

RCP6-RA7R RCP6S-RA7R



■型式項目

シリーズ	RA7R	WA	56P	リード	ストローク	対応コントローラ/ 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	56P パルスモーター 56サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (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 XC 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「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こと、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 4/8/16 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	-
フート金具	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) 24 16 8 4
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 20 50 60 80
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 18 40 50 55
	最高速度 (mm/s) 800 560 420 175
	最低速度 (mm/s) 30 20 10 5
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 0.3
垂直	最高加減速度 (G) 1 1 1 1
	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 3 8 18 28
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 3 5 17.5 26
	最高速度 (mm/s) 640 560 350 175
	最低速度 (mm/s) 30 20 10 5
速度/加減速度	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
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20
	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) 3 8 18 28
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-RA7R		RCP6S-RA7R
		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。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 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	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注3)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、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ページをご確認ください。

■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24

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
0	20	20	18	15	12	3	3	3	
200	20	20	18	15	12	3	3	3	
400	20	20	16	12	8	3	3	3	
420	20	20	15	10	6	3	3	3	
600	12	8	5	3		2	2		
640	10	6	4	2		1	1		
800			2						

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	50	35	23	20	8	7	7	
420	50	25	18	13	10	4.5	4.5	4	
560		10	5	3	2		1	1	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	31	26	10	10	9	
280	60	26	16	10	8	8	4	3	
350	30	3				2	0.5		
420	2								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	22	20	18	
140	80	50	10	6	6	12	8	3	
175	40	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24

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
0	0.3	0.7	0.3	
200	18	9.5	3	
400	11	6	1.5	
420	10	5		
600	1			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
0	0.3	0.7	0.3	
140	40	25	5	
280	18	12	2	
420	1.5	1		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
0	0.3	0.7	0.3	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直
	加速度 (G)			
0	0.3	0.7	0.3	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

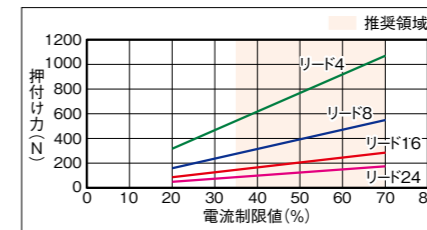
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mmごと)
24	高出力有効	800<640>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420<280>
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	105

(単位は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



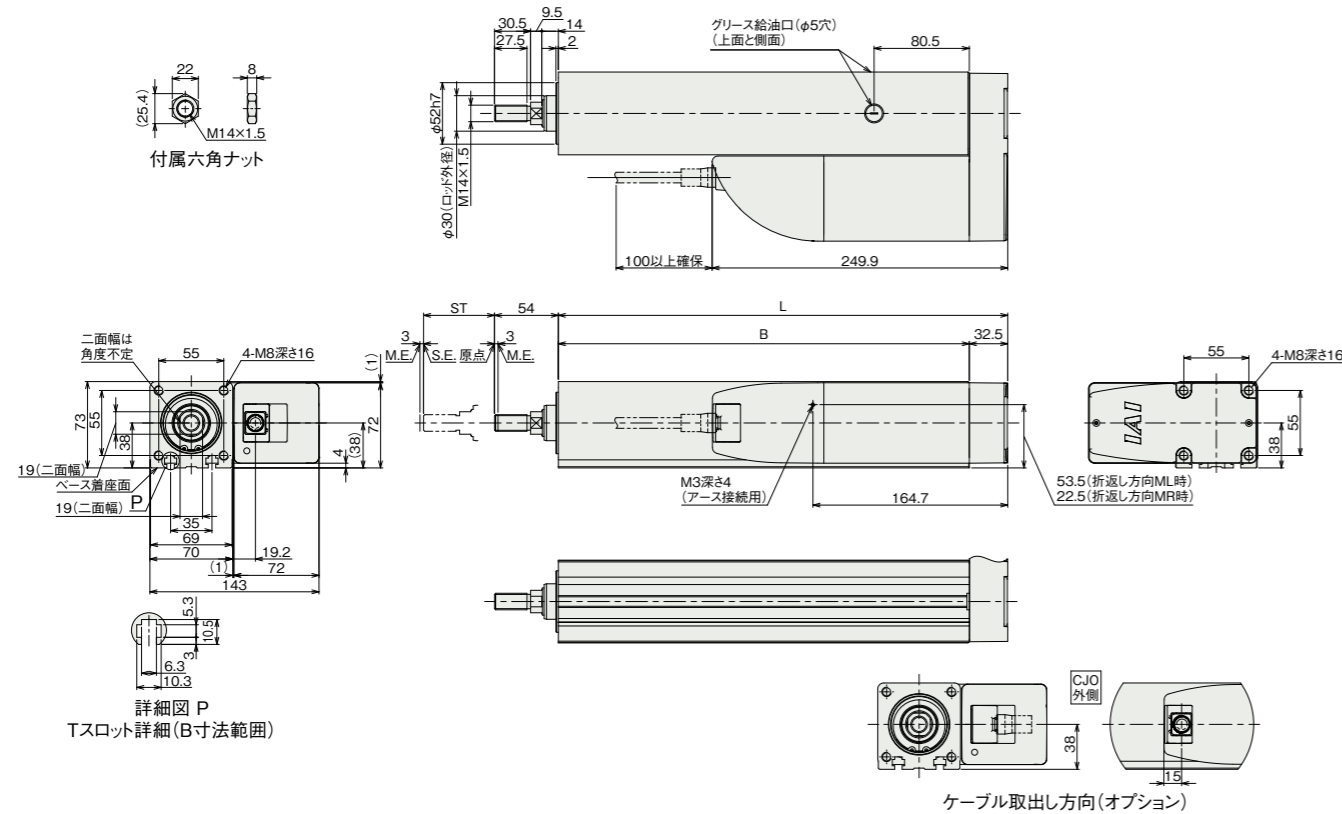
寸法図

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-RA7R

(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	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

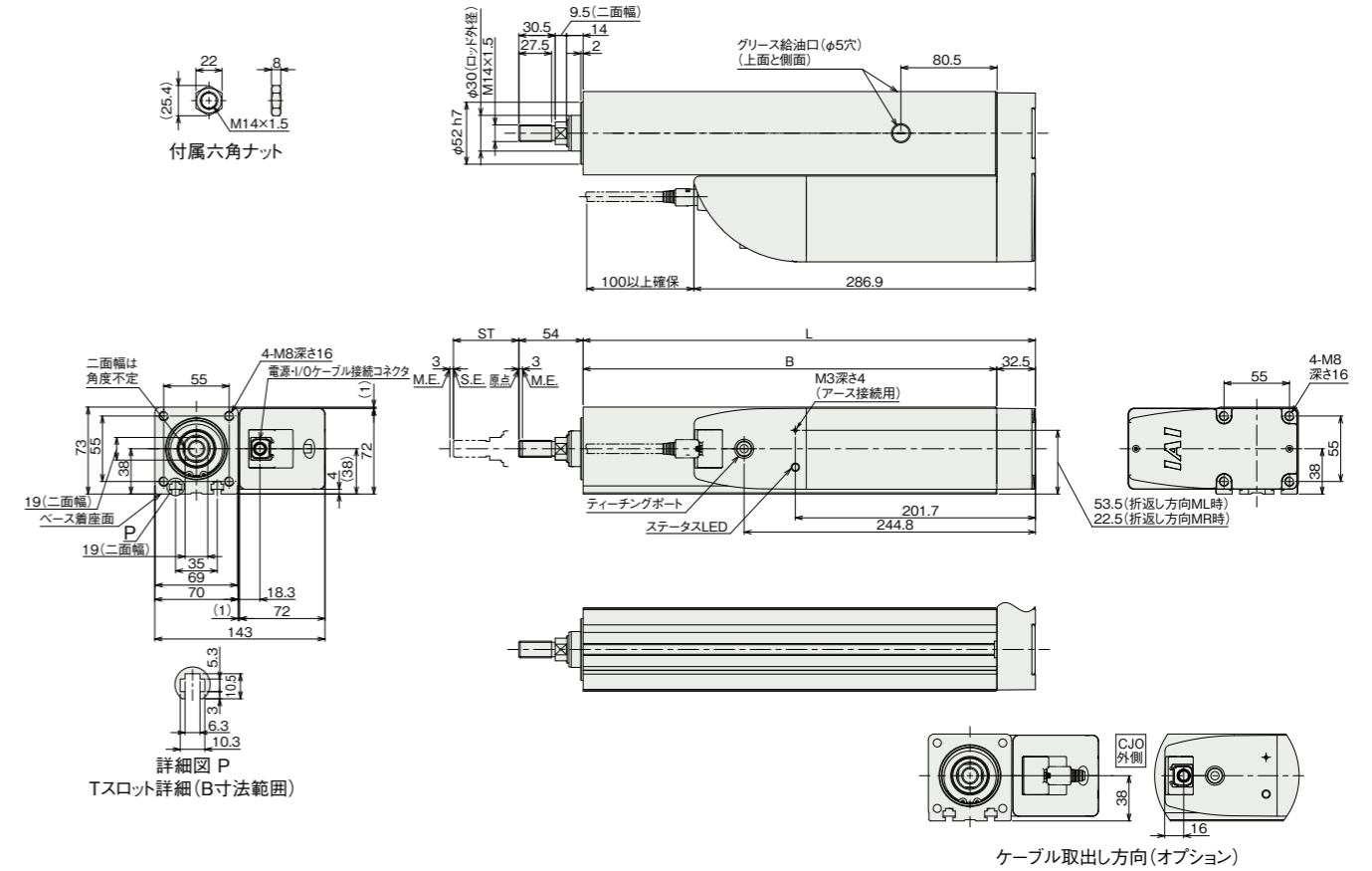
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1
ブレーキ有り	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.2

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-RA7R

(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	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.1
ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.2

■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	※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。

