RCP6-RA4C
RCP6S-RA4C

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 40mm / 24V パルスモーター

■型式項目

	- RA4C -	WA -	35P -		-		-		-
シリーズ	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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～200 50mm～200mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON 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

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

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) 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と、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。
(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 1-315 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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	–
フート金具	**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 P3	RCP6-RA4C P5	RCP6S-RA4C 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)	–	–	–
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/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

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/s²
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。

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5
140	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5
280	6	6	6	4	3.5	1.5	1.5	1.5
420	6	6	6	4	3	1	1	1
560		6	6	3	3		1	1
700		5.5	5	2	1.5		1	1
840			3	1	0.5			1

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5
85	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5
175	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5
260	15	15	13	13	12	2.5	2.5	2.5
350	15	15	13	13	10	2.5	2.5	2.5
435	15	15	13	11	8	2.5	2.5	2.5
525		14	10	8	6		2.5	2.5
610		9	7	5	4		2	2
700		6	4	3	2		1.5	1.5

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	20	5	5	5
260	28	25	22	20	18	5	5	5
305	28	22	20	18	15	5	5	4.5
350	28	20	15	13	11	5	4	3.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10
85	40	40	40	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	8	7.5	7
150	40	35	35	30	25	6	5.5	5
175	40	30	30	25	20	5	4.5	4

■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)	加速度(G) 0.3	0.7	0.3
0	5	3	1
140	5	3	1
280	5	3	1
420	4	2.5	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) 0.3	0.7	0.3
0	10	8	2
85	10	8	2
175	10	8	2
260	9	7	2
350	7	5	1.5
435	6	3	1
525	1		0.5

リード5

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

リード2.5

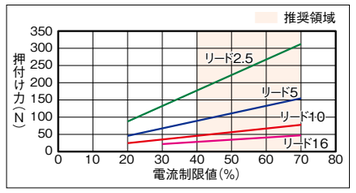
姿勢	水平		垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.7	0.3
0	35	30	10
20	35	30	10
40	35	30	10
65	35	25	10
85	30	20	7
105	25	15	5
130	20	10	4

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



IAI

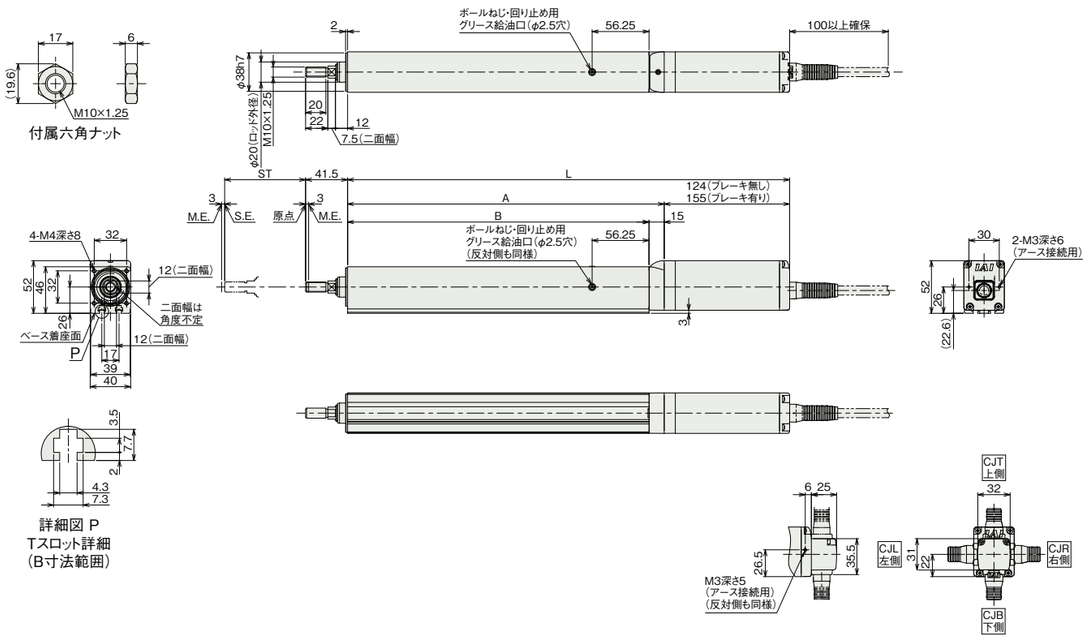
寸法図

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

■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。また、二面幅の向きは変更できません。

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	287	337	387	437
	ブレーキ有り	318	368	418	468
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

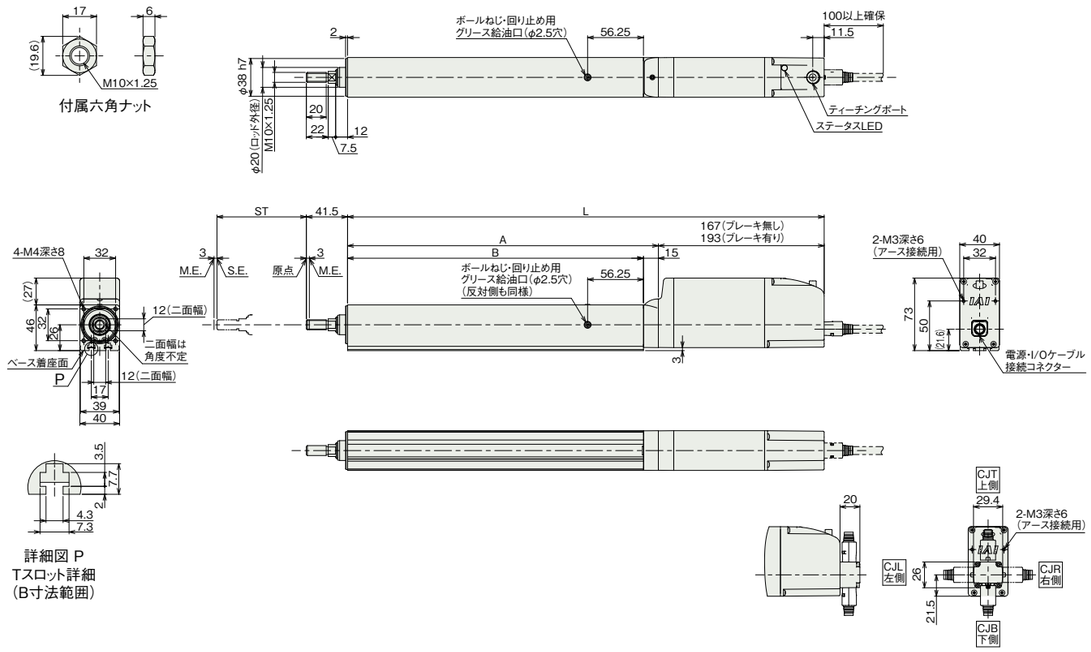
■ストローク別質量

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。また、二面幅の向きは変更できません。

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														
							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)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
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	–	8-105

(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、8-181ページをご確認ください。