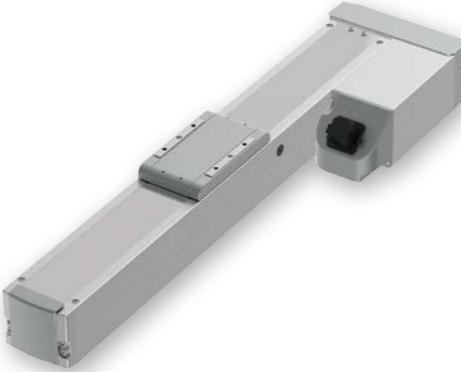


RCP6-HSA7R

$\pm 10\mu\text{m}$ 標準 簡易防塵 バッテリー モーター 本体幅 24v
リードレースアブリ 折返し パルスモーター 80mm パルスモーター

■型式項目									
RCP6 - HSA7R - WA - 56P									
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類	-	モーター種類	-	リード	-
		WA		バッテリーレスアブリ		56P	パルスモーター	24	24mm
						56	56サイズ	16	16mm
						8	8mm	8	8mm
						4	4mm	4	4mm
								P3	PCON
								P5	MSEL
									RCON
									RSEL
								X	長さ指定
								R	ロボットケーブル



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

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
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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	3-603	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	—
原点逆仕様	NM	3-607	—
スライダーポーラー仕様	SR	3-608	—
ダブルスライダーリード(注2)	W	3-610	—

(注1) 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。

(注2) 選択できないリードがあります。(3-159ページ参照)

ケーブル長価格表(標準価格)			
種類	ケーブル記号	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)	—	—
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)	—	—

(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。

□□□はケーブル長さを記入。(例)080~8m「-RB」=ロボットケーブル

P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)

P5 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 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。

(2) 「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。

(3) 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1-321ページをご確認ください。

(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は1-334ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下(ダブルスライダーリード時は600mm以下)です。張出し負荷長については3-50ページの説明をご確認ください。

(7) ダブルスライダーリード仕様時の手配型式、注意事項は1-299ページをご参照ください。

メインスペック

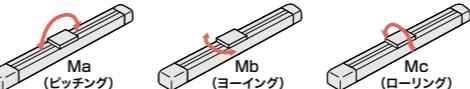
リード	項目	内容			
		24	16	8	4
水平	可搬質量	ボールねじリード(mm)	24	16	8
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	37	48	53
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	18	35	40
		最高速度(mm/s)	1080	700	350
		最低速度(mm/s)	30	20	10
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	ボールねじリード(mm)	24	16	8
		最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	8	16
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2	5	10
		最高速度(mm/s)	860	560	350
		最低速度(mm/s)	30	20	10
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け	可搬質量	ボールねじリード(mm)	24	16	8
		最大可搬質量(N)(押付け時最大推力)	139	209	418
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	20
ブレーキ	可搬質量	ボールねじリード(mm)	24	16	8
		無励磁作動電磁ブレーキ	—	—	—
		ブレーキ保持力(kgf)	3	8	16
		最小ストローク(mm)	50	50	50
ストローク	可搬質量	ボールねじリード(mm)	24	16	8
		最大ストローク(mm)	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容			
	駆動方式	内容		
縦返し位置決め精度	ボールねじ φ12mm 転造C10	±0.01mm	0.1mm以下	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロストモーション	直動無限循環型	—	—	—
ベース	Ma : 145 N·m	Mb : 145 N·m	Mc : 300 N·m	Ma : 75.5 N·m
リニアガイド	静的許容モーメント	動的許容モーメント	(注3)	動的許容モーメント
	Ma : 145 N·m	Mb : 90 N·m	(注3)	Mc : 134 N·m
	静的許容モーメント	動的許容モーメント	使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
	IP20	耐振動・耐衝撃	保護等級	IP20
	CEマーク、RoHS指令	海外対応規格	耐振動・耐衝撃	CEマーク、RoHS指令
	パルスモーター	モータータイプ	保護等級	IP20
	バッテリーレスアソリュート	エンコーダータイプ	耐振動・耐衝撃	CEマーク、RoHS指令
	8192 pulse/rev	8192 pulse/rev	速度	4.9m/s ²
	ホームページ[納期照会]に記載	納期	耐振動・耐衝撃	CEマーク、RoHS指令

(注3) 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。

1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※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 mode) 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。

リード24

姿勢	水平		垂直		
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.3 0.5 0.7 1	(mm/s)	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.3 0.5 0.7 1
0	37 37 22 16 14	3 3 3	0	48 46 35 28 27	8 8 8
200	37 37 22 16 1				

寸法図

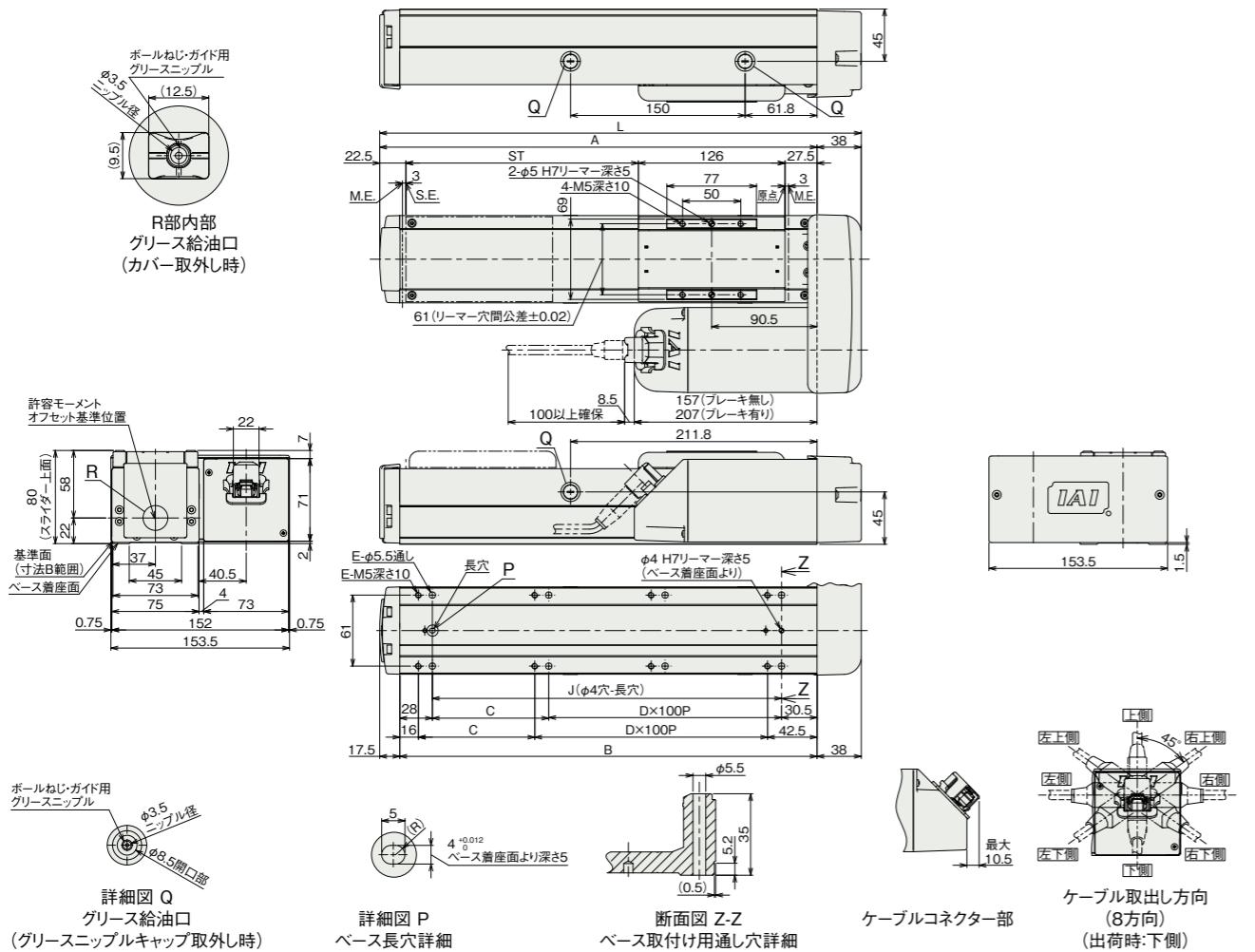
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

(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との干渉にご注意ください。
(注)下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
(注)ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

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	550	600	650	700	750	800
L	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

■ストローク別質量

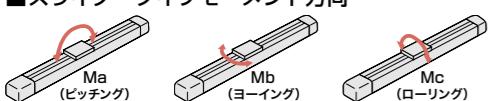
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量(kg)	ブレーキ無し	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2
質量(kg)	ブレーキ有り	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	44	49	49
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	33	38	38
	最高速度(mm/s)	560	280	140
水平	速度/加減速度	20	10	5
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	1	1	1
	押付け	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	—	14
垂直	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	—	8	13
	最高速度(mm/s)	—	210	105
	速度/加減速度	—	10	5
	定格加減速度(G)	—	0.3	0.3
押付け	最高加減速度(G)	—	0.5	0.5
	押付け時最大推力(N)	209	418	836
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	2.5	6	16
	最小呼びストローク(mm)	200	200	200
	最小有効ストローク(mm)	50	50	50
	最大呼びストローク(mm)	800	800	800
ストローク	最大有効ストローク(mm)	650	650	650
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク
リード12は垂直設置できません。

■スライダータイプモーメント方向



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。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直			
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	44	33	26	25		
140	44	33	26	25		
280	44	32	22	20		
420	22	15	8	6		
560	5	3				

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直			
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	49	43	38	38	14	14
70	49	43	38	38	14	14
140	49	43	38	33	14	14
210	47	31	26	18	5	3.5
280	29	14				

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	0.3	0.5	0.7	0.3
0	38	28	13	
35	38	28	13	
70	38	28	13	
105	36	26	4	
120	4			

■高出力設定無効(省エネモード)

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	33	18		
140	33	18		
280	23	10		
420	8	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	38	23	8	
70	38	23	8	
140	38	23	5	
210	18	8		

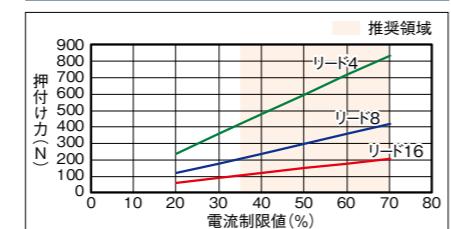
リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	38	28	13	
35	38	28	13	
70	38	28	13	
105	36	26	4	
120	4			

ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード (mm)	呼びストローク		750		800	
	有効ストローク (50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	560	555	495		
	高出力無効	420				
8	高出力有効	280<210>	275<210>	245<210>		
	高出力無効	210<140>				
4	高出力有効	140<105>	135<105>	120<105>		
	高出力無効	120<105>				

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) <>内は垂直使用の場合です。

(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

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD画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

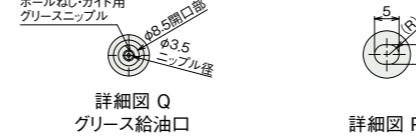
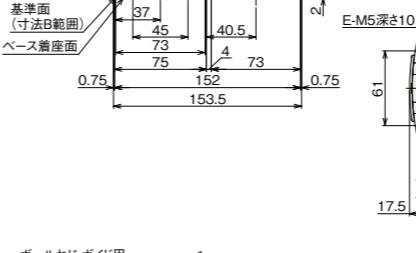
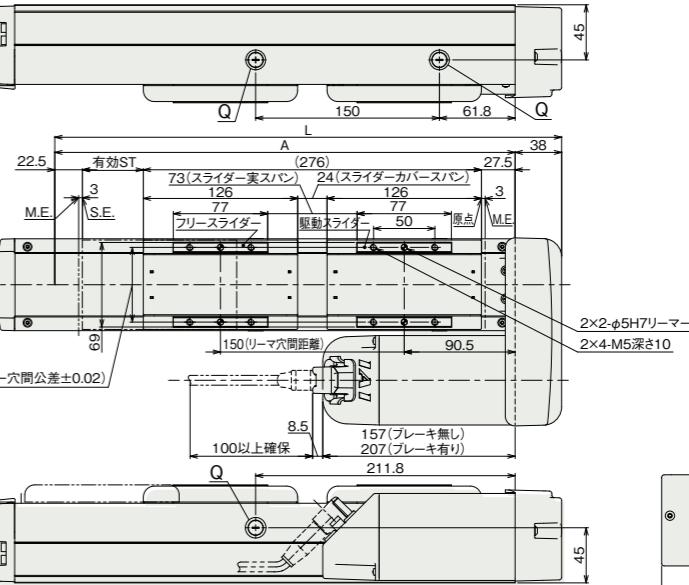
2次元 CAD

3次元 CAD

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

(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) 下図はモーター左折返し仕様(MVL)です。



断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細