

RCP6-RRR4R

±10μm

バッテリーレスアプソ

モーター左折返し

本体幅

40mm

24v

パルスモーター

■型式項目

RCP6

RRR4R

WA

35P

シリーズ

タイプ

エンコーダー種類

WA

バッテリーレスアプソ

モーター種類

35P

パルスモーター

35□サイズ

リード

16

16mm

10

10mm

5

5mm

2.5

2.5mm

ストローク

60

60mm

410

410mm

(50mm毎)

適応コントローラー/
I/Oタイプ

P3

PCON

MCON

MSEL

P5

RCON

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

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

POINT

選定上の注意

(1) 「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。

(2) 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。詳細は 1-467 ページをご確認ください。

(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 1-431 ページをご確認ください。

(4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361 ページをご参照ください。

CE

RoHS

水平

垂直

横立て

天吊り

(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
60	—	260	—
110	—	310	—
160	—	360	—
210	—	410	—

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	3-551	—
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-551	—
フランジ	FL	3-553	—
先端アダプター (フランジ)	FFA	3-552	—
先端アダプター (キー溝)	KFA	3-562	—
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	3-563	—
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-563	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-563	—
ナックルジョイント (注2)	NJ	3-565	—
原点逆仕様	NM	3-567	—
クレビス (注2)	QR	3-568	—

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (3-573 ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
水平	可搬質量 (注3)
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
最低速度 (mm/s)	定格加減速度 (G)
最高加減速度 (G)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
垂直	最高速度 (mm/s)
最低速度 (mm/s)	定格加減速度 (G)
最高加減速度 (G)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
押付け	押付け時最大推力 (N)
押付け最高速度 (mm/s)	押付け最高速度 (mm/s)
ブレーキ	ブレーキ仕様
ブレーキ保持力 (kgf)	最小ストローク (mm)
最大ストローク (mm)	ストロークピッチ (mm)
ストローク	最大ストローク (mm)
ストロークピッチ (mm)	

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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)	—	—

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20mm 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℃、Max85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
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
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	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。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 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	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	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	140 5 5 4.5 3 2.5 1 1 1
280	5 5 4.5 3 2 1 1 1	280 5 5 4.5 3 2 1 1 1
420	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	560 5 4.5 2.5 2 1 1 1
700	4.5 3.5 2 1.5 1 1	700 4.5 3.5 2 1.5 1 1
840	3 2.5 1 0.5 0.5 0.5	840 3 2.5 1 0.5 0.5 0.5

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	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	85 13 13 12 10 8 2.5 2.5 2.5
175	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	260 13 13 12 10 6 2.5 2.5 2.5
350	13 12 12 8 5 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	435 13 10 10 6 4 2.5 2.5 2.5
525	13 8 6 3 2 2.5 2.5 2	525 13 8 6 3 2 2.5 2.5 2
610	5 2	610 5 2 2 1.5

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	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	40 28 25 22 20 18 5 5 5
85	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	130 28 25 22 20 18 5 5 5
175	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	215 28 25 22 20 18 5 5 5
260	28 24 20 16 12 5 5 5	260 28 24 20 16 12 5 5 5
305	25 20 16 12 8 5 4 4	305 25 20 16 12 8 5 4 4
350	22 16 10 8 6 3.5 3 3	350 22 16 10 8 6 3.5 3 3

リード2.5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1 0.3 0.5 0.7 1 0.1 0.3 0.5	0 40 40 40 40 35 30 10 10 10
20	40 40 40 40 35 30 10 10 10	20 40 40 40 40 35 30 10 10 10
40	40 40 40 40 35 30 10 10 10	40 40 40 40 40 35 30 10 10 10
65	40 40 40 40 35 30 10 10 10	65 40 40 40 40 35 30 10 10 10
85	40 40 40 40 35 30 10 10 10	85 40 40 40 40 35 30 10 10 10
105	40 40 35 35 30 10 10 10	105 40 40 35 35 30 10 10 10
130	40 40 35 30 30 10 10 8	130 40 40 35 30 30 10 10 8
150	40 35 35 30 30 8 8 7	150 40 35 35 30 30 8 8 7
175	40 35 35 30 25 7.5 7 6	175 40 35 35 30 25 7.5 7 6

■高出力設定無効 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	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	0 5 3 1
140	5 3 1	140 5 3 1
280	5 3 1	280 5 3 1
420	4 2.5 0.5	420 4 2.5 0.5
560	3 1.5 0.5	560 3 1.5 0.5

リード10

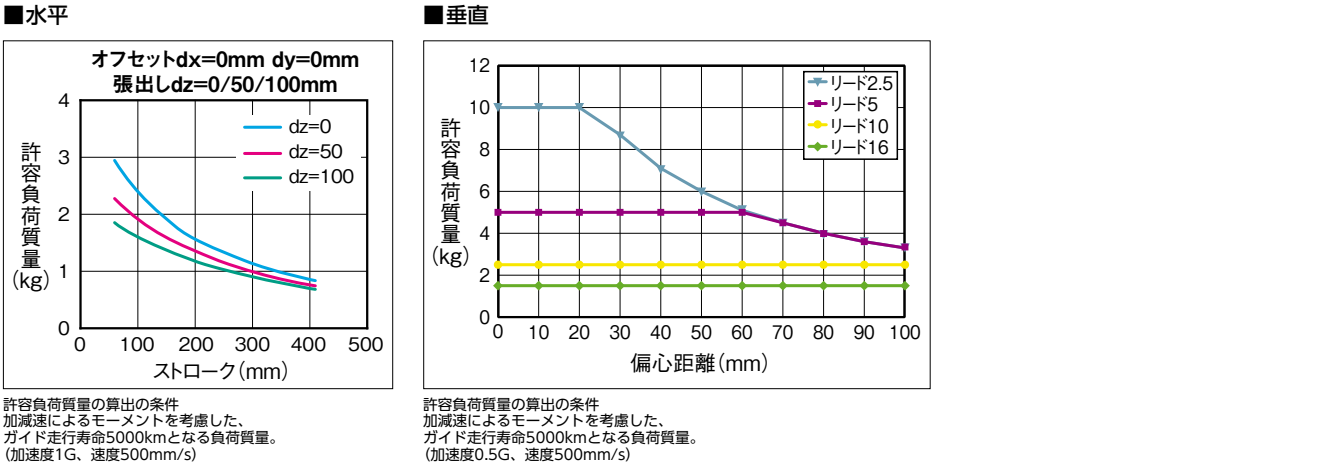
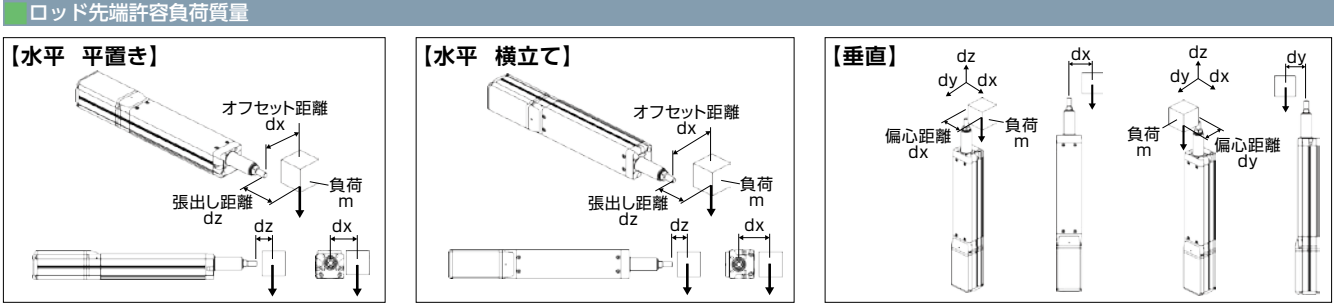
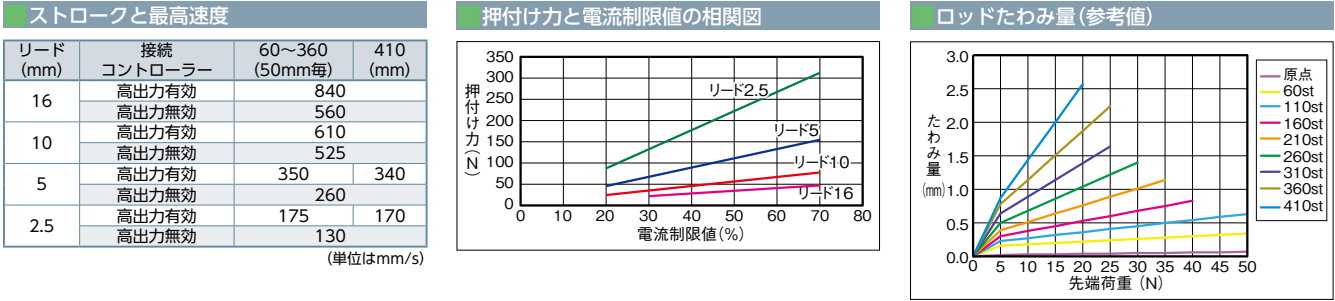
姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	0 10 8 2
85	10 8 2	85 10 8 2
175	10 8 2	175 10 8 2
260	9 7 2	260 9 7 2
350	7 5 1.5	350 7 5 1.5
435	6 3 1	435 6 3 1
525	1 0.5	525 1 0.5

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	0 22 20 5
40	22 20 5	40 22 20 5
85	22 20 5	85 22 20 5
130	22 18 5	130 22 18 5
175	20 14 4	175 20 14 4
215	15 10 3	215 15 10 3
260	12 6 2	260 12 6 2

リード2.5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3 0.7 0.3	0 35 30 10
20	35 30 10	20 35 30 10
40	35 30 10	40 35 30 10
65	35 25 10	65 35 25 10
85	30 20 7	85 30 20 7
105	25 15 5	105 25 15 5
130	20 10 4	130 20 10 4



寸法図

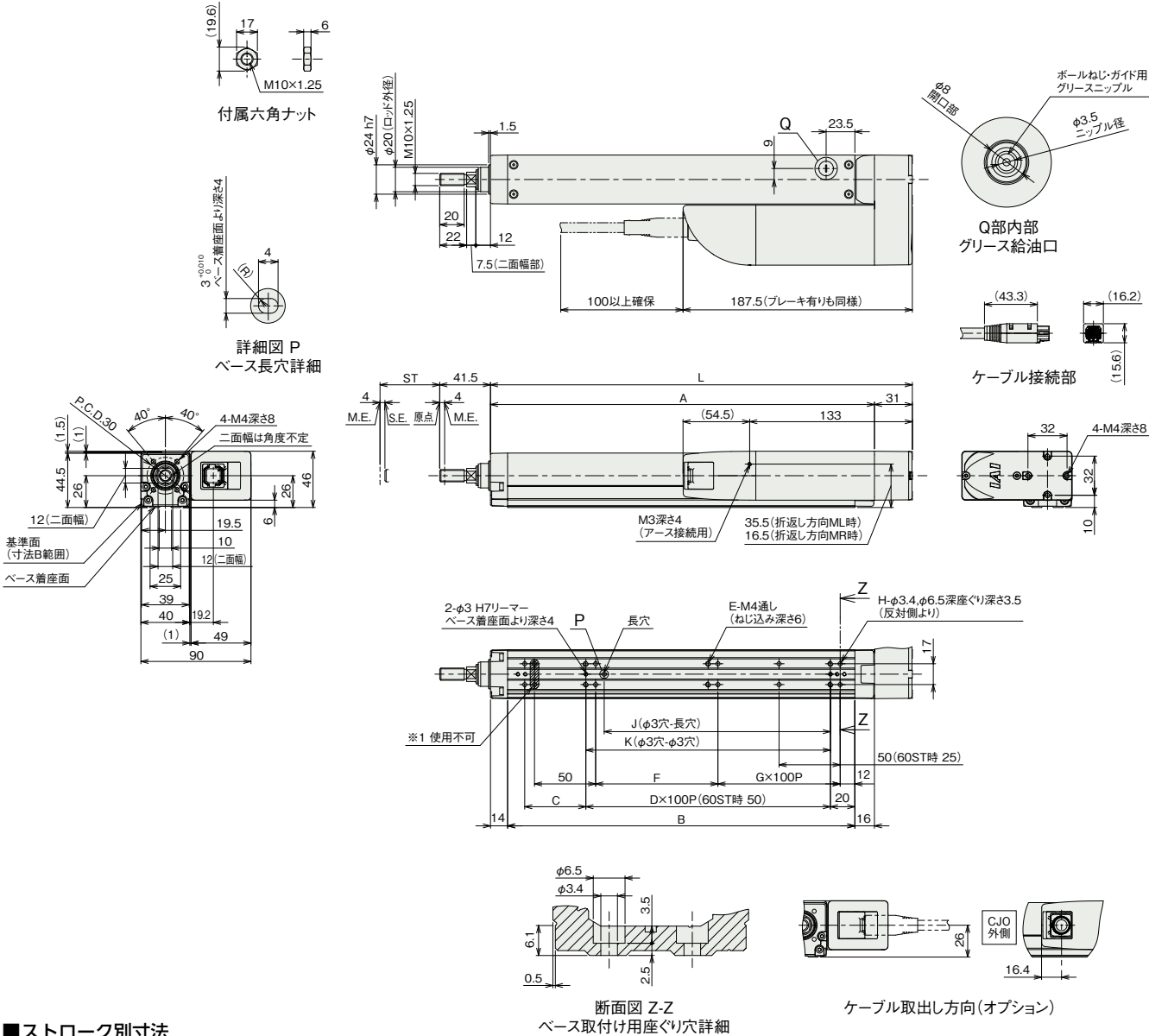
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RRA4R

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (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。
 (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	60	110	160	210	260	310	360	410
L	195	245	295	345	395	445	495	545
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm		28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8
	オフセット100mm		17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し		1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り		1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

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。

名称	外觀	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															
DV	CC	CIE	PR				CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MCON-C/CG		8	DC24V	—	—	—	●	●	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	256	—	7-73	
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	●	●	—	●	●	—	—	●	●	●	—	—	256	—	7-73	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	7-245	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	7-95		
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	7-111	
RCON		16		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	128	—	7-41	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。
 (注) 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です。高出力有効時の最大接続可能軸数はC：4、LC：3です。