
	パルス列	PP・/PP			
符号	NP・/NP	High	Low		
A/B相パルス列	PP・/PP				
	NP・/NP				

パルス列制御モードのI/O信号

パルス列制御モードにおけるフラットケーブルの信号割付は、次の表の通りです。
本表に従って外部機器(PLC等)と接続を行ってください。

ピン番号	区分	I/O番号	信号略称	信号名称	パラメータNo.25「PIOパターン6/7」
1A	24V		P24	電源	I/O用電源+24V
2A	24V		P24	電源	I/O用電源+24V
3A	パルス 入力		PP	差動パルス列入力(+)	上位より差動パルスを入力します MAX.200kppsまで入力可能です
4A			/PP	差動パルス列入力(-)	
5A	入力	IN0	SON	サーボON	ONの間サーボON、OFFの間サーボOFFとなります
6A		IN1	RES	リセット	信号ONでアラームリセットを行います
7A		IN2	HOME	原点復帰	信号ONで原点復帰動作を行います
8A		IN3	TL	トルク制限選択	信号ONでパラメータに設定した値で、モータにトルク制限をかけます
9A		IN4	CSTP	強制停止	16ms以上連続ONでアクチュエータの強制停止を行います コントローラ内部に設定されたトルクで減速停止し、サーボOFFします
10A		IN5	DCLR	偏差カウンタクリア	偏差カウンタをクリアする信号です
11A		IN6	BKRL	ブレーキ強制解除	ブレーキを強制的に解除します
12A		IN7	RMOD	運転モード切替	コントローラのMODEスイッチがAUTOの時、運転モードを切り替えることが出来ます (本信号OFFでAUTO、ONでMANU)
13A		IN8	RSTR※1	基準位置移動指令	信号ONでパラメータNo.167に設定した位置に移動します。※1:PIOパターン7でのみ使用
14A		IN9	NC	—	使用しません
15A		IN10	NC	—	使用しません
16A		IN11	NC	—	使用しません
17A		IN12	NC	—	使用しません
18A		IN13	NC	—	使用しません
19A		IN14	NC	—	使用しません
20A	IN15	NC	—	使用しません	
1B	出力	OUT0	PWR	システム準備完了	主電源投入後、制御可能になると、ONします
2B		OUT1	SV	サーボONステータス	サーボON状態の時にONします
3B		OUT2	INP	位置決め完了	偏差カウンタ内の残移動パルス量が位置決め幅範囲内にあるときONします
4B		OUT3	HEND	原点復帰完了	原点復帰が完了するとONします
5B		OUT4	TLR	トルク制限中	トルク制限中にトルクが制限値に達するとONします
6B		OUT5	*ALM	コントローラアラーム状態	コントローラが正常状態でONとなり、アラームになるとOFFします
7B		OUT6	*EMGS	非常停止ステータス	コントローラが非常停止解除状態でONとなり、非常停止状態になるとOFFします
8B		OUT7	RMDS	運転モードステータス	運転モードの状態を出力します。コントローラがマニュアルモードの時にONします
9B		OUT8	ALM1	アラームコード出力信号	アラーム発生時、アラームコードを出力します 詳細は取扱説明書をご確認ください
10B		OUT9	ALM2		
11B		OUT10	ALM4		
12B		OUT11	ALM8		
13B		OUT12	*ALML		
14B		OUT13	REND※1	基準位置移動完了	パラメータNo.167に設定した基準位置への移動完了でONします。※1:PIOパターン7でのみ使用
15B		OUT14	ZONE1	ゾーン信号1	アクチュエータの現在位置が、パラメータの設定範囲にあるとONします
16B	OUT15	ZONE2	ゾーン信号2		
17B	パルス 入力		NP	差動パルス列入力(+)	上位より差動パルスを入力します MAX.200kppsまで入力可能です
18B			/NP	差動パルス列入力(-)	
19B	OV		N	電源	I/O用電源OV
20B	OV		N	電源	I/O用電源OV

注) * は、負論理の信号を表しています。電源が入っている状態では通常ON、信号出力の際OFFされます。

前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ

ロッド
タイプ

ラジアル
シリンダ

ワイド
ラジアルシリンダ

テーブル
タイプ

スリット
タイプ

ワイド
スリットタイプ

防塵防滴仕様
タイプ

防塵防滴仕様
ラジアルシリンダ

防塵防滴仕様
ラジアルシリンダ

オフシオン

技術資料

コントローラ

フィールドネットワーク仕様 動作モード説明

PCON-CBをフィールドネットワーク経由で制御する場合、下記の5種類のモードから選択して動作させることができます。モードによってPLC側の必要なデータ領域が異なりますのでご注意ください。

■モード内容説明

モード	内容
0	リモートI/Oモード PIO仕様のように、ビットのON/OFFをネットワーク経由で制御して動作するモードです。位置決め点数及び機能は、コントローラ本体パラメータで設定可能な動作パターン(PIOパターン)によります。
1	ポジション／簡易直値モード 目標位置は直接数値で指定し、それ以外の運転条件(速度、加速度等)はポジションデータに入力された運転条件をポジションNo.を指定して使用します。
2	ハーフ直値モード 目標位置以外に速度、加減速度、押し付け電流値を直接数値で指定して動作させます。
3	フル直値モード 目標位置、速度、加減速度、押し付け電流制限値等を直接数値で指定して動作させます。また現在位置、現在速度、指令電流値等の読み取りが可能です。
4	リモートI/Oモード2 上記リモートI/Oモードに、現在位置読み取りと指令電流値読み取りの機能を追加したモードです。

■各ネットワークにおける必要データ数

		DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK I, II	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
0	リモートI/Oモード	2バイト	1局	2バイト	2バイト	※	2バイト	2バイト	2バイト
1	ポジション／簡易直値モード	8バイト	1局	8バイト	8バイト	※	8バイト	8バイト	8バイト
2	ハーフ直値モード	16バイト	2局	16バイト	16バイト	※	16バイト	16バイト	16バイト
3	フル直値モード	32バイト	4局	32バイト	32バイト	× (注1)	32バイト	32バイト	32バイト
4	リモートI/Oモード2	12バイト	1局	12バイト	12バイト	※	12バイト	12バイト	12バイト

※ MECHATROLINK I, IIは、必要データ数の設定がありません。
(注1) MECHATROLINKはフル直値モードには対応していませんのでご注意ください。

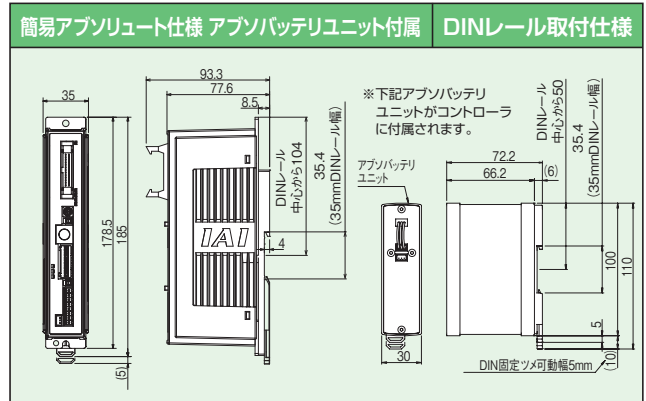
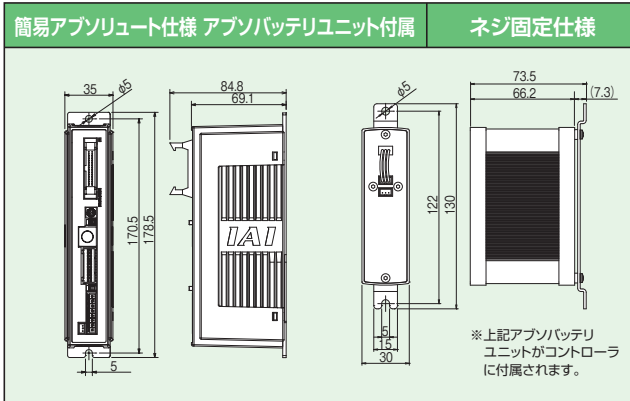
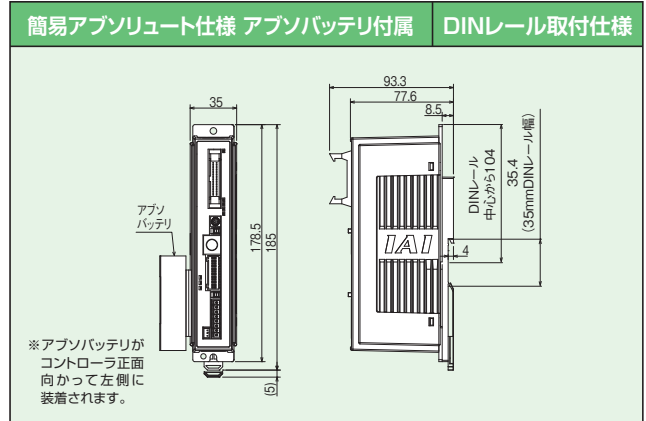
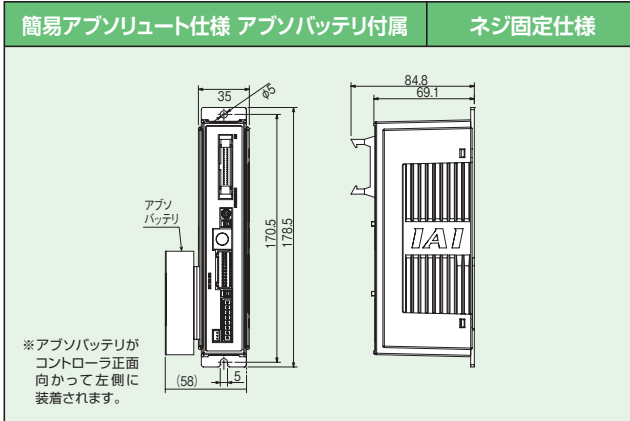
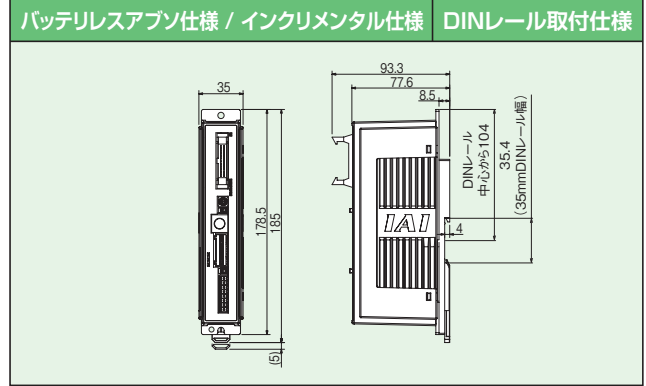
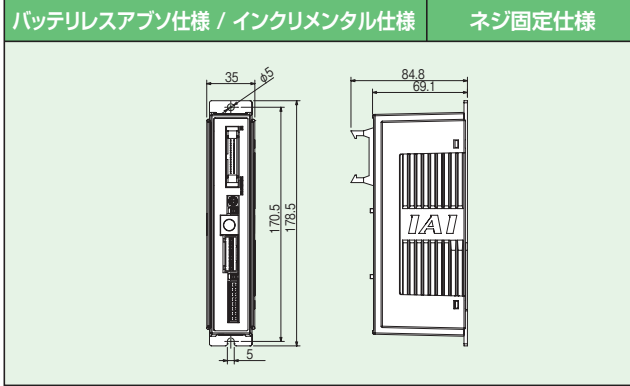
■動作モード別機能一覧

	リモートI/Oモード	ポジション／簡易直値モード	ハーフ直値モード	フル直値モード(注1)	リモートI/Oモード2
位置決め点数	512点	768点	制限なし	制限なし	512点
位置データ直接指定運転	×	○	○	○	×
速度・加速度直接指定	×	×	○	○	×
押し付け動作	○	○	○	○	○
現在位置読み取り	×	○	○	○	○
現在速度読み取り	×	×	○	○	×
ポジションNo.指定運転	○	○	×	×	○
完了ポジションNo.読み取り	○	○	×	×	○

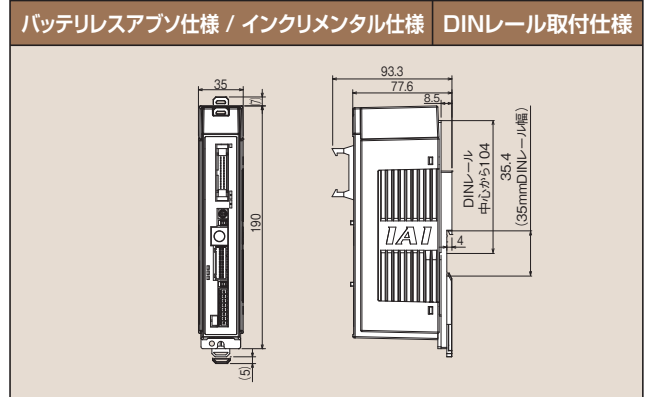
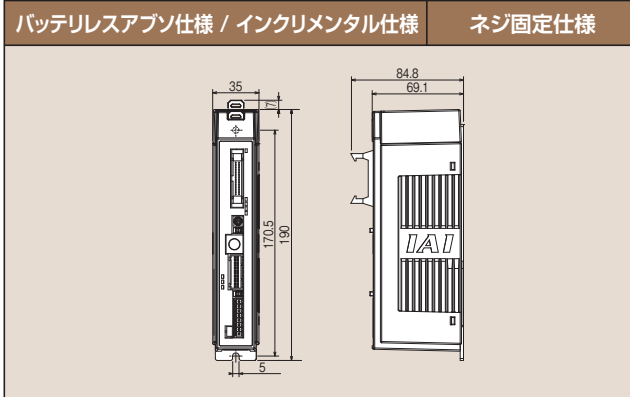
※ ○は動作可能、×は動作不可を表します。
(注1) MECHATROLINKはフル直値モードには対応していませんのでご注意ください。

外形寸法図

<PCON-CB・CGB>



<PCON-CFB・CGFB>



前付
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
ロッダタイプ
ラジアルシリンドラ
ワイドラジアルシリンドラ
テーブルタイプ
スクリン仕様
スライダタイプ
ワイドスライダタイプ
クリーン仕様
防塵防滴仕様
ロッダタイプ
防塵防滴仕様
ラジアルシリンドラ
防塵防滴仕様
ワイドラジアルシリンドラ
オプション
技術資料
コントローラ

仕様一覧表

項目			内容			
			PCON-CB-CGB	PCON-CFB-CGFB		
制御軸数			1軸			
電源電圧			DC24V±10%			
負荷電流 (制御側消費 電流含む) (注1)	RCP2 RCP3	モータ 種類	20P, 28P, 28SP	最大1A		
			35P, 42P, 56P	最大2.2A		
		60P, 86P			最大6A	
	RCP4 RCP5	モータ 種類	28P, 35P, 42P, 42SP, 56P	高出力設定無効	最大2.2A	
				高出力設定有効	定格3.5A / 最大4.2A	
		56SP, 60P, 86P				最大6A
RCP6	モータ 種類	28P, 35P, 42P, 56P	高出力設定無効	最大2.2A		
			高出力設定有効	定格3.5A / 最大4.2A		
	56SP, 60P				最大5.7A	
電磁ブレーキ用電源 (ブレーキ付アクチュエータの場合)			DC24V ±10% 0.15A(最大)		DC24V ±10% 0.5A(最大)	
突入電流(注2)			8.3A		10A	
瞬時停電耐性			MAX.500μs			
対応エンコーダ			高分解能バッテリーレスアブソエンコーダ 分解能8192pulse/rev			
			バッテリーレスアブソエンコーダ 分解能800pulse/rev			
			インクリメンタルエンコーダ 分解能800pulse/rev			
アクチュエータケーブル長			最大20m			
外部インタフェース		PIO仕様	DC24V専用信号入出力(NPN/ PNP選択)…入力最大16点、出力最大16点、ケーブル長 最大10m			
		フィールドネットワーク仕様	DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP, CompoNet, MECHATROLINK-I/II/III, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET IO			
データ設定、入力方法			パソコン対応ソフト、タッチパネルティーチングボックス			
データ保持メモリ			ポジションデータ、パラメータを不揮発性メモリへ保存 (書き込み回数に制限はありません)			
動作モード			ポジションモード/パルス列制御モード (パラメータ設定による選択)			
ポジションモードポジション数			ポジションタイプ 最大512点、ネットワークタイプ 最大768点 (注)位置決め点数は、PIOパターンの選択により変化します			
パルス列 インタフェース		入力パルス	差動方式(ラインドライバ方式) : MAX.200kpps ケーブル長 最大10m			
			オープンコレクタ方式 : 対応していません ※上位がオープンコレクタ出力の場合、別途AK-04(オプション)を使用して差動方式に変換してください			
		指令パルス倍率 (電子ギヤ : A/B)	1/50<A/B<50/1 A、Bの設定範囲(パラメータに設定) : 1~4096			
		フィードバックパルス出力	なし			
絶縁抵抗			DC500V 10MΩ以上	ネジ固定タイプ : 270g以下 DINレール固定タイプ : 305g以下		
感電保護機構			クラスI 基礎絶縁			
質量(注3)		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル仕様	ネジ固定タイプ : 250g以下 DINレール固定タイプ : 285g以下	強制空冷		
		簡易アブソ仕様(バッテリー190gを含む)	ネジ固定タイプ : 450g以下 DINレール固定タイプ : 485g以下			
冷却方式			自然空冷			
環境		使用周囲温度	0~40℃			
		使用周囲湿度	85%RH以下(結露無きこと)			
		使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと			
		保護等級	IP20			

注1) フィールドネットワーク仕様では、0.3A増加します。

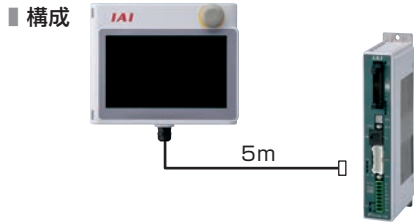
注2) 突入電流は電源投入後、約5msecの間流れます(40℃時)。突入電流値は、電源ラインのインピーダンスにより変わりますのでご注意ください。

注3) フィールドネットワーク仕様では、30g増加します。

オプション

タッチパネルティーチングボックス

- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。
- 型式 **TB-02-□**



■ 仕様

定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~40℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP20
質量	470g (TB-02本体のみの場合)

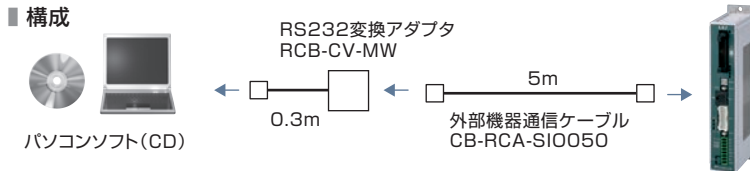
パソコン対応ソフト(Windows専用)

- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

対応Windows : 7/8/10

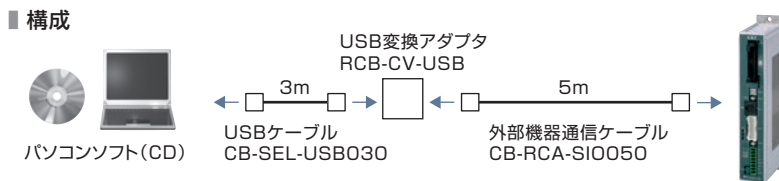
- 型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。



- 型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。



アプソバッテリーユニット

- 概要 簡易アプソリユート仕様の付属品で、コントローラの現在位置をバックアップする為のバッテリーユニットです。
- 型式 **SEP-ABU** (DINレール取付仕様)
SEP-ABUS (ネジ固定仕様)

■ 仕様

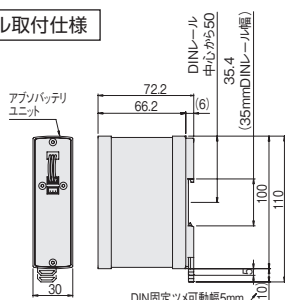
項目	仕様
使用周囲温度、湿度	0~40℃ (20℃程度が望ましい)、95%RH以下 (結露無きこと)
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
アプソバッテリー	型式:AB-7 (Ni-MH電池/寿命約3年)
コントローラ・アプソバッテリーユニット間接続ケーブル	型式:CB-APSEP-AB005 (長さ0.5m)
質量	標準タイプ:約230g / 防塵タイプ:約260g

交換用バッテリー

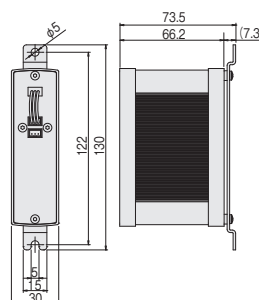
- 概要 アプソバッテリーボックスの交換用バッテリーです。
- 型式 **AB-7**



DINレール取付仕様



ネジ固定仕様



ダミープラグ

- 概要 安全カテゴリ対応仕様 (PCON-CGB/CGFB) を使用して動作させる場合に必要になります。
- 型式 **DP-5**



前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリット仕様スライダタイプ

スリット仕様ワイドスライダタイプ

防塵防滴仕様ロッッドタイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ワイドラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

メンテナンス部品

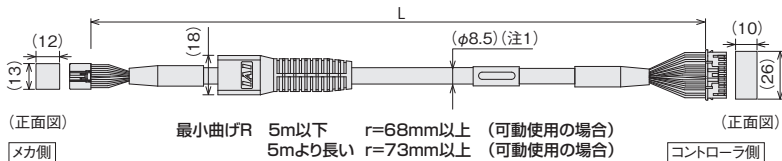
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

■ケーブル対応表

製品型式		モータエンコーダ一体型ケーブル	モータエンコーダ一体型ロボットケーブル
①	RCP6/RCP6CR/RCP6W/RCP5/RCP5CR/RCP5W (③以外の機種)	CB-CAN-MPA □□□	CB-CAN-MPA □□□ -RB
②	RCP4 SA3/RA3/GR		
③	RCP6/RCP6CR RCP6W/RCP5 RCP5W	CB-CFA3-MPA □□□	CB-CFA3-MPA □□□ -RB
④	RCP4/RCP4CR/RCP4W (②、⑤、⑥以外の機種)	CB-CA-MPA □□□	CB-CA-MPA □□□ -RB
⑤	RCP4 RA6C (高推力仕様)	CB-CFA2-MPA □□□	CB-CFA2-MPA □□□ -RB
⑥	RCP4W RA7C (高推力仕様)		
⑦	RCP3		
⑧	RCP2	GRSS/GRLS/GRST/GRHM/ GRHB/SRA4R/SRGS4R/ SRGD4R	CB-APSEP-MPA □□□
⑨		RTBS/RTBSL RTCS/RTCSL	CB-RPSEP-MPA □□□
⑩	RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM	CB-CAN-MPA □□□
⑪		RTBS/RTBSL RTCS/RTCSL/RTB/RTBL/ RTC/RTCL/RTBB/RTBBL/ RTCB/RTCBL	
⑫	RCP2 RCP2CR RCP2W	CB-CFA-MPA □□□	CB-CFA-MPA □□□ -RB
⑬	RCP2W		
⑭	RCP2 (⑧~⑬以外の機種)	-	CB-PSEP-MPA □□□

製品型式	PIO フラットケーブル
⑮ PCON-CB・CGB/CFB・CGFB	CB-PAC-PIO □□□

型式 **CB-CAN-MPA□□□/CB-CAN-MPA□□□-RB** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m



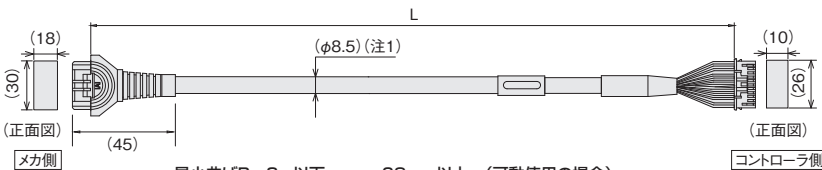
最小曲げR 5m以下 r=68mm以上 (可動使用の場合)
5mより長い r=73mm以上 (可動使用の場合)

※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。
ケーブルベアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。

(注1)ケーブル長が5mより長い場合は、非ロボットケーブルがφ9.1、
ロボットケーブルがφ10になります。

ピンNo.	信号名	ピンNo.	信号名
3	φA	1	φA
5	VMM	2	VMM
10	φB	3	φB
9	VMM	4	VMM
4	φA	5	φA
15	φB	6	φB
8	LS+	7	LS+
14	LS-	8	LS-
12	SA _(mABS)	11	SA _(mABS)
17	SB _(mABS)	12	SB _(mABS)
1	A+	13	A+
6	A-	14	A-
11	B+	15	B+
16	B-	16	B-
20	BK+	9	BK+
2	BK-	10	BK-
21	VCC	17	VCC
7	GND	19	GND
18	VPS	18	VPS
13	LS_GND	20	LS_GND
19	—	22	—
22	(CFVcc)	21	(CFVcc)
23	—	23	—
24	FG	24	FG

型式 **CB-CFA3-MPA□□□/CB-CFA3-MPA□□□-RB** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m



最小曲げR 3m以下 r=68mm以上 (可動使用の場合)
3mより長い r=73mm以上 (可動使用の場合)

※ロボットケーブルは耐屈曲用仕様のケーブルです。
ケーブルベアの中を通す場合はロボットケーブルをご使用ください。

(注1)ケーブル長が3mより長い場合は、非ロボットケーブルがφ9.1、
ロボットケーブルがφ10になります。

ピンNo.	信号名	ピンNo.	信号名
A1	φA	1	φA
B1	VMM	2	VMM
A2	φA	5	φA
B2	φB	3	φB
A3	VMM	4	VMM
B3	φB	6	φB
A4	LS+	7	LS+
B4	LS-	8	LS-
A6	SA _(mABS)	11	SA _(mABS)
B6	SB _(mABS)	12	SB _(mABS)
A7	A+	13	A+
B7	A-	14	A-
A8	B+	15	B+
B8	B-	16	B-
A5	BK+	9	BK+
B5	BK-	10	BK-
A9	LS_GND	20	LS_GND
B9	VPS	18	VPS
A10	VCC	21	VCC
B10	GND	19	GND
A11	—	17	—
23	—	22	—
24	FG	24	FG

メンテナンス部品

型式 CB-PSEP-MPA□□□

※標準がロボットケーブルとなります。 ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号	配線	コントローラ側 端子番号
1	黒(φA)	1
2	白[VMM]	2
3	赤(φB)	3
4	緑[VMM]	4
5	茶(φA)	5
6	黄(φB)	6
7	赤(φB)	7
8	黒[LS+]	8
9	白[LS-]	9
10	白[識別テープ][VCC]	10
11	黄[識別テープ][VPS]	11
12	赤[識別テープ][GND]	12
13	緑[識別テープ][NC]	13
14	白[識別テープ][VCC]	14
15	黄[識別テープ][VPS]	15
16	赤[識別テープ][GND]	16
17	緑[識別テープ][NC]	17
18	NC	18
19	NC	19
20	NC	20
21	NC	21
22	NC	22
23	NC	23
24	シールド[FG]	24

型式 CB-RPSEP-MPA□□□

※標準がロボットケーブルとなります。 ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

最小曲げR r=68mm以上 (可動使用の場合)

メカ側 端子番号	配線	コントローラ側 端子番号
A1	黒(φA)	1
B1	白[VMM]	2
A2	赤(φA)	3
B2	赤(φB)	3
A3	黄[VMM]	4
B3	赤(φB)	4
A6	黒[LS+]	7
B6	白[LS-]	8
A7	赤[LS+]	13
B7	緑[LS-]	14
A8	黒[LS+]	14
B8	緑[LS-]	15
A4	茶[φA]	16
B4	茶[φB]	16
A5	NC	—
B5	NC	—
A9	黒[識別テープ][BK+]	9
B9	茶[識別テープ][BK-]	10
A10	緑[識別テープ][GNDLS]	20
B10	黄[識別テープ][VPS]	18
A11	赤[識別テープ][VCC]	17
B11	白[識別テープ][GND]	19
—	NC	21
—	NC	22
—	NC	23
—	NC	24
—	シールド[FG]	24
—	NC	23
—	NC	23

型式 CB-PAC-PIO□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応 例)080=8m

フラットケーブル(20芯)×2

No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶-1	フラットケーブル② (庄接)	1B	OUT0	茶-3	フラットケーブル③ (庄接) AWG28
2A	24V	赤-1		2B	OUT1	赤-3	
3A	パルス	橙-1		3B	OUT2	橙-3	
4A	入力	黄-1		4B	OUT3	黄-3	
5A	IN0	緑-1		5B	OUT4	緑-3	
6A	IN1	青-1		6B	OUT5	青-3	
7A	IN2	紫-1		7B	OUT6	紫-3	
8A	IN3	灰-1		8B	OUT7	灰-3	
9A	IN4	白-1		9B	OUT8	白-3	
10A	IN5	黒-1		10B	OUT9	黒-3	
11A	IN6	茶-2		11B	OUT10	茶-4	
12A	IN7	赤-2		12B	OUT11	赤-4	
13A	IN8	橙-2		13B	OUT12	橙-4	
14A	IN9	黄-2		14B	OUT13	黄-4	
15A	IN10	緑-2		15B	OUT14	緑-4	
16A	IN11	青-2		16B	OUT15	青-4	
17A	IN12	紫-2		17B	パルス	紫-4	
18A	IN13	灰-2		18B	入力	灰-4	
19A	IN14	白-2		19B	0V	白-4	
20A	IN15	黒-2		20B	0V	黒-4	

前付

スライダ
タイプ

ワイド
スライダ
タイプ

ロッ
ク
タイプ

ラジアル
シリンダ

ワイド
ラジアル
シリンダ

テー
ブル
タイプ

クリーン
仕様
タイプ

クリーン
仕様
スライ
ダ
タイプ

防塵防
滴
仕様
タイプ

防塵防
滴
仕様
ラジアル
シリンダ

防塵防
滴
仕様
ワイド
ラジアル
シリンダ

オプ
ション

技術資料

コント
ローラ

RCP6S コントローラ仕様

RCP6S コントローラ内蔵型アクチュエータコントローラ部

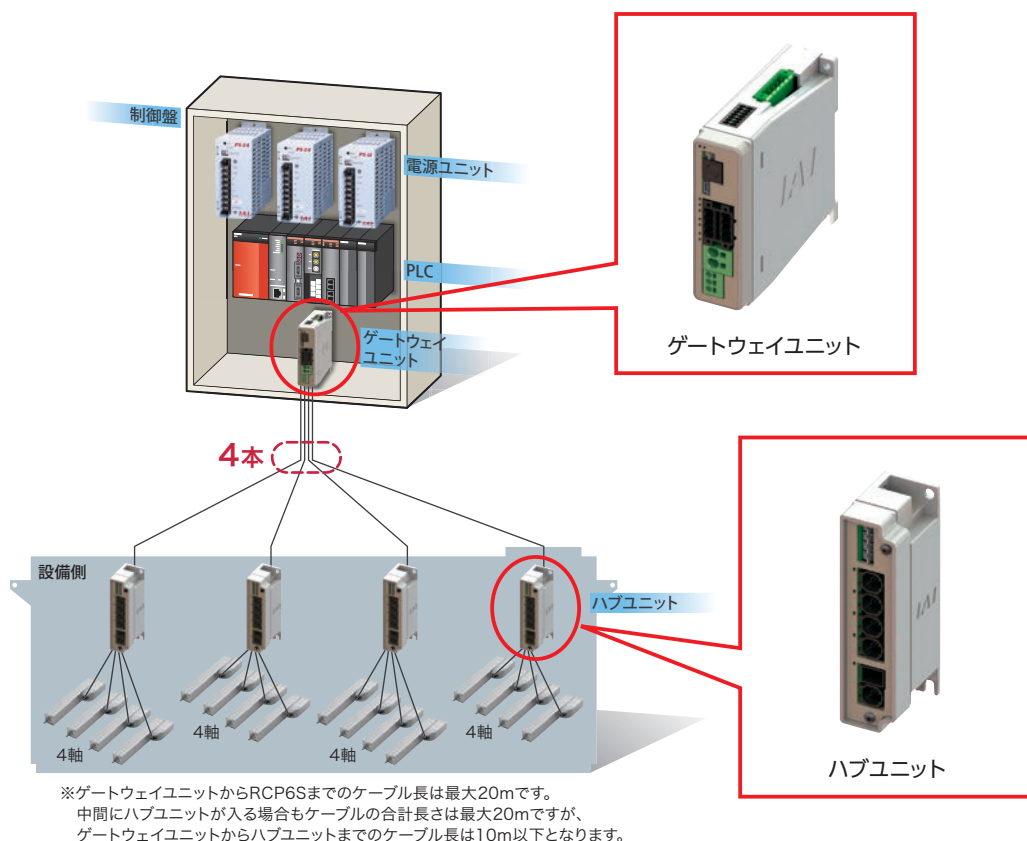
特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※(ハブユニットを中継)の運転が省配線で実現できます。

ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。

※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は273ページをご確認ください。

RCP6Sコントローラ内蔵型アクチュエーターの制御盤



RCP6S周辺機器 RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →273ページ
- ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →277ページ
- PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →278ページ
- RCP6Sゲートウェイ用コントローラ
…RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラ →279ページ

コントローラ部基本仕様一覧

仕様項目		仕様内容	
制御軸数		1軸	
電源電圧		DC24V ±10%	
制御電源容量		0.3A(内蔵コントローラのみ)	
負荷電流 (制御側消費電流含む)	モータ 種類	28P, 35P, 42P, 56P	最大3.2A(高出力有効時) / 最大1.7A(高出力無効時)
		56SP, 60P	最大5.7A
電磁ブレーキ用電源 (ブレーキ付アクチュエータの場合)		DC24V ±10% 0.15A (注)ブレーキリリース時、0.2sec間 0.7Aが必要となります。	
発熱量		5W(モータ種類28P, 35P, 42P, 56P) 19.2W(モータ種類56SP, 60P)	
突入電流(注1)	モータ 種類	28P, 35P, 42P, 56P	8.3A(突入電流保護回路有り)
		56SP, 60P	10A(突入電流保護回路有り)
モータ制御方式		弱め界磁型ベクトル制御	
対応エンコーダ		バッテリーレスアブソエンコーダ 分解能8192pulse/rev	
シリアル通信インタフェース(SIOポート)		RS485: 1CH(ModbusプロトコルRTU/ASCII準拠) 速度: 9.6~230.4Kbps 1CH(ModbusプロトコルRTU)	
外部インタフェース		フィールドバス接続 (注)別途ゲートウェイユニットの接続が必要です。 DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFINET-IO	
データ設定、入力方法		パソコン対応ソフト、タッチパネルティーチング	
データ保持メモリ		ポジションデータ、パラメータを不揮発性メモリへ保存(書き込み回数に制限はありません)	
LED表示		SV(緑)/ALM(赤): サーボON/アラーム発生及び非常停止	
絶縁抵抗		DC500V 10MΩ以上	
感電保護機構		クラスI 基礎絶縁	
冷却方式		自然空冷	

注1 突入電流は電源投入後、約5msecの間流れます(40℃時)。突入電流値は、電源ラインのインピーダンスにより変わります。

<DC24V 電源容量の計算、接続可能軸数計算>

1台のゲートウェイユニットに接続できる軸数、およびDC24V電源容量の計算は、以下の(1)~(4)を算出後、(5)に従ってください。

(1)接続可能軸数、およびモータ消費電流値の計算

条件1: 1台のハブユニットに接続できるモータ消費電流の総和: 12.8A以下

条件2: 1台のハブユニットに接続可能な軸数: 4軸以下

※接続軸数またはモータ種類を調整し、各ハブユニットごとに次の式を満たすように接続軸を選定してください。

$$\bullet \text{ハブユニットのモータ消費電流値の総和} = 1 \text{軸目モータ消費電流値} + 2 \text{軸目モータ消費電流値(接続する場合)} \\ + 3 \text{軸目モータ消費電流値(接続する場合)} \\ + 4 \text{軸目モータ消費電流値(接続する場合)} \leq 12.8A \quad \dots \text{①}$$

$$\bullet \text{モータ消費電流値の総和} = \text{ハブユニット1台目のモータ消費電流値} \\ + \text{ハブユニット2台目のモータ消費電流値(接続する場合)} \\ + \text{ハブユニット3台目のモータ消費電流値(接続する場合)} \\ + \text{ハブユニット4台目のモータ消費電流値(接続する場合)} \quad \dots \text{②}$$

$$(2) \text{制御電源の消費電流: } 0.3A \times \text{軸数} + 0.6A(\text{ゲートウェイユニット}) + 0.3A \times \text{ハブユニット数} \quad \dots \text{③}$$

$$(3) \text{突入電流: } 8.3A(\text{RCP6S モータ種類 } 28P, 35P, 42P, 56P, \text{RCM-P6PC}) \\ 10A(\text{RCP6S モータ種類 } 56SP, 60P, \text{RCM-P6AC, RCM-P6DC}) \quad \dots \text{④}$$

$$(4) \text{ブレーキ解除時消費電流(RCP6, RCP6S)} : \text{ブレーキ付アクチュエータ数} \times 0.7A \quad \dots \text{⑤}$$

※サーボON時0.5秒以内、その後の解除状態の保持は0.1A/軸となります。

制御電源とモータ電源を共通で使用している場合は、アクチュエータ数×0.1Aで計算してください。

(5)電源の選定:

通常は上記②+③+⑤の負荷電流に20%程度の余裕度を考慮して、1.2倍程度の定格電流の電源を選定します。

ただし、短時間ですが、④の電流が流れますので、これを考慮して「ピーク負荷対応」仕様または十分に余裕のある電源を選定してください。

④の電流は、非常停止解除(モータ電源ON)やサーボONを行うタイミングを変える(注1)ことによって同時に発生することを防止できます。

余裕のない選定を行うと瞬間的に電圧が低下することがあります。特にリモートセンシング付電源はご注意ください。

注1 パラメータNo.165「シャットダウン解除後遅延時間」で、サーボONを行うタイミングをずらすことができます。

(注)制御電源とモータ電源に、別の電源を使用する場合には、0V側を短絡してください。

前付

スライダタイプ

ワイドスライダタイプ

ロッッドタイプ

ラジアルシリンドラ

ワイドラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

クリーンタイプ

ワイドクリーンタイプ

防塵防滴仕様タイプ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様ラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

コントローラ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉



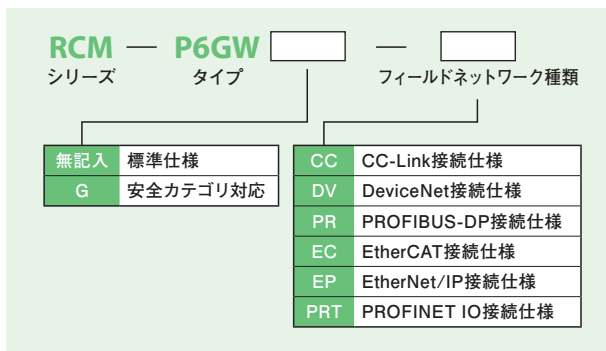
■特長

RCP6Sをフィールドネットワーク接続するためのユニットです。

<詳細>

- ・多数のネットワークに対応しています。
対象:CC-Link・DeviceNet・PROFIBUS-DP・EtherCAT・EtherNet/IP・PROFINET IO
- ・接続される全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給します。
- ・AUTO時のモニターが可能で。
- ・USBを標準搭載し、コネクタはミニUSBを採用しています。
- ・各chごとに駆動源遮断用にMPO/MPIを設けます。
- ・各chごとに外部電源入力タイプのブレーキリリース入力端子台へ電源供給することでブレーキの強制解除が可能です。(直接アクチュエーターが接続された場合)
- ・ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続する場合の通信時間は、10msec、ハブユニットを使用する場合は40msecです。接続軸を増やしても通信時間は延びません。

■型式構成

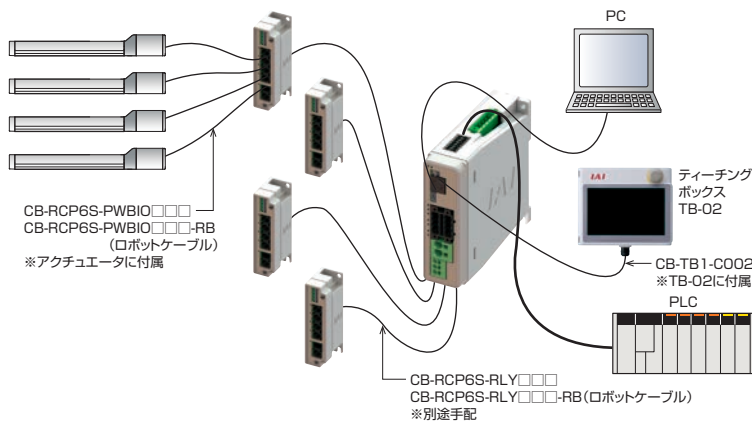


■標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

※安全カテゴリ仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

■接続イメージ



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸^{※1}(ハブユニット^{※2}を中継)接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線(電源系と通信ライン)を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。
※2 ハブユニット:277ページ参照

■接続可能軸数

ゲートウェイユニットについての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接数値	簡易直値	ポジション1	ポジション2	ポジション3	ポジション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

フィールドネットワーク制御動作モード

RCP6Sのフィールドネットワーク制御動作モードは、下記の制御モードから選択できます。

上位に接続したPLC等から、動作に必要なデータ(目標位置、速度、加減速度、押付け電流値等)を決められたアドレスに書き込んで動作させます。

動作モード	内容	概要
ポジション1モード ／ 簡易直値モード	ポジション1モードは、最大768点の位置データを登録し、登録位置に停止できます。 また0.01mm単位で現在位置のモニタが可能です。 簡易直値モードは、目標位置を直接数値で指定できます。 また0.01mm単位で現在位置のモニタが可能です。	<p>PLC 目標位置 目標ポジション番号 制御信号 フィールドネットワークによる通信 ゲートウェイユニット +24V ハブユニット 現在位置 完了ポジション番号 状態信号</p>
直接数値指定モード	目標位置、速度、加減速度、押付け電流制限値を数値指定できます。 0.01mm単位での現在位置の他、現在速度、指令電流値もモニタ可能です。	<p>PLC 目標位置 位置決め幅 速度 加減速度 押付け% 制御信号 フィールドネットワークによる通信 ゲートウェイユニット +24V ハブユニット 現在位置 電流値(指令値) 現在速度(指令値) アラームコード 状態信号</p>
ポジション2モード	最大768点の位置データを登録し、登録位置に停止できます。 現在位置のモニタはできません。 本モードは、ポジション1モードから送受信のデータ量を減らしたモードです。	<p>PLC 目標ポジション番号 制御信号 フィールドネットワークによる通信 ゲートウェイユニット +24V ハブユニット 完了ポジション番号 状態信号</p>
ポジション3モード	最大256点の位置データを登録し、登録位置に停止できます。 現在位置のモニタはできません。 本モードは、ポジション2モードから送受信のデータ量を減らし、移動に必要な最低限の信号だけで制御するモードです。	<p>PLC 目標ポジション番号 制御信号 フィールドネットワークによる通信 ゲートウェイユニット +24V ハブユニット 完了ポジション番号 状態信号</p>
ポジション5モード	最大16点の位置データを登録し、登録位置に停止できます。 本モードは、ポジション2モードからポジションテーブルを減らし、0.1mm単位での現在位置のモニタが可能です。	<p>PLC 目標ポジション番号 制御信号 フィールドネットワークによる通信 ゲートウェイユニット +24V ハブユニット 現在位置 完了ポジション番号 状態信号</p>

前付

スライダタイプ
ワイド
スライダタイプ

ロッドタイプ

ラジアル
シリンドラ

ワイド
ラジアルシリンドラ

テーブルタイプ

スリット仕様
スライダタイプ

ワイド仕様
スライダタイプ

防塵防滴仕様
ロッドタイプ

防塵防滴仕様
ラジアルシリンドラ

防塵防滴仕様
ラジアルシリンドラ

オプション

技術資料

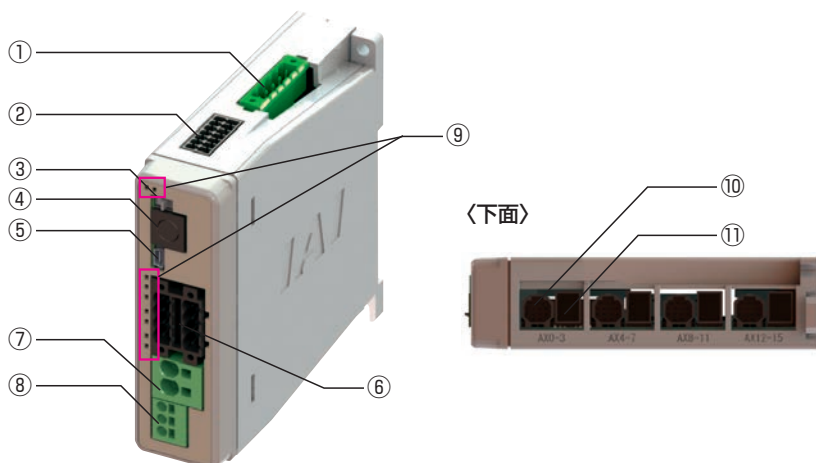
コントローラ

動作モード別機能一覧

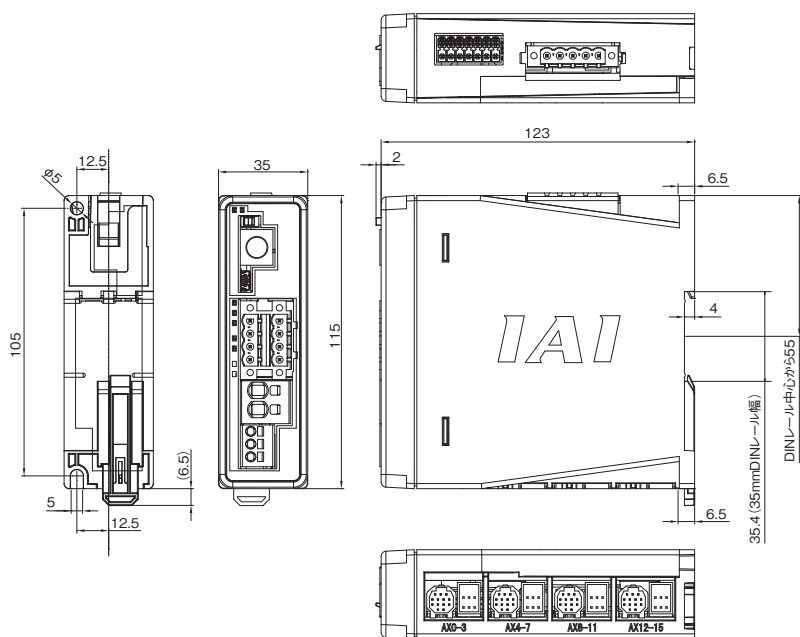
	簡易直値モード	ポジション1モード	直接数値指定モード	ポジション2モード	ポジション3モード	ポジション5モード
位置決め点数	768点	768点	無制限	768点	256点	16点
原点復帰動作	○	○	○	○	○	○
位置決め動作	○	△	○	△	△	△
速度・加減速度設定	△	△	○	△	△	△
加速度と減速度が異なる設定	△	△	×	△	△	△
ピッチ送り(インクリメンタル)	△	△	○	△	×	△
押付け動作	△	△	○	△	△	△
移動中の速度変更	△	△	○	△	△	△
一時停止	○	○	○	○	○	○
ゾーン信号出力	△	△	△	△	△	△
ポジションゾーン信号出力	△	△	×	△	×	×
現在値読み取り(分解能)	○ (0.01mm)	○ (0.01mm)	○ (0.01mm)	×	×	○ (0.1mm)

※ ○は直接設定が可能、△はポジションデータまたはパラメータに入力が必要、×は動作不可を表します。

各部の名称および機能



■外観図



- ①フィールドネットワークコネクタ
フィールドネットワークを接続するためのコネクタ。
- ②システムI/Oコネクタ
非常停止入力、外部からのAUTO/MANU切替入力、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続する場合のブレーキリリース入力のコネクタ。
- ③動作モード設定スイッチ
自動運転(AUTO)モードとマニュアル運転(MANU)モードを切り替えるスイッチ。
- ④SIOコネクタ
タッチパネルティーチングボックスやパソコンソフトを接続するためのコネクタ。
- ⑤USBコネクタ
パソコンソフトを接続するためのコネクタ。
- ⑥駆動源遮断コネクタ
モータ電源コネクタからのDC24V入力に外部駆動源遮断用リレーを接続するためのコネクタ。
- ⑦モータ電源コネクタ
ゲートウェイユニットのモータ電源DC24V用コネクタ。
- ⑧制御電源コネクタ
ゲートウェイユニット制御電源DC24Vおよびフレームグランド(FG)用のコネクタ。
- ⑨状態表示LED
ゲートウェイユニットの状態を表示します。

記号	LED	表示色と運転状態
LED1	SYS	システムステータス レディ(緑)、アラーム(赤)
LED2	AUTO	運転モード(AUTO/MANU)ステータス 自動運転モード(緑)
LED3	EMG	非常停止(EMG)ステータス 非常停止(EMG)(赤)
LED4	T. ERR	コントローラ内部バス通信異常 T. ERR(橙)
LED5	C. ERR	フィールドバスネットワーク通信異常 C. ERR(橙)

- ⑩軸制御コネクタ
ゲートウェイユニットからハブユニットまたはRCP6Sへ電源および制御信号(制御電源DC24V、モータ電源DC24V、通信ライン、ブレーキリリース信号、非常停止ステータス)を供給するためのコネクタ。
- ⑪軸電源コネクタ
ゲートウェイユニットからハブユニットまたはRCP6Sへモータ電源DC24Vを供給するためのコネクタ。

ゲートウェイユニット基本仕様

仕様項目	仕様内容
制御軸数	最大16軸(ゲートウェイユニット単体では4軸) ※1
電源電圧	DC24V±10%
制御電源容量	0.6A(ゲートウェイユニット単体0.3A+フィールドバスモジュール0.3A)
モータ電源容量	接続軸合計最大51.2A
冷却方式	自然空冷
非常停止入力	B接点入力
イネーブル入力	無し
T.P.イネーブル入力	有り
イネーブル動作	サーボOFF
バックアップメモリ	FRAM(256kbit),書き換え回数 無制限
カレンダー機能	有り(電源遮断後、10日間データ保持)
ゲートウェイボード LED表示	SYS LED×1 (RUN/ALM)、EMG LED×1、MODE LED×1 (AUTO/MANU)、 T.ERR LED×1、C.ERR LED×1 フィールドバスモジュール毎のステータスLED×2
ツール接続	T/Pコネクタ:RS485 1ch(Modbusプロトコル準拠) USBコネクタ:USB 1ch
電磁ブレーキ強制解除機構	システムI/Oコネクタ:外部ブレーキリリース信号入力(DC24V) ※ゲートウェイユニットに直接RCP6Sが接続される場合のみ使用。ハブ接続時は無効。
感電保護機構	クラス1 基礎絶縁
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
重量	250g
外形寸法	35W×115H×123D
海外認証	CE、cUL(ともに取得済み)

※1 P273参照

前
付

ス
ラ
イ
ダ
ー
タ
イ
プ

ワ
イ
ド
ス
ラ
イ
ダ
ー
タ
イ
プ

ロ
ッ
ド
タ
イ
プ

ラ
ジ
ア
ル
シ
リ
ン
ダ
ー

ワ
イ
ド
ラ
ジ
ア
ル
シ
リ
ン
ダ
ー

テ
ー
ブ
ル
タ
イ
プ

ス
ク
リ
ン
仕
様
ス
ラ
イ
ダ
ー
タ
イ
プ

ス
ク
リ
ン
仕
様
ワ
イ
ド
ス
ラ
イ
ダ
ー
タ
イ
プ

防
塵
防
滴
仕
様
ロ
ッ
ド
タ
イ
プ

防
塵
防
滴
仕
様
ラ
ジ
ア
ル
シ
リ
ン
ダ
ー

防
塵
防
滴
仕
様
ワ
イ
ド
ラ
ジ
ア
ル
シ
リ
ン
ダ
ー

オ
フ
シ
ヨ
ン

技
術
資
料

コ
ン
ト
ロ
ー
ラ

オプション

ハブユニット <RCM-P6HUB>

この製品は単体で使用できません。
必ずゲートウェイユニットと併用してください。

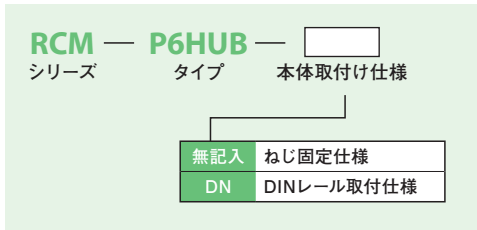


■特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。
ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。
詳細は273ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

■型式構成



■標準価格

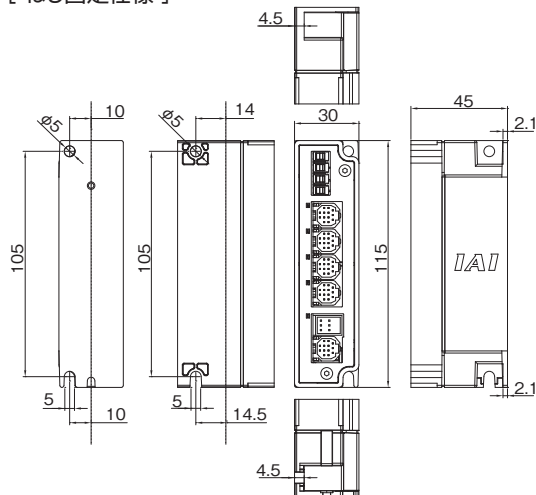
種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付仕様	—

■仕様

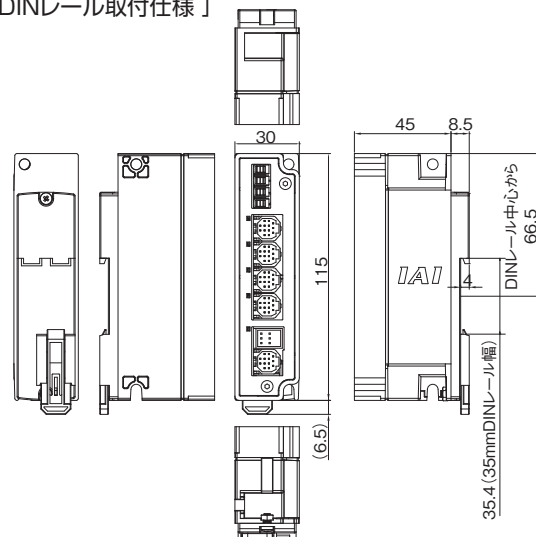
仕様項目	仕様内容
制御軸数	最大4軸
電源電圧	DC24V±10%
制御電源容量	0.3A(ハブユニット単体)
モータ電源容量	接続軸合計最大12.8A
非常停止入力	無し
イネーブル入力	無し
LED表示	SYS LED×1 (RUN/ALM)、AXIS LED×4 (RUN/ALM)
電磁ブレーキ強制解除機構	外部ブレーキリリーススイッチ×4
感電保護機構	クラス1 基礎絶縁
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
汚染度	汚染度2
重量	80g
外形寸法	35W×115H×45D
海外認証	CE、cUL(ともに取得済み)

■外観図

[ねじ固定仕様]



[DINレール取付仕様]



オプション

PLC接続ユニット〈RCB-P6PLC〉

■特長

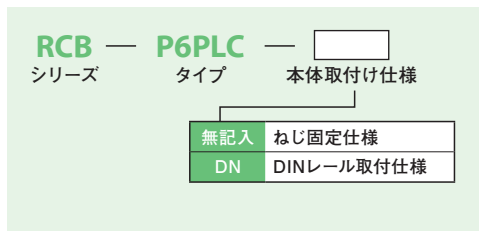
RCP6SをPLCとシリアル通信する場合に使用する端子台ユニットです。

RCP6SとPLC接続ユニット間はケーブルで容易に配線できます。

※ゲートウェイユニット・ハブユニット・RCP6Sゲートウェイ用コントローラには接続できません。



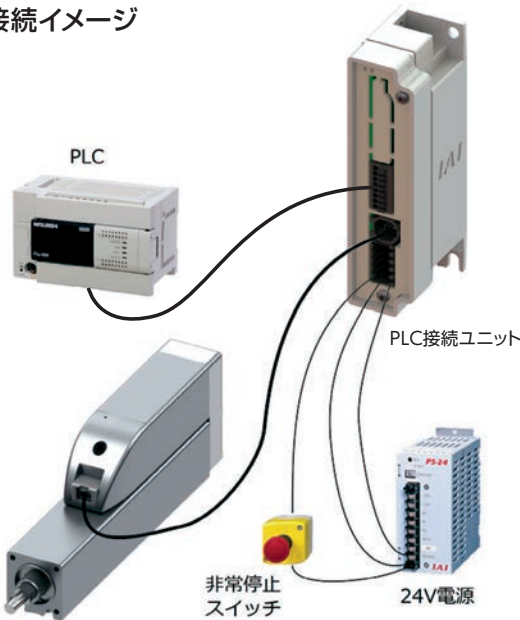
■型式構成



■標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付仕様	—

■接続イメージ

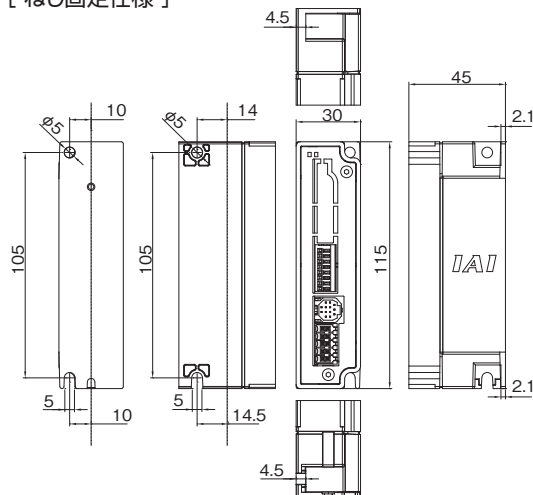


■仕様

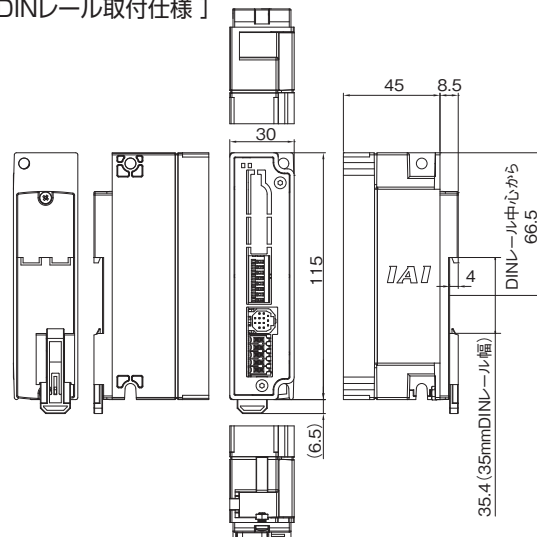
仕様項目	仕様内容
制御軸数	1軸
電源電圧	DC24V±10%
制御電源容量	PLC接続ユニット単体0A PLC接続ユニット+RCP6S内蔵ドライバ0.3A ・ブレーキ有りの場合、ブレーキリリース時0.2s間、0.7A必要
モータ電源容量	RCP6S内蔵ドライバによる
非常停止入力	B接点入力
イネーブル入力	無し
LED表示	無し
電磁ブレーキ強制解除機構	外部ブレーキリリース信号入力(DC24V)
感電保護機構	クラス1 基礎絶縁
絶縁耐圧	DC500V 10MQ
汚染度	汚染度2
重量	65g
外形寸法	35W×115H×45D
海外認証	CE、cUL(ともに取得済み)

■外観図

[ねじ固定仕様]



[DINレール取付仕様]



オプション

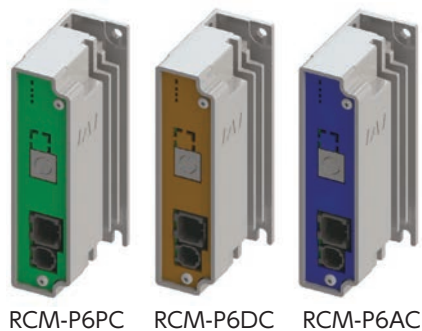
RCP6Sゲートウェイ用コントローラ 〈RCM-P6□C〉

■特長

RCP6Sゲートウェイユニット、ハブユニットに接続することでRCP6S以外のアクチュエーターの駆動が可能です。

<詳細>

- ・RCP2~6やRCA、RCA2、RCDアクチュエーターを接続できます。
※一部非対応品あり
- ・RCP2~4、RCA、RCA2の接続には変換ユニットが必要です。
- ・RCP6S内蔵コントローラと同じ制御が可能です。
(制御動作モードは、P274を参照してください。)
- ・パソコン対応ソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラの情報を実時間画面に波形として表示することができます。

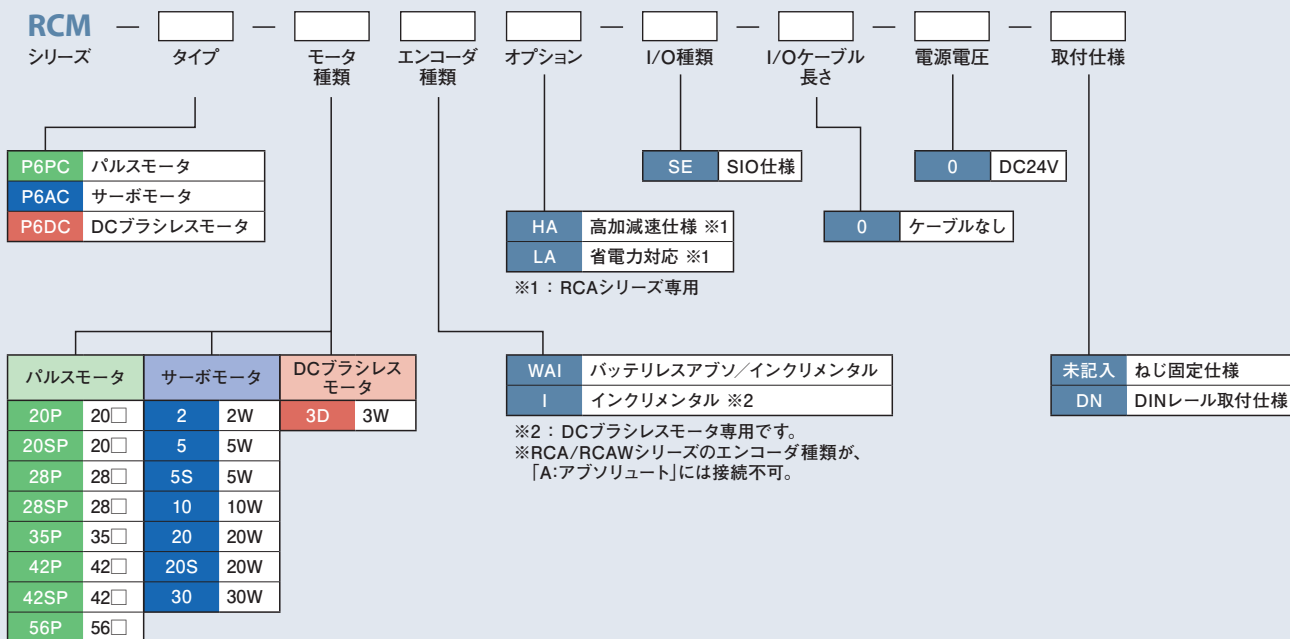


RCM-P6PC RCM-P6DC RCM-P6AC



RCM-CV-APCS (変換ユニット)

■型式構成



■ご注意

基本的にモータ種類は接続するアクチュエーターのモータ種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラとアクチュエーターのモータ種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(20SP・28SP・42SP・5S・20S対象アクチュエーター)

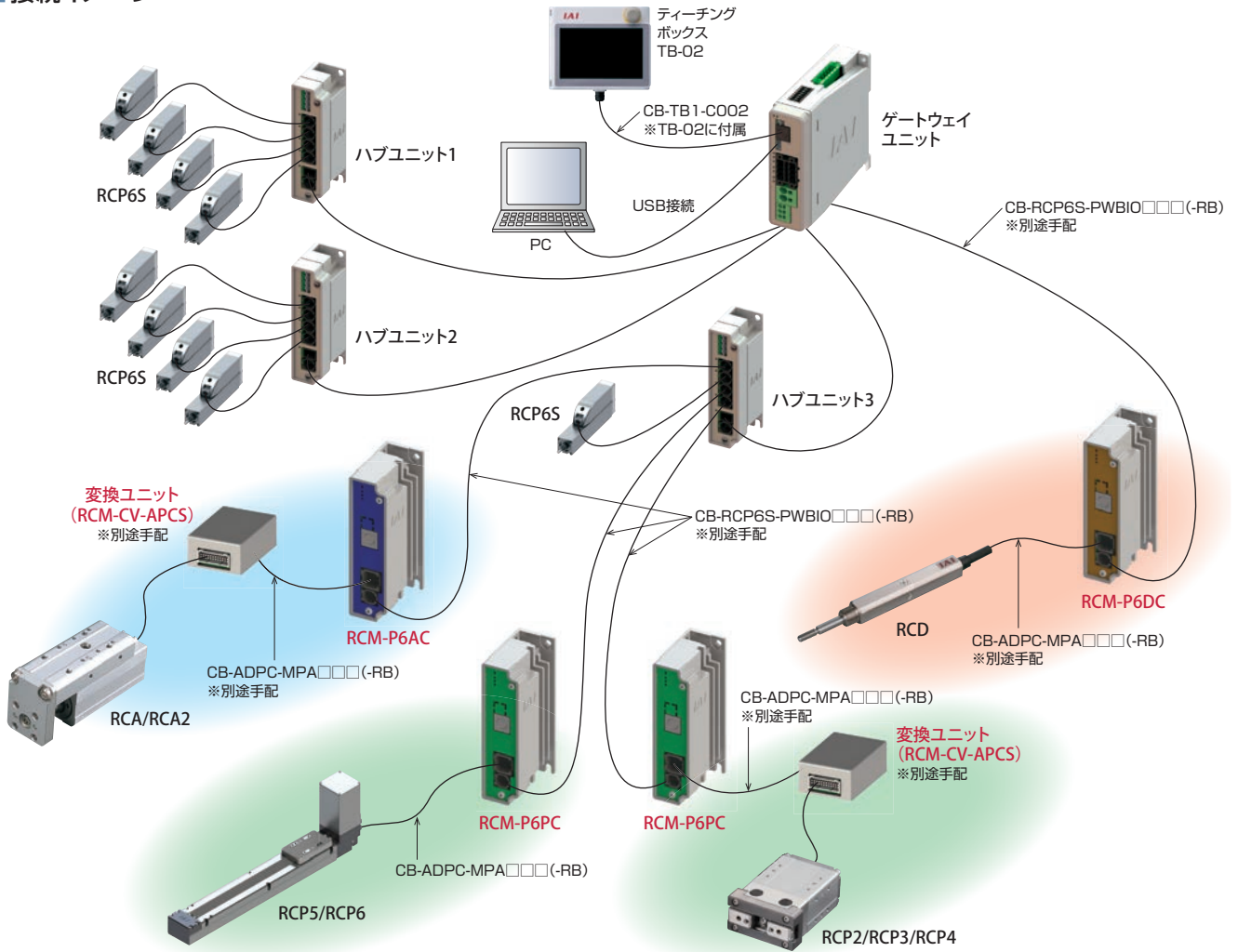
- モータ種類「20SP」…RCP3-RA2AC、RCP3-RA2BC
- モータ種類「28SP」…RCP2-RA3C
- モータ種類「42SP」…RCP4-RA5C
- モータ種類「5S」…RCA2-SA2A□、RCA2-RA2A□
- モータ種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA-RA3□、RCA2-TA5□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

- ※簡易アブソリュートエンコーダ仕様をご希望の場合は、お問合せください。
- ※DCブラシレスモータタイプは、簡易アブソ未対応です。
- ※変換ユニット、ケーブル型式の型式は、P283を参照ください。

■標準価格

種類	標準価格	
ねじ固定仕様	RCM-P6PC	—
	RCM-P6AC	—
	RCM-P6DC	—
DINレール取付仕様	RCM-P6PC	—
	RCM-P6AC	—
	RCM-P6DC	—
変換ユニット (RCM-CV-APCS)	—	

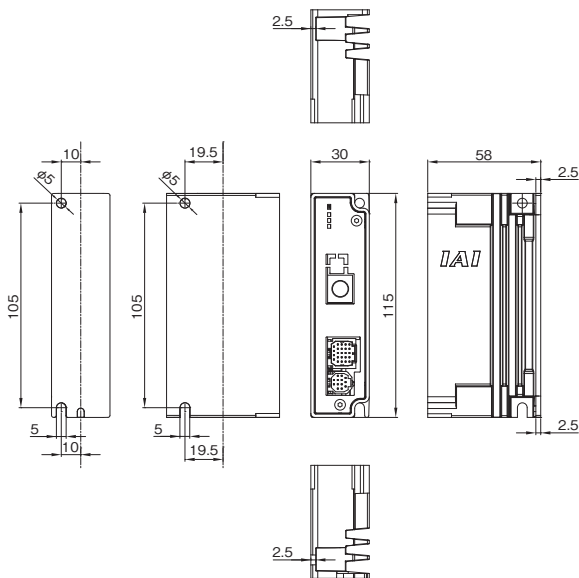
■ 接続イメージ



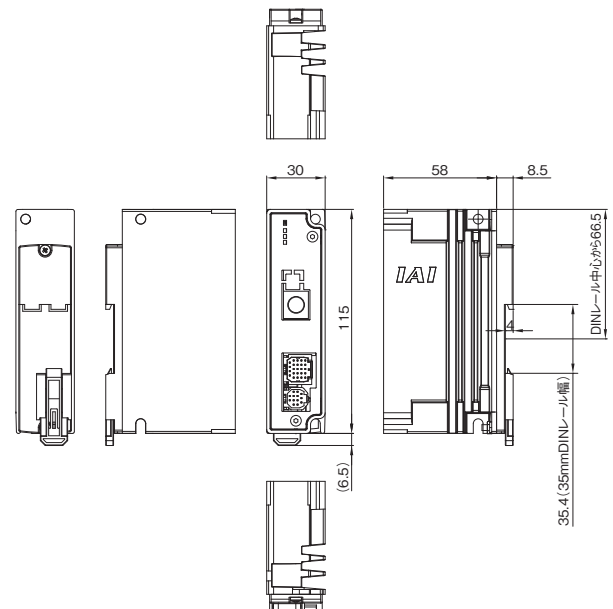
※ゲートウェイユニットに接続することで、フィールドネットワークの使用が可能になります。
 ※簡易アブソリュートエンコーダー仕様をご希望の場合は、お問合せください。
 ※ゲートウェイユニットからアクチュエーターまでのケーブル長は、RCM-P6PC及びRCM-P6ACの場合は最大20m、RCM-P6DCの場合は最大10mです。

■ 外観図

[ねじ固定仕様]



[DINレール取付仕様]



オプション

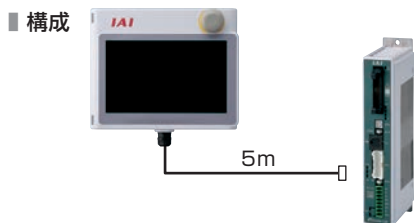
仕様

仕様項目	仕様内容		
型式	RCM-P6PC	RCM-P6AC	RCM-P6DC
制御軸数	1軸		
コントローラ電源	DC24V±10%		
制御電源容量	0.3A ・RCP6でブレーキありの場合のみ、 ブレーキリリース時0.2s間 0.7A必要	0.3A	
モータ電源容量	外部24V 28□(RCP2-RA3C用)、 35□、42□、56□ ・パワーコン使用時 電源消費電流3.2A ピーク4.2A ・パワーコン未使用時 電源消費電流1.7A 20□、28□ 電源消費電流1.0A	<RCA2/RCA>(カッコ内省電力のとき) ・10W/20W 定格1.3A 最大4.4A (最大2.5A) ・20W(20S) 定格1.7A 最大5.1A (最大3.4A) ・30W 定格1.3A 最大4.0A (最大2.2A)	定格0.7A 最大1.5A
突入電流	8.3A	10A	
非常停止入力	B接点入力		
イネーブル入力	無し		
T.P.イネーブル入力	有り		
イネーブル動作	サーボOFF		
バックアップメモリ	FRAM (256kbit)書き換え回数 無制限		
カレンダー機能	無し(GWユニットと接続した場合有り)		
冷却方式	自然空冷		
対応エンコーダ	・高分解能バッテリーレス アブソリュートエンコーダー 分解能8192pulse/rev ・バッテリーレスアブソリュート エンコーダー 分解能800pulse/rev ・インクリメンタルエンコーダー 分解能800pulse/rev	・バッテリーレス アブソリュートエンコーダー 分解能16384pulse/rev ・インクリ仕様RCA、RCA2-***N以外 分解能800pulse/rev RCA2-***N、RCA2-***NA 分解能1048pulse/rev	・インクリメンタルエンコーダー 分解能480pulse/rev
LED表示	SV/ALM LED×1		
電磁ブレーキ 強制解除機構	ブレーキリリース入力(I/Fコネクタ内)		
感電保護機構	クラス1 基礎絶縁		
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ		
汚染度	汚染度2		
重量	ねじ固定仕様:200g DINレール取付仕様:215g		
外形寸法	ねじ固定仕様:30W×115H×58D DINレール取付仕様:30W×115H×66.5D		
海外認証	CE、cUL(ともに取得済み)		

オプション

タッチパネルティーチングボックス

- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。
- 型式 **TB-02-□**



仕様

定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~40℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP20
質量	470g (TB-02本体のみの場合)

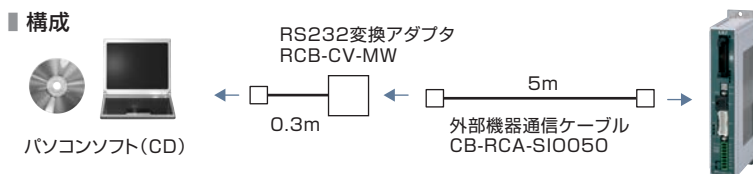
パソコン対応ソフト(Windows専用)

- 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

対応Windows : 7/8/10

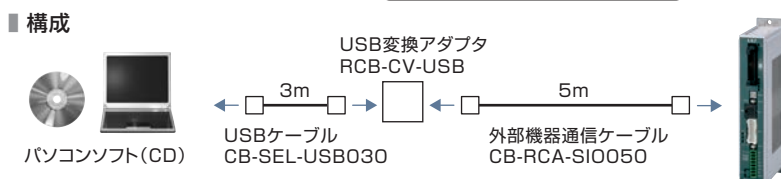
- 型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。



- 型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。



メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。 ※ケーブルの合計長さには、制約があります。P271、280の[ご注意]をご確認ください。

■ケーブル対応表

接続先		ゲートウェイユニット	ハブユニット	PLC 接続ユニット
RCP6S RCP6SCR RCP6SW	標準ケーブル		CB-RCP6S-PWBIO □□□	
	ロボットケーブル		CB-RCP6S-PWBIO □□□ -RB	
	<延長> 標準ケーブル		CB-RCP6S-PWBIO □□□ -JY1	
	<延長> ロボットケーブル		CB-RCP6S-PWBIO □□□ -JY1-RB	
接続先		ハブユニット		
ゲートウェイユニット	標準ケーブル		CB-RCP6S-RLY □□□	
	ロボットケーブル		CB-RCP6S-RLY □□□ -RB	
	<延長> 標準ケーブル		CB-RCP6S-RLY □□□ -JY1	
	<延長> ロボットケーブル		CB-RCP6S-RLY □□□ -JY1-RB	
接続先		変換ユニット	RCM-P6□Cに接続するアクチュエーター	
RCM-P6□C	標準ケーブル		CB-ADPC-MPA □□□	
	ロボットケーブル		CB-ADPC-MPA □□□ -RB	

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです



0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

※上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください(通話料無料)
 TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

株式会社アイエイアイ

本社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曾根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セクスイハイム鴨江小路ビルディング 7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日本本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office: 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office: 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当資料に記載されている内容は、予告なく変更することがありますので、予めご了承ください。

ロボシリンダ / ROBOCYLINDER / エレシリンダ / ELECYLINDER / ラジアルシリンダ / RADIAL CYLINDER / パワーコン / パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand