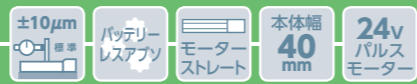


RCP6-RA4C RCP6S-RA4C



■型式項目

シリーズ	RA4C	WA	35P	リード	ストローク	対応コントローラ/VQタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN 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



- 選定上の注意**
- 「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。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 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。
 - 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	150	-	-
100	-	-	200	-	-

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(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー	NTB	4-595	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA4C			RCP6S-RA4C		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
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)	-	-	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-	-	-
	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/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(RB)
 取付け時の注意事項など詳細は1-89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) 16 10 5 2.5		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 6 15 28 40 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 5 10 22 35	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 840 700 350 175 最低速度 (mm/s) 40 13 7 4	
		定格加減速度 (G) 0.5 0.3 0.1 0.5 最高加減速度 (G) 1 1 1 1	
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 1.5 2.5 5 10 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 1 2 5 10
		速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 840 700 350 175 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) 1.5 2.5 5 10		
ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 50 最大ストローク (mm) 200 200 200 200		
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50		

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
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1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
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	バッテリーレスアプソリユート
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1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)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。

姿勢	速度 (mm/s)	水平						垂直									
		加速度 (G)						加速度 (G)									
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	4	3	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
560	6	6	6	3	3	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
700	5.5	5	2	1.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
840				3	1	0.5											

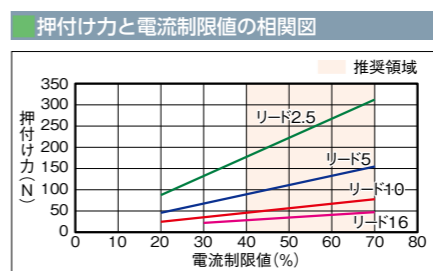
■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直		
		加速度 (G)			加速度 (G)		
0	5	3	1	3	1	0.5	
140	5	3	1	3	1	0.5	
280	5	3	1	3	1	0.5	
420	4	2.5	0.5	2.5	0.5	0.5	
560	3	1.5	0.5	1.5	0.5	0.5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	50~200 (50mmごと)
16	高出力有効	840
	高出力無効	560
10	高出力有効	700
	高出力無効	525
5	高出力有効	350
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	175
	高出力無効	130

(単位:mm/s)



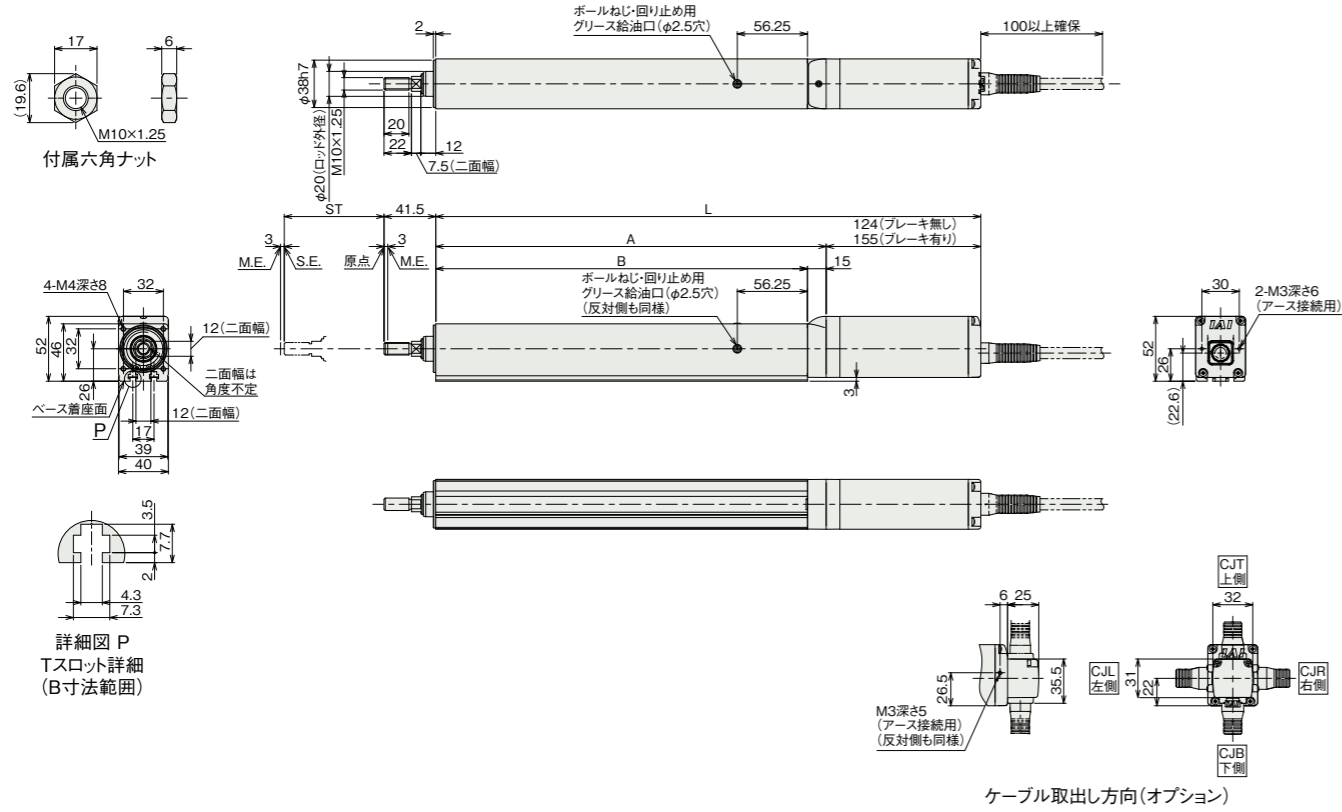
寸法図

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-RA4C

(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。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	
L	ブレーキ無し	287	337	387	437
	ブレーキ有り	318	368	418	468
A	163	213	263	313	
B	148	198	248	298	

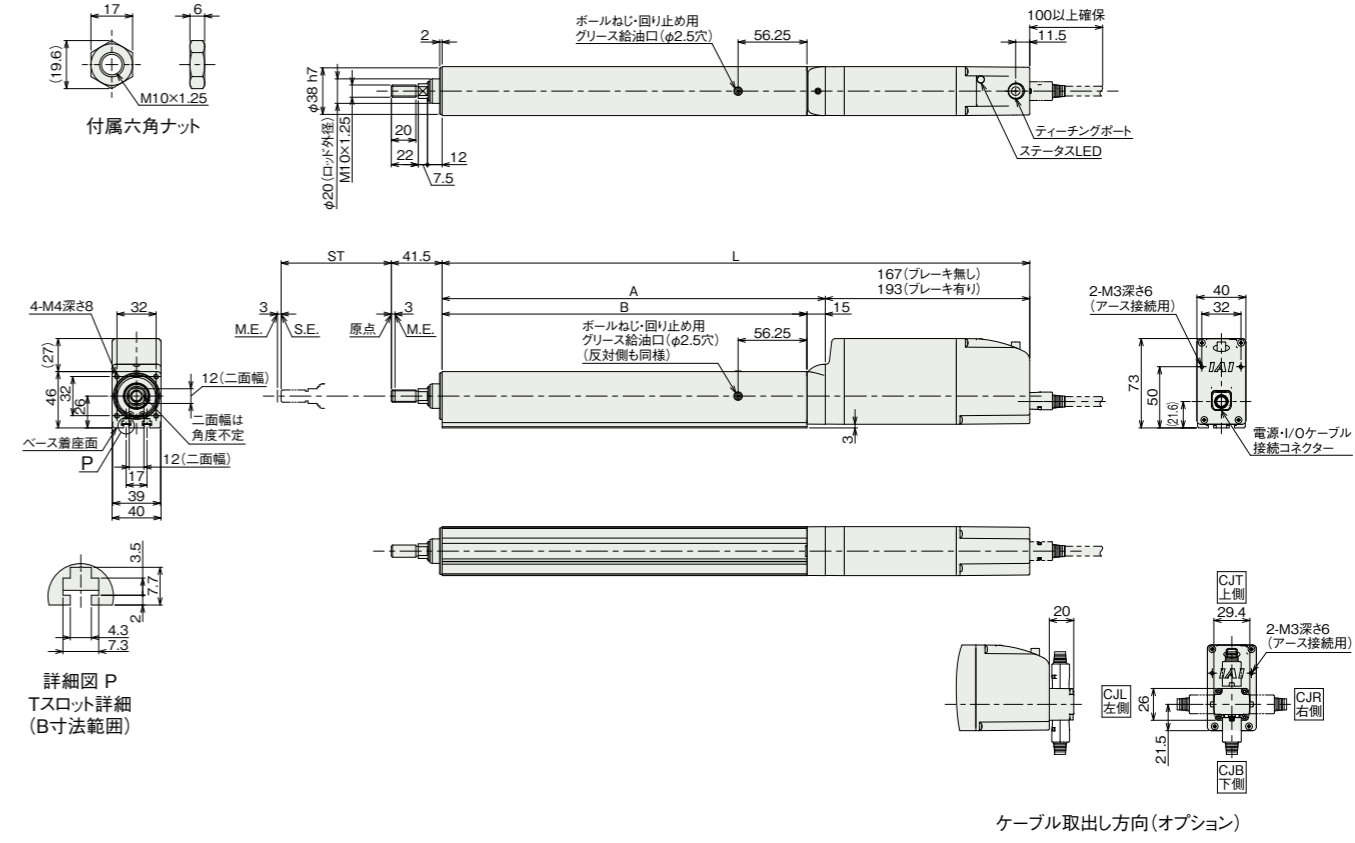
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

■RCP6S-RA4C

(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。

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	
L	ブレーキ無し	330	380	430	480
	ブレーキ有り	356	406	456	506
A	163	213	263	313	
B	148	198	248	298	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

■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								その他								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECM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。