

RCP6B-RR4C



■型式項目

RCP6 **B** - **RR4C** - **WA** - **35P**

シリーズ	仕様	タイプ	エンコーダー種類	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
B	二次電池製造工程対応製品		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35P サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



- 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。注意点は総合カタログ・1巻のページをご確認ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5ページをご確認ください。

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
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	523	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	523	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	523	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	523	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	523	-
フランジ	FL	524	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	523	-
グリース給油口追加仕様	GU	521	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	525	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	525	-
原点逆仕様	NM	526	-
ステンレス吸引継手取付け仕様(上側)	SVT	528	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量(注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12.5	19.5	28
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	7	15.5	24.5
		最高速度 (mm/s)	840	525	260	130
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.3	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1	
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2	4	7	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	0.5	1.5	3.5	7	
垂直	最高速度 (mm/s)	700	435	215	105	
	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4	
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2	4	7	
ストローク	最小ストローク (mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク (mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注1) 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)	-	-
	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)	-	-

(注) 4方向コネクタ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総合カタログ・4巻のページをご確認ください。
 (注) ケーブル型式は、総合カタログ・1巻のページをご確認ください。

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2)	0度
使用周囲温度・湿度	10~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
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
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
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2) 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 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は総合カタログ・1巻の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	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	5	5	4	3.5	2.5	1	1	1	1	1	1	1
140	5	5	4	3.5	2.5	1	1	1	1	1	1	1
280	5	5	4	3.5	2.5	1	1	1	1	1	1	1
420	5	5	4	3.5	2.5	1	1	1	1	1	1	1
560	4.5	4	3.5	2.5	0.5	1	1	1	1	1	1	1
700	4	2.5	1.5	1		0.5	0.5	0.5				
840	1.5	1.5										

リード10

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	12.5	12	10.5	10	9	2	2	2	2	2	2	2
85	12.5	12	10.5	10	9	2	2	2	2	2	2	2
175	12.5	12	10.5	10	8.5	2	2	2	2	2	2	2
260	12.5	12	9	9	8.5	2	2	2	2	2	2	2
350	12.5	12	9	9	7	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
435	12.5	12	5.5	4.5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
525	6.5	5	3.5									

リード5

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	19.5	17.5	15.5	14	14	4	4	4	4	4	4	4
40	19.5	17.5	15.5	14	14	4	4	4	4	4	4	4
85	19.5	17.5	15.5	14	14	4	4	4	4	4	4	4
130	19.5	17.5	15.5	14	14	4	4	4	4	4	4	4
175	19.5	17.5	15.5	14	14	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
215	19.5	17.5	9	8.5	7	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
260	10	8.5	7.5									

リード2.5

姿勢	水平						垂直					
	速度 (mm/s)						速度 (mm/s)					
0	28	28	28	24.5	21	7	7	7	7	7	7	7
20	28	28	28	24.5	21	7	7	7	7	7	7	7
40	28	28	28	24.5	21	7	7	7	7	7	7	7
65	28	28	28	24.5	21	7	7	7	7	7	7	7
85	28	28	28	24.5	21	7	7	7	7	7	7	7
105	28	28	14.5	14.5	10.5	7	7	7	7	7	7	7
130	14	14	12									

■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。

リード16

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	3.5	2	0.5	3.5	2	0.5
140	3.5	2	0.5	3.5	2	0.5
280	3.5	2	0.5	3.5	2	0.5
420	3	1.5		3	1.5	
560	2	1		2	1	

リード10

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	7	5.5	1.5	7	5.5	1.5
85	7	5.5	1.5	7	5.5	1.5
175	7	5.5	1.5	7	5.5	1.5
260	6.5	5	1	6.5	5	1
350	5	3.5	0.5	5	3.5	0.5
435	4	2	0.5	4	2	0.5

リード5

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	15.5	14	3.5	15.5	14	3.5
40	15.5	14	3.5	15.5	14	3.5
85	15.5	14	3.5	15.5	14	3.5
130	15.5	12.5	2.5	15.5	12.5	2.5
175	14	10	2	14	10	2
215	10.5	7	2	10.5	7	2

リード2.5

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)			速度 (mm/s)		
0	24.5	21	7	24.5	21	7
20	24.5	21	7	24.5	21	7
40	24.5	21	7	24.5	21	7
65	24.5	17.5	5	24.5	17.5	5
85	21	14	3.5	21	14	3.5
105	17.5	10.5	2.5	17.5	10.5	2.5

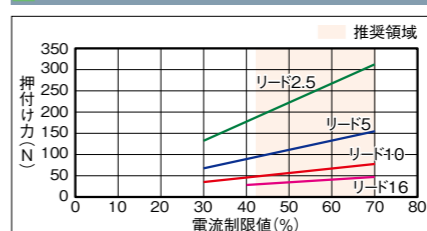
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	60~410 (50mmごと)
16	高出力有効	840<700>
	高出力無効	560<280>
10	高出力有効	525<435>
	高出力無効	435
5	高出力有効	260<215>
	高出力無効	215
2.5	高出力有効	130<105>
	高出力無効	105

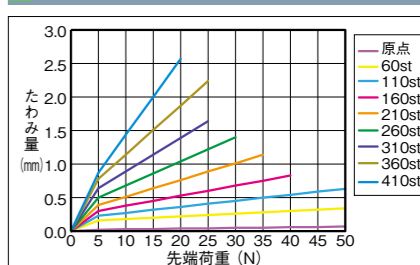
(単位:mm/s)

(注) <>内は垂直使用の場合です。

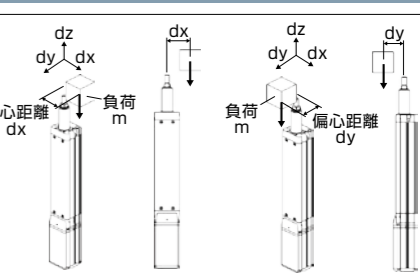
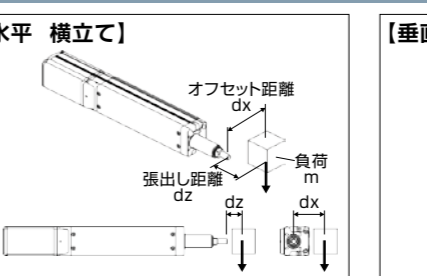
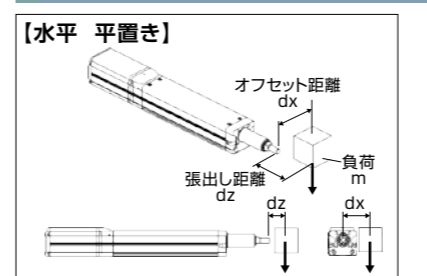
押付け力と電流制限値の相関図



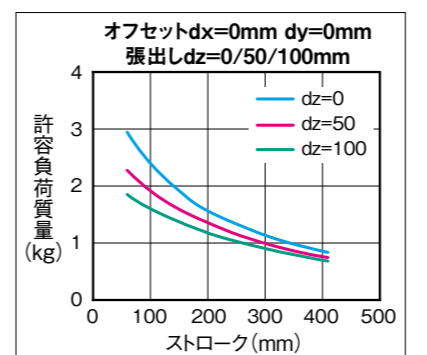
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

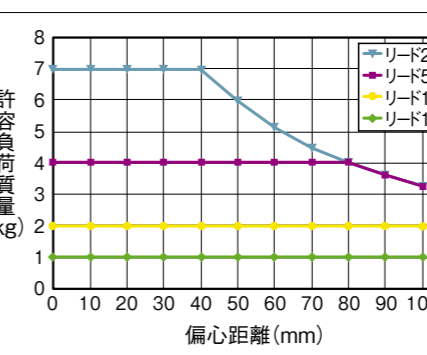


■水平



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1G、速度500mm/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0.5G、速度500mm/s)

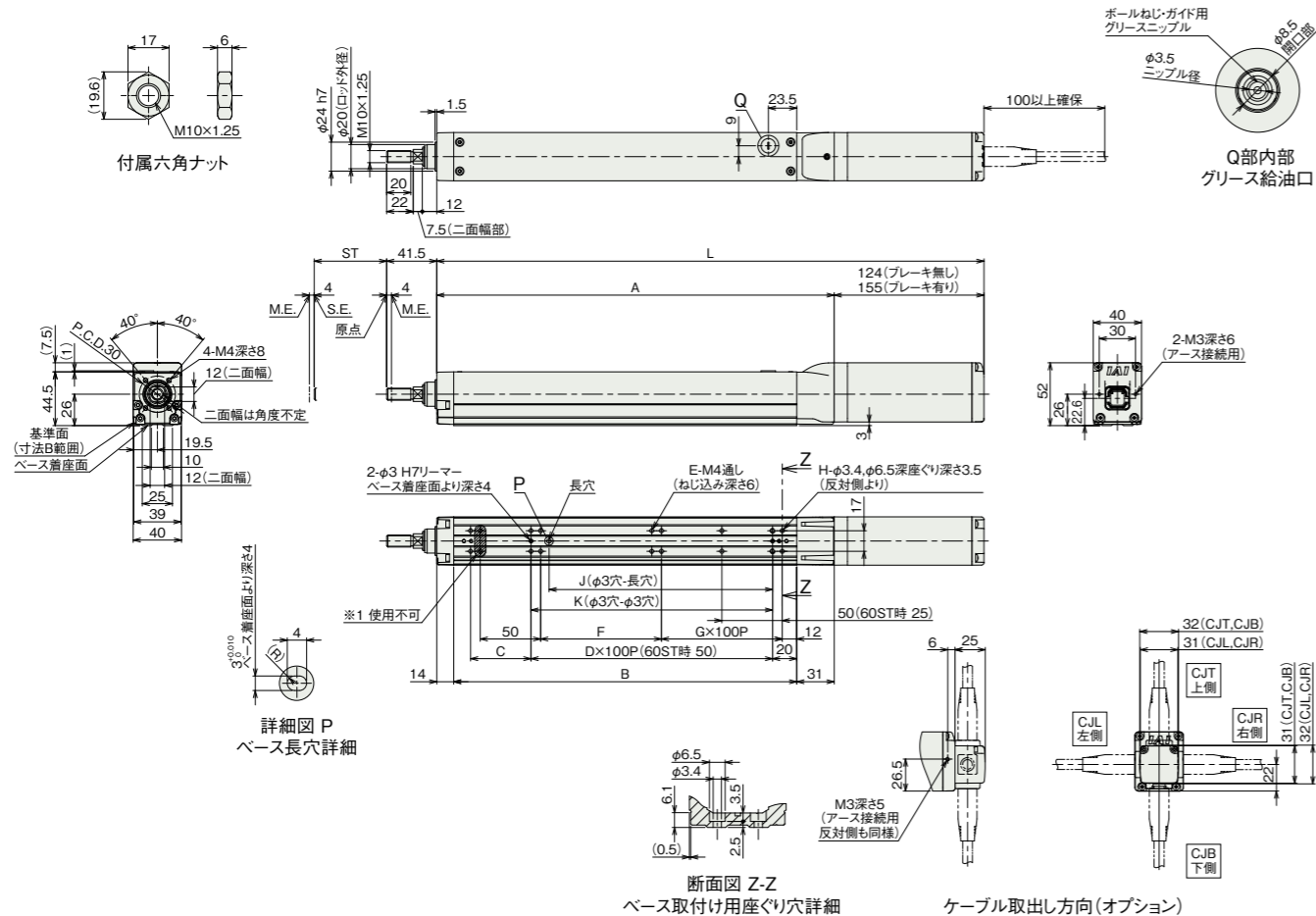
寸法図

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



※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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (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。

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



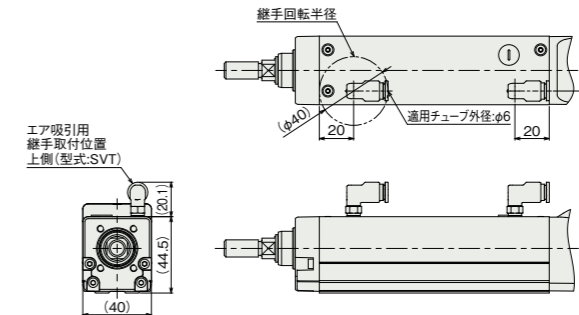
■ストローク別寸法

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603
	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634
A	179	229	279	329	379	429	479	529
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

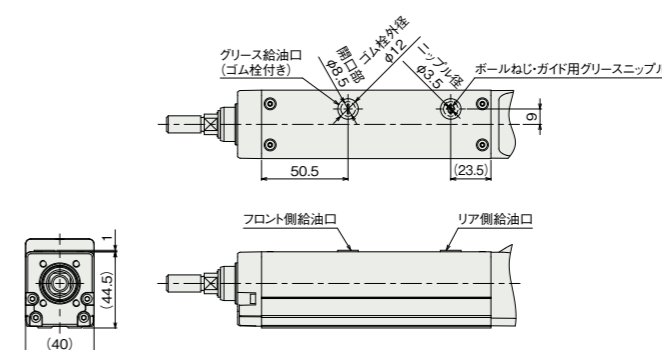
■ストローク別質量

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.2	2.3

■ステンレス吸引継手取付け仕様(オプション)



■グリース給油口追加仕様(オプション)



■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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	総カタログ巻	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	総カタログ巻	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総カタログ巻	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	総カタログ巻	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	総カタログ巻		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻のページをご確認ください。

