

RCP6-RRA8R RCP6S-RRA8R



■型式項目

シリーズ	RRA8R	WA	60P	リード	ストローク	適応コントローラ/VQ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	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 60P パルスモーター 60 60サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 70 70mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
 - 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-295ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比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「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。
 - RCON/RSEL接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は8-99ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (離ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
ナックルジョイント (注1)	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
クレビス (注1)	QR	4-597	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 20 10 5
水平	可搬質量 (注3) 最大可搬質量 (kg) 30 60 100
	最高速度 (mm/s) 400 200 100
	最低速度 (mm/s) 25 13 7
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 5 40 70
	最高速度 (mm/s) 400 200 100
	最低速度 (mm/s) 25 13 7
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
	最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
押付け	押付け時最大推力 (N) 500 1000 2000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 10 10 10
	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf) 5 40 70
	最小ストローク (mm) 50 50 50
	最大ストローク (mm) 700 700 700
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0	0.2
0	30	30
300	30	30
350	14	14
400	6	6

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.2
0	5	5
300	5	5
330	3.5	3.5
360	2	2
400	0.5	0.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0	0.2
0	60	60
160	60	60
170	40	40
180	25	25
190	15	15
200	12	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.2
0	40	40
80	40	40
90	34	34
100	28	28
110	23	23
120	18	18
130	15	15
140	12	12
150	10	10
160	8	8
170	6	6
180	4	4
190	3	3
200	2	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0	0.1
0	100	100
90	100	100
100	75	75

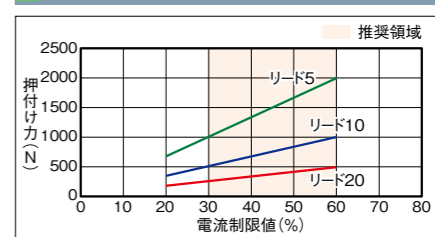
姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.1
0	70	70
45	70	70
60	45	45
70	35	35
80	25	25
90	16	16
100	10	10

ストロークと最高速度

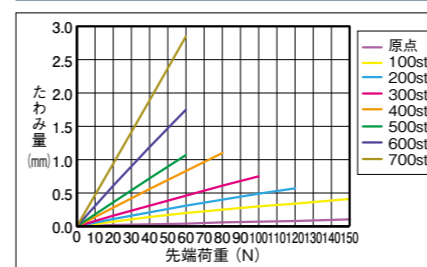
リード (mm)	50 (mm)	100~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
20	280	400	360	320	280	240	220
10	200	180	160	140	120	110	
5	100	90	80	70	60	55	

(単位はmm/s)

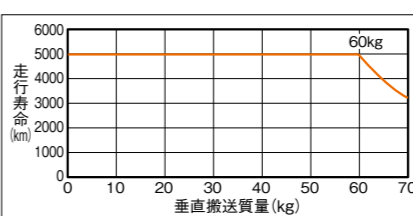
押付け力と電流制限値の相関図



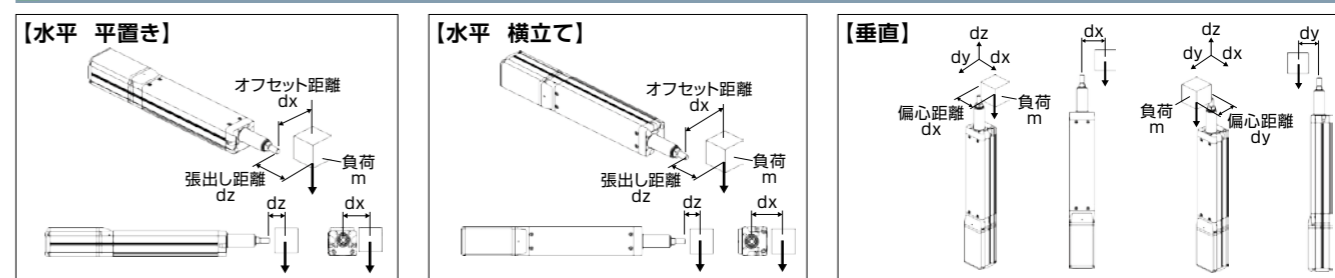
ロッドたわみ量 (参考値)



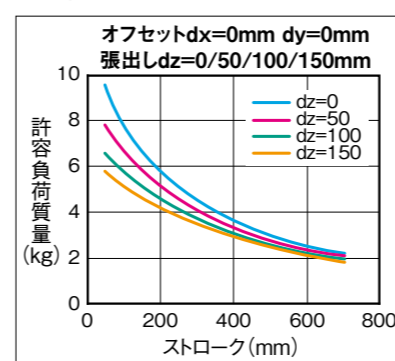
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷質量

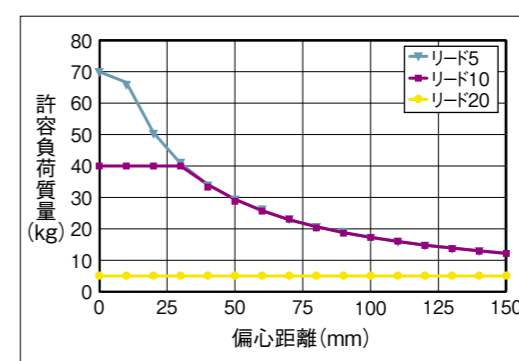


■水平



許容負荷質量の算出条件
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0.2G、速度400mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出条件
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0.2G、速度400mm/s)

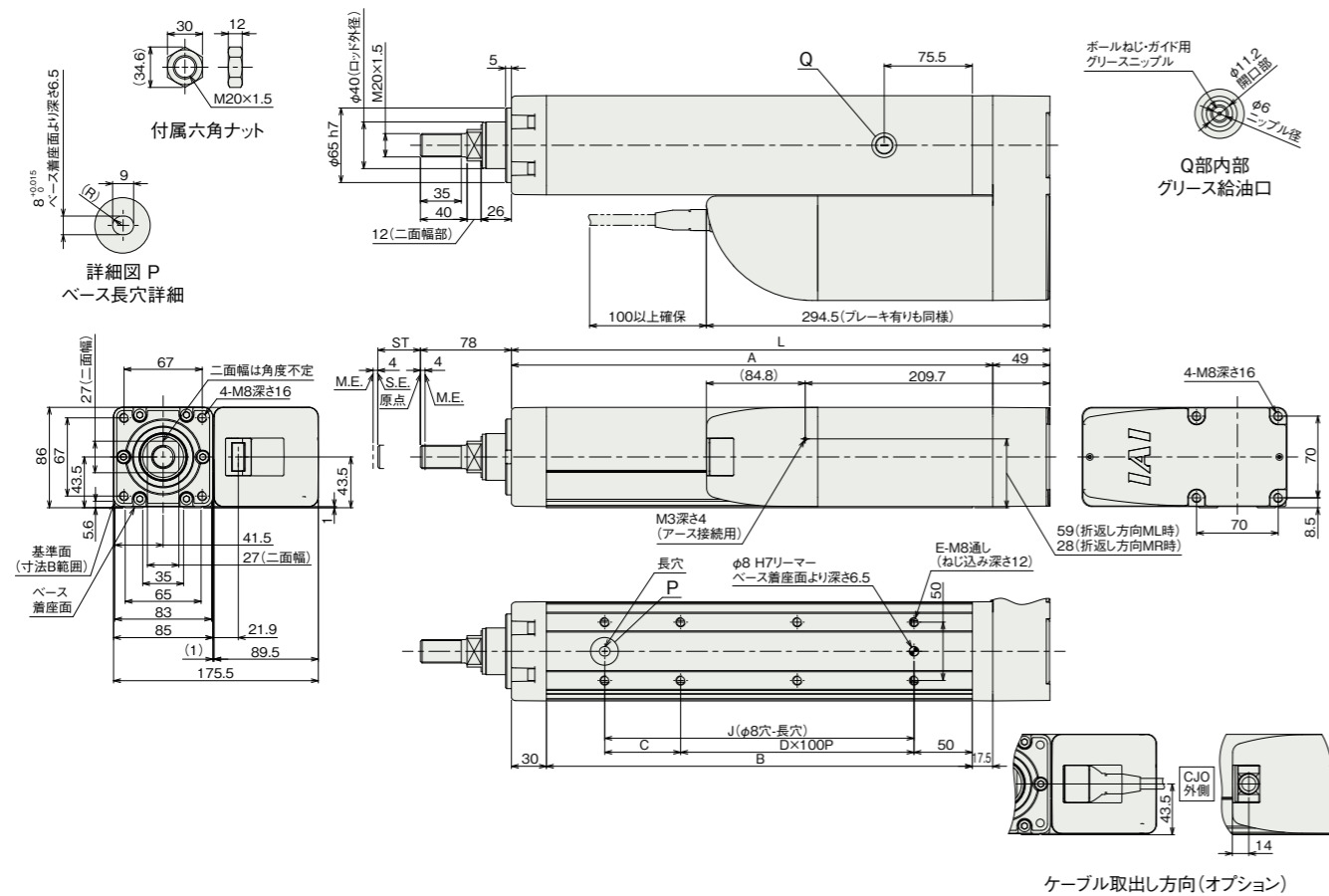
寸法図

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



■RCP6-RRA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケットおよ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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

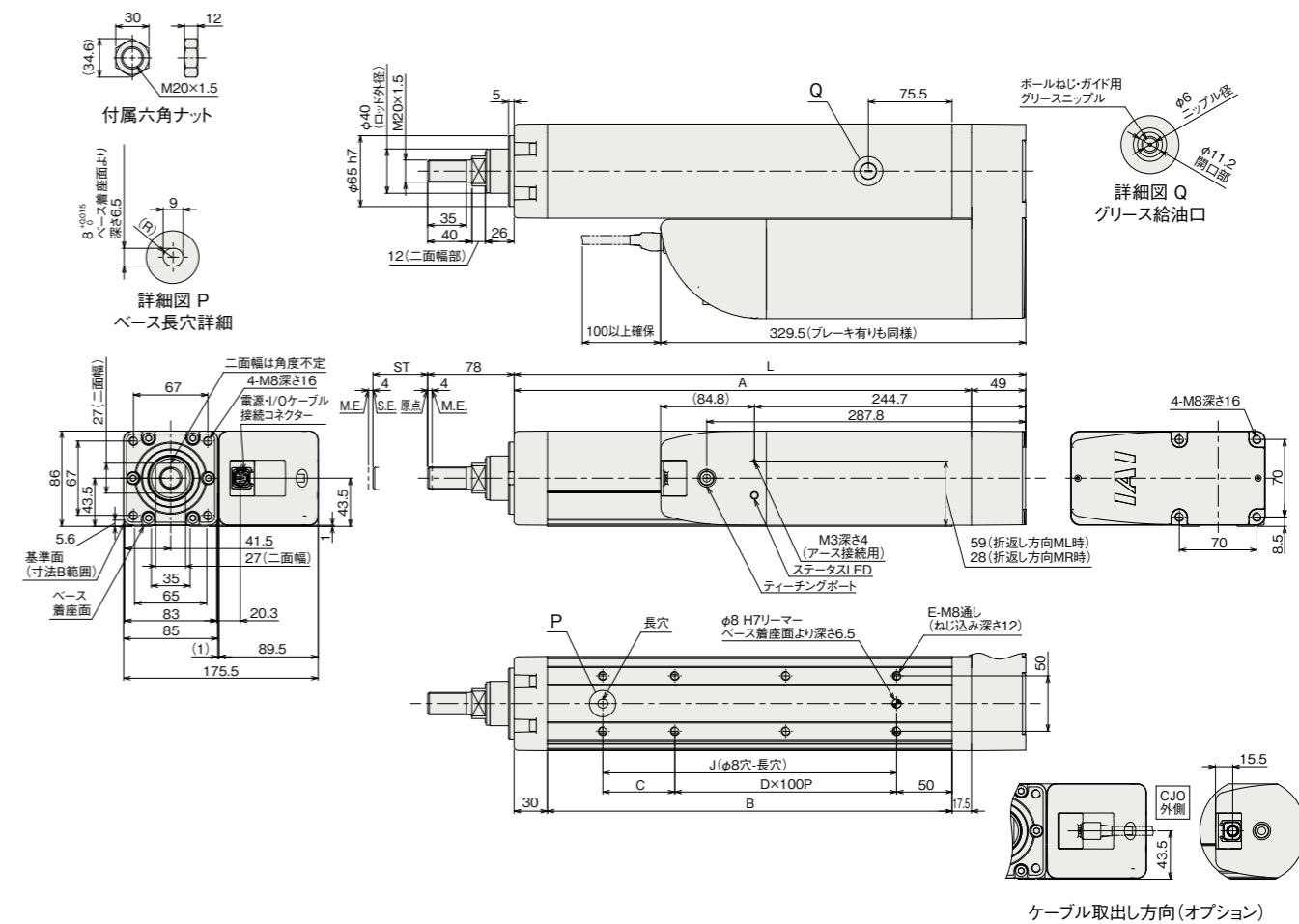
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	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
	オフセット0mm	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
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9
	オフセット100mm	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
ロッド先端静的許容トルク (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	2.0
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	2.0

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	ストローク														
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
	RCP6	ブレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0
		ブレーキ有り	8.1	8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3
	RCP6S	ブレーキ無し	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2
		ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

■RCP6S-RRA8R

(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケットおよ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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

■適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317
PCON-CFB/CFB		1	DC24V (ML3,SSNECMは8)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSNECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSNECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-177ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

