



寸法図

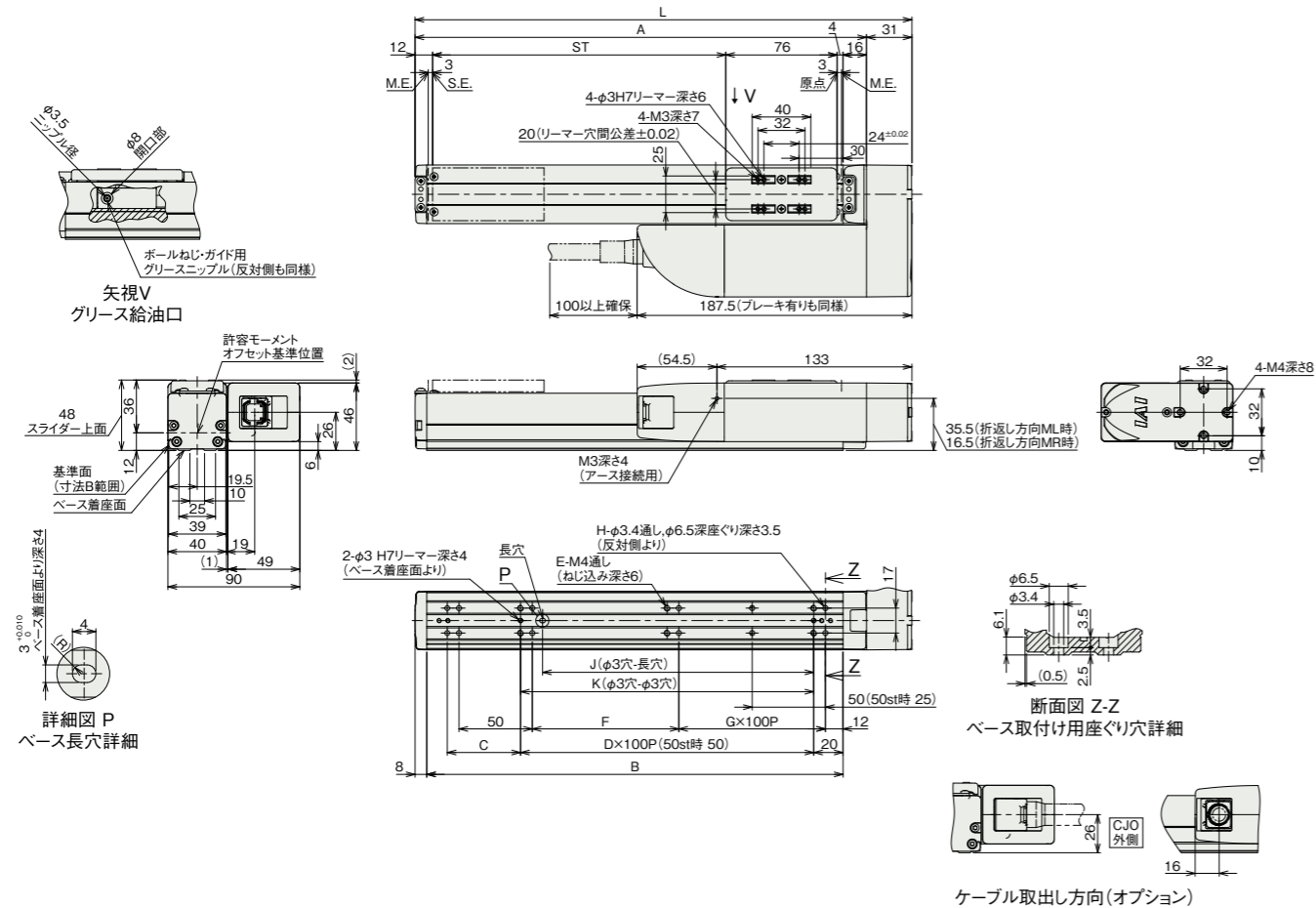
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-SA4R

(注) 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。  
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
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

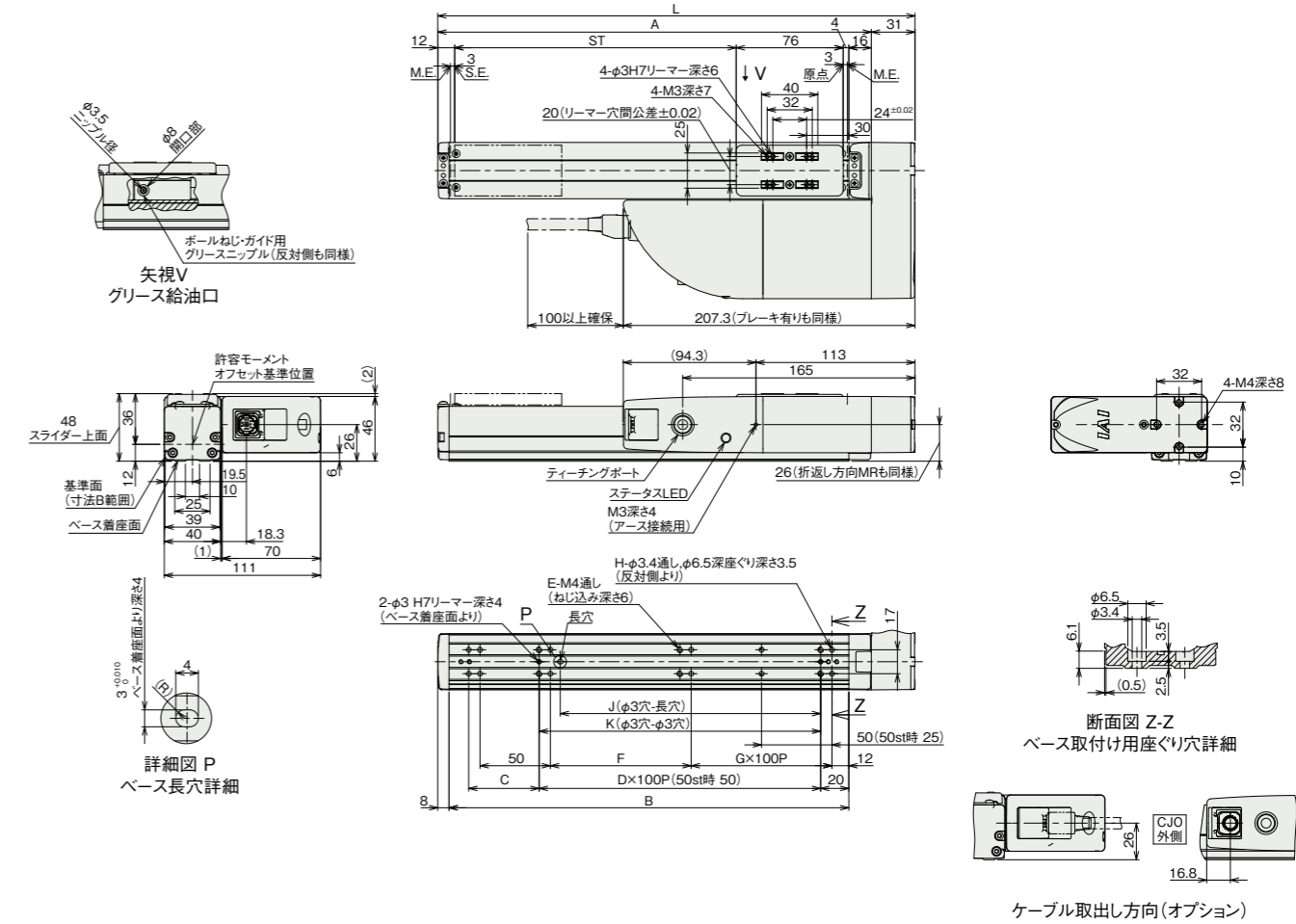
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

■RCP6-SA4R

(注) 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。  
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
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

■ストローク別質量

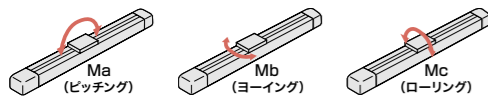
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

メインスペック (ダブルスライダー仕様)

Table with 4 columns: 項目 (Item), 内容 (Content), and sub-headers for 水平 (Horizontal) and 垂直 (Vertical) movement. Includes specifications for load capacity, speed, and acceleration.

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク  
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダータイプモメント方向



速度・加速度別可搬質量表 (ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効 (パワーモード)

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。空欄は動作不可となります。

Table showing speed and acceleration specifications for lead 10 under power mode.

Table showing speed and acceleration specifications for lead 5 under power mode.

Table showing speed and acceleration specifications for lead 2.5 under power mode.

■高出力設定無効 (省エネモード)

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。空欄は動作不可となります。

Table showing speed and acceleration specifications for lead 10 under energy saving mode.

Table showing speed and acceleration specifications for lead 5 under energy saving mode.

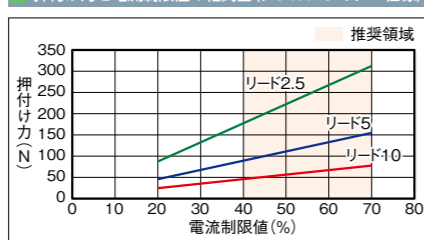
Table showing speed and acceleration specifications for lead 2.5 under energy saving mode.

ストロークと最高速度 (ダブルスライダー仕様)

Table showing the relationship between stroke and maximum speed for different lead lengths.

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク  
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

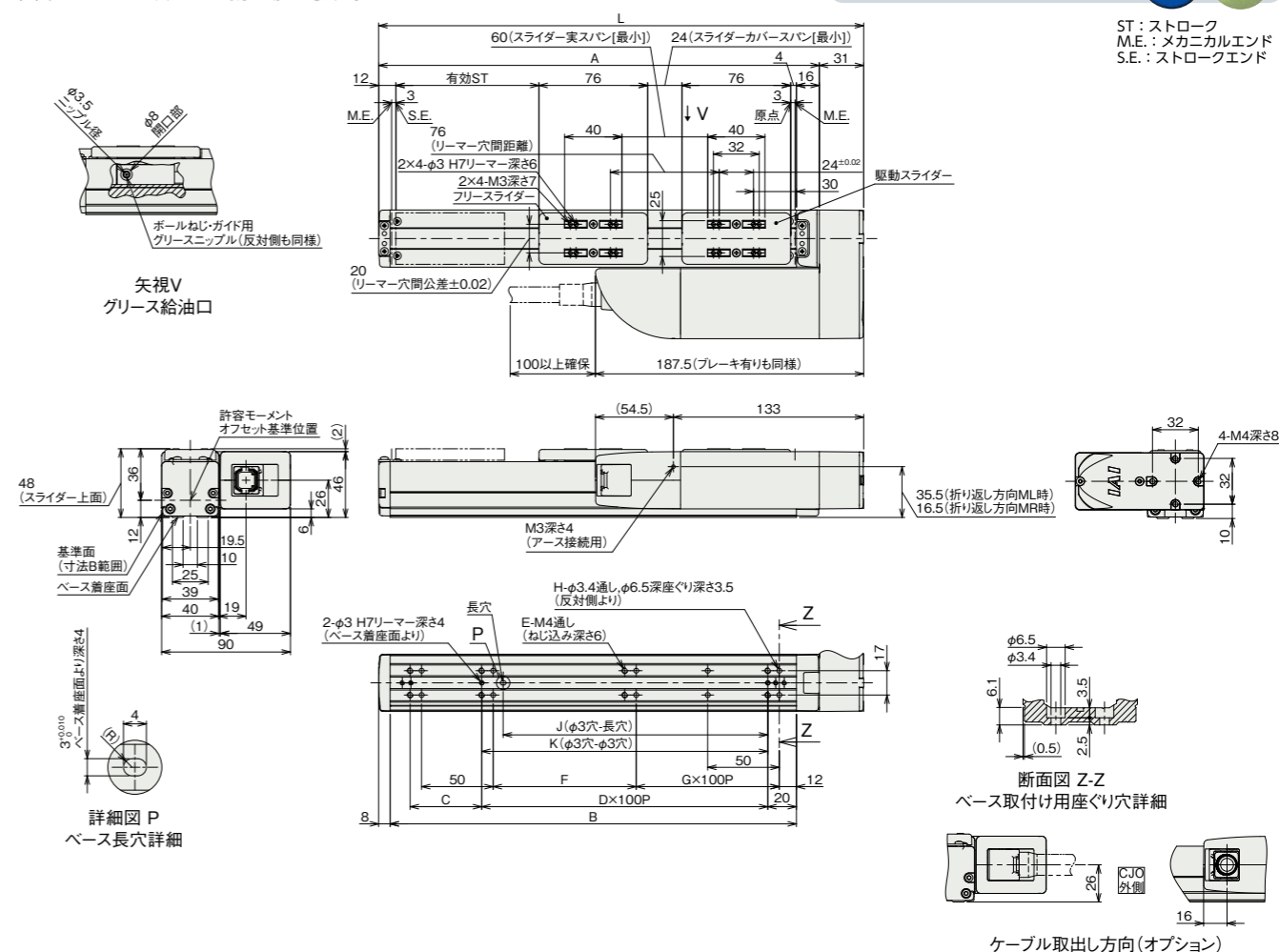
押付け力と電流制限値の相関図 (ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図 (ダブルスライダー仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。



■ストローク別寸法

Table providing stroke-specific dimensions for various lead lengths and stroke types.

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク  
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

Table providing mass specifications for different stroke lengths and configurations.

(注) シングルスライダー仕様にてフリースライダー-0.1kgを加えた質量です。

■適応コントローラー

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

Table listing compatible controllers with their features and specifications.

(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。