

RCP6-RA6R RCP6S-RA6R



■型式項目

シリーズ	RA6R	WA	42P	リード	ストローク	選定コントローラ/I/O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	42P パルスモーター 42コサイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6S コントローラ内蔵						RCP6S P5 RCON RSEL	X 長さ指定 R ロボットケーブル	
						SE SIOタイプ		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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。
 - 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。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-326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1-307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	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

■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 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
フット金具	FT	4-588	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットパー	NTB	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ず「ずれか」の記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	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	4	10	20	
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)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6R			RCP6S-RA6R		
		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 「R-B」=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。

■仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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	φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・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ュート
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3) 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	5	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	1.5
160	6	6	5	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	1.5
320	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	4	3	3	2		1.5	1.5										
800	3	2	2	1		1	1										

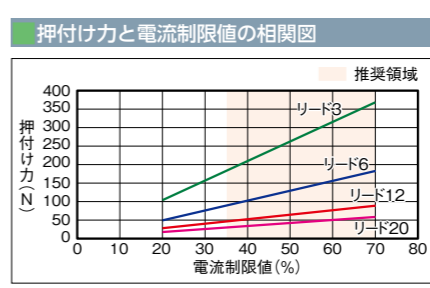
■高出力設定無効 (省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直		
		加速度 (G)			加速度 (G)		
0	6	5	1				
160	6	5	1				
320	6	4	1				
480	4	3	1				
640	3	1	0.5				

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	50~300 (50mmごと)
20	高出力有効	800
	高出力無効	640
12	高出力有効	700
	高出力無効	500
6	高出力有効	450
	高出力無効	250
3	高出力有効	225
	高出力無効	125

(単位:mm/s)



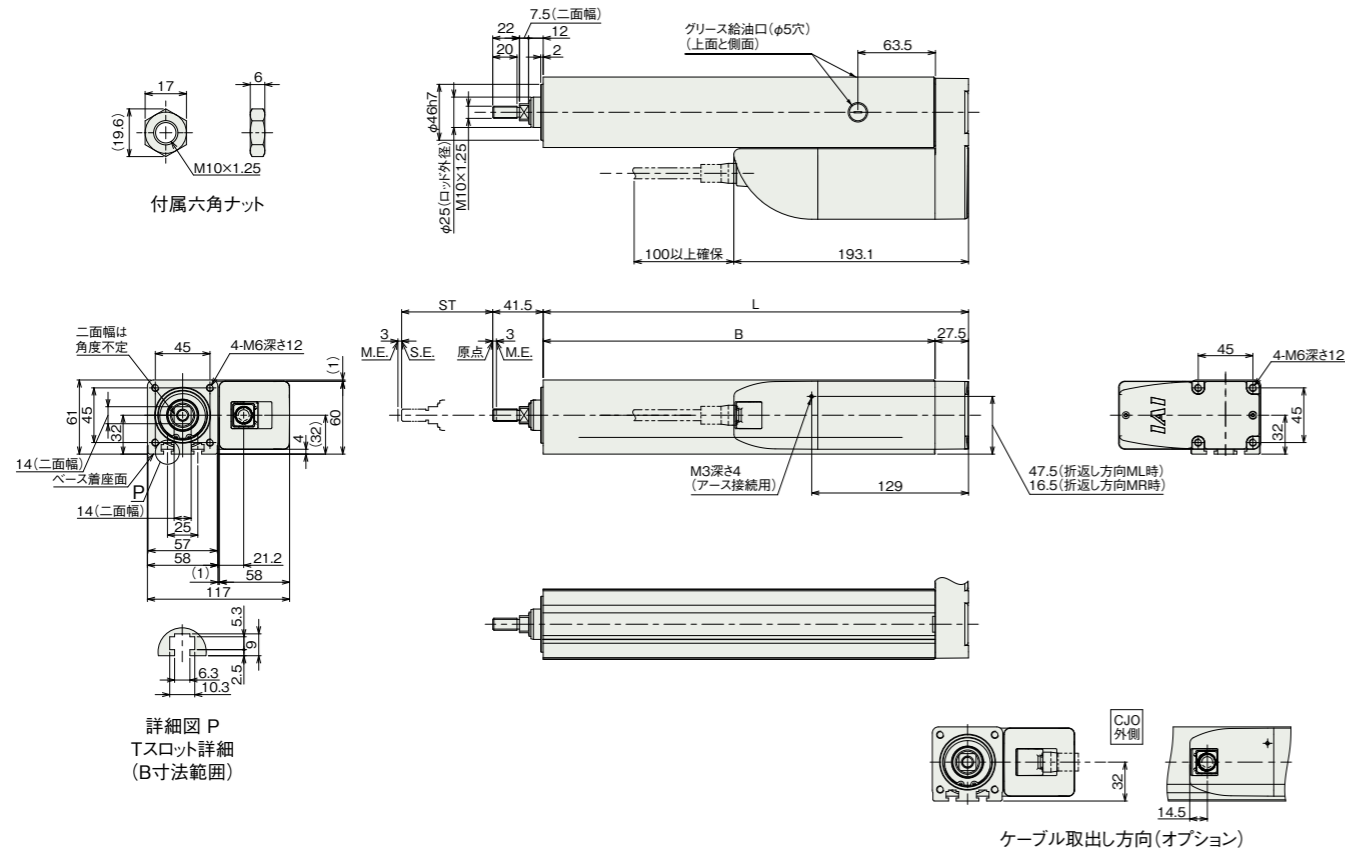
寸法図

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-RA6R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

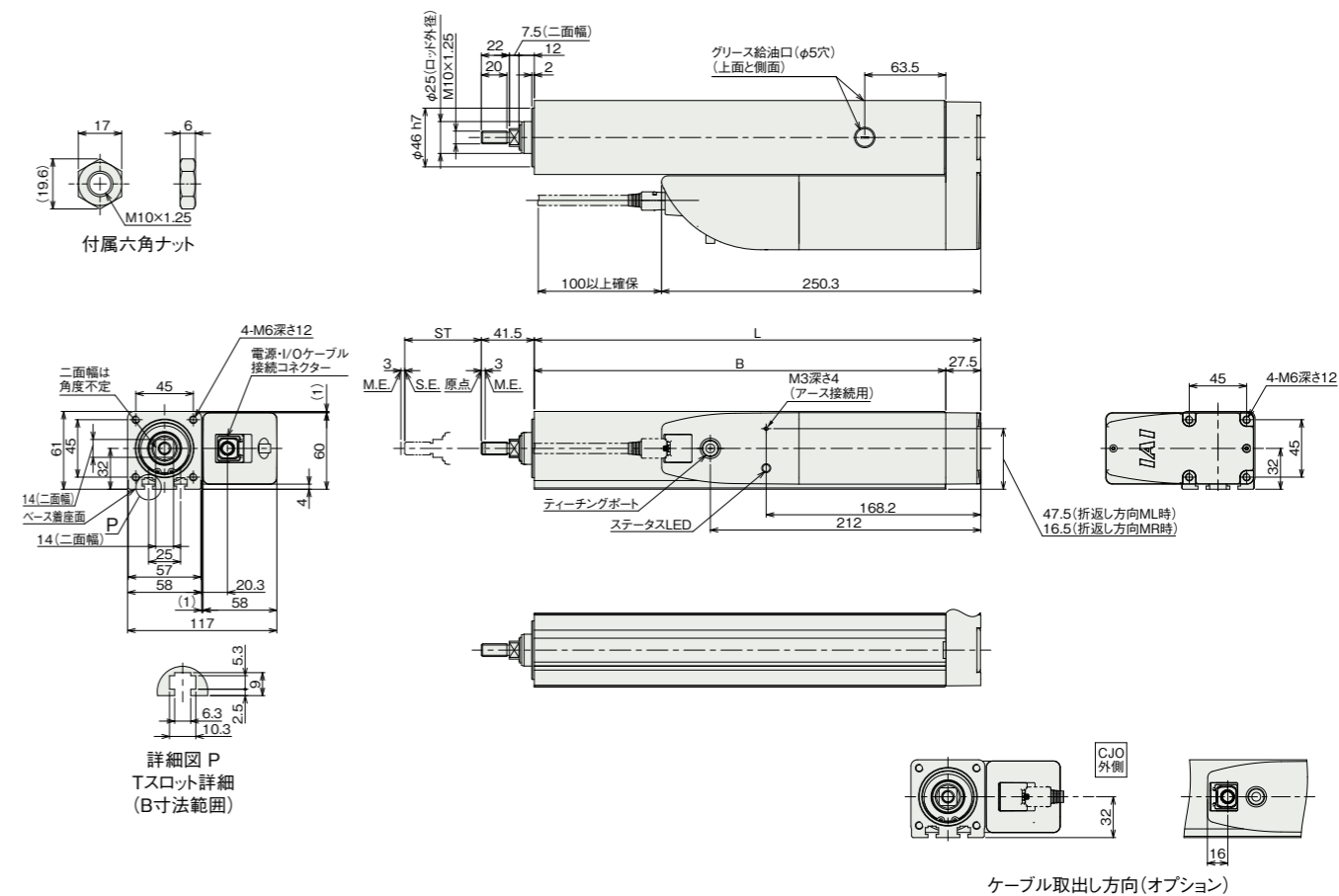
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9

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

■RCP6S-RA6R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
	3	3.4	3.8	4.2	4.6	5

■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								ECM								
				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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

