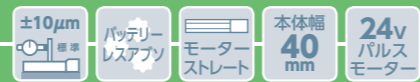


# RCP6-RRA4C RCP6S-RRA4C



■型式項目

シリーズ	RRA4C	WA	35P	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
タイプ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	60   60mm 410   410mm (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
コントローラ別置 RCP6   コントローラ内蔵 RCP6S		WA   バッテリーレスアプソ	35P   パルスモーター 35サイズ					



- 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
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	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	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

### 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(注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7	18	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)	1120	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	3	6	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)	1120	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
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				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	3	6	10	
	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	RCP6-RRA4C		RCP6S-RRA4C	
		P3	P5	SE	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 I-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 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	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 <sup>2</sup>	
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	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	1.5
560	6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5	1.5
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	1
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	1
980	2.5	2	1.5	1	0.75				
1120		1	1	0.75	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。

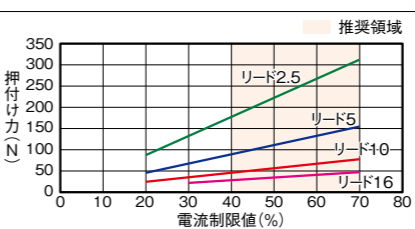
姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直			
		加速度 (G)				加速度 (G)			
0	5	3	1						
140	5	3	1						
280	5	3	1						
420	4	2.5	0.5						
560	3	1.5	0.5						

### ストロークと最高速度

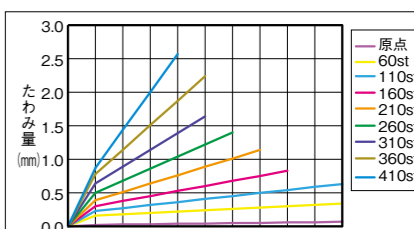
リード (mm)	接続	60~360 (50mmごと)		410 (mm)
		高出力有効	高出力無効	685
16	高出力有効	560		1080
	高出力無効	700		685
10	高出力有効	350		340
	高出力無効	260		170
2.5	高出力有効	175		130
	高出力無効			

(単位:mm/s)

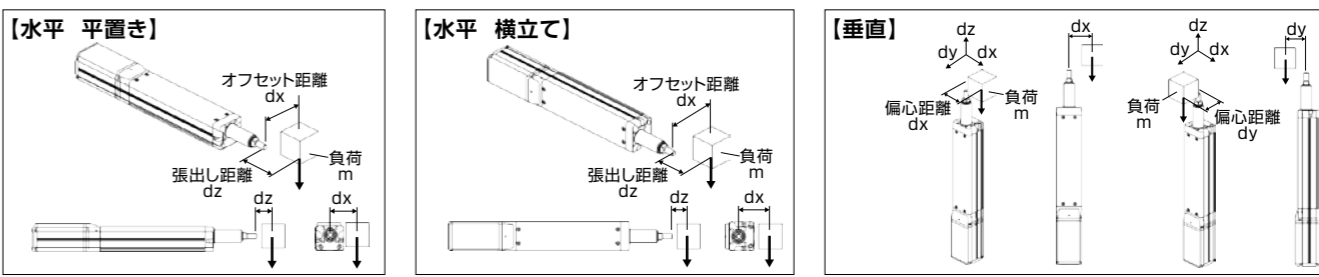
### 押付け力と電流制限値の相関図



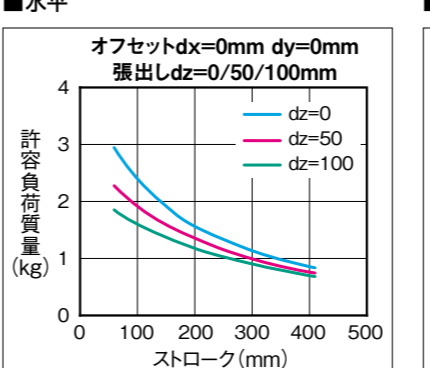
### ロッドたわみ量(参考値)



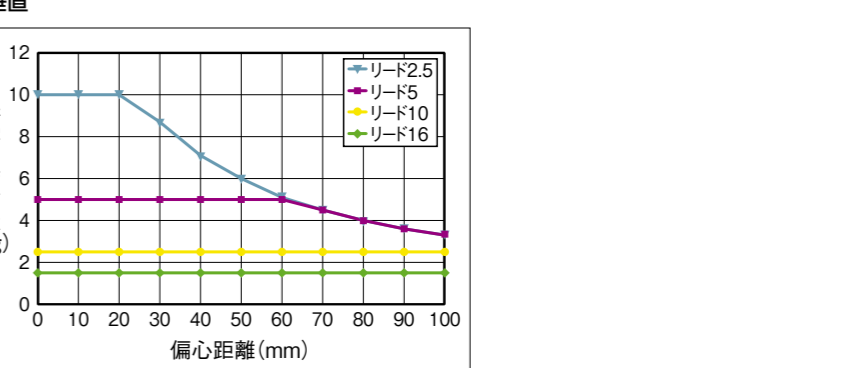
### ロッド先端許容負荷質量



### ■水平



### ■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1G、速度500mm/s)

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)

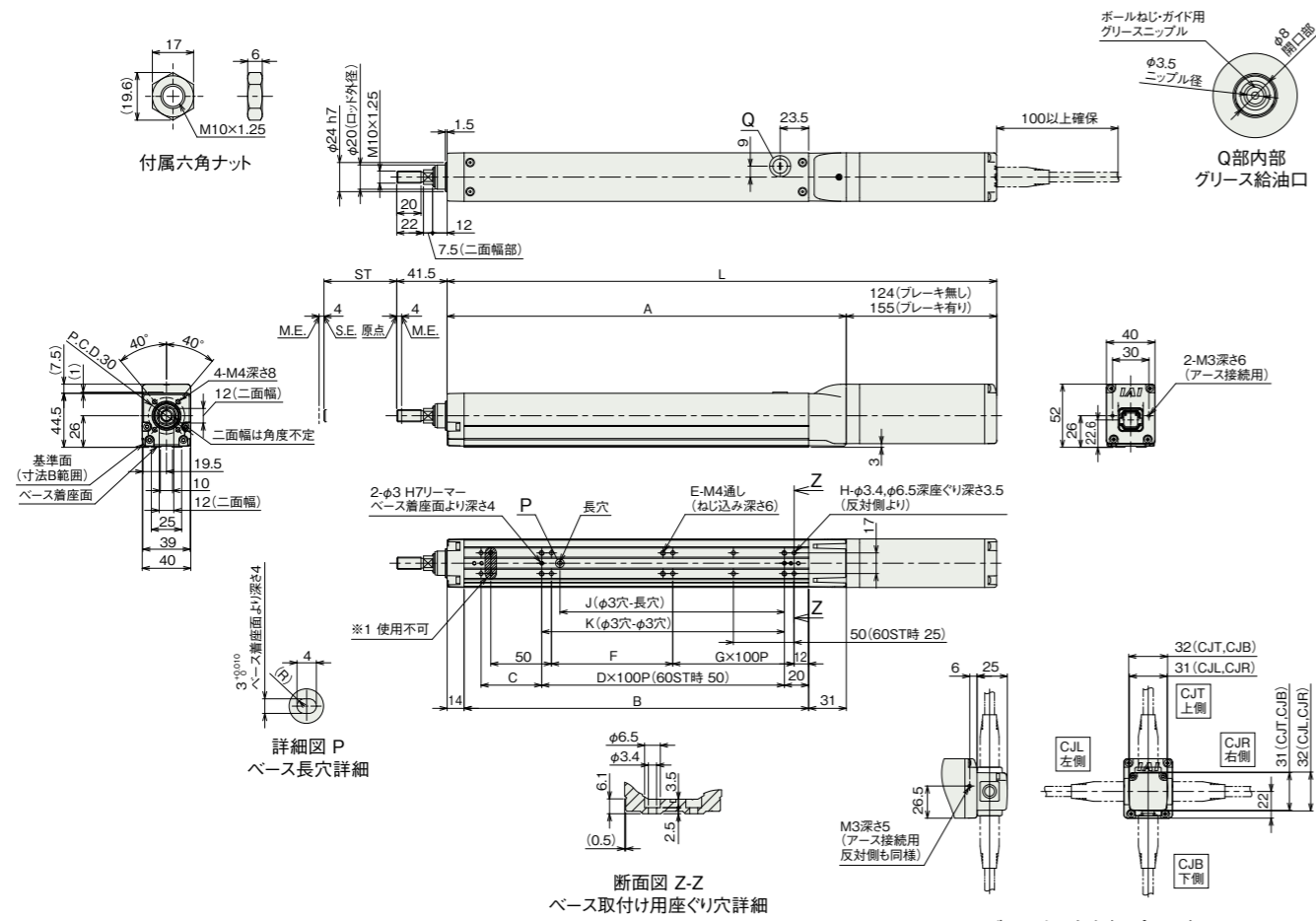
寸法図

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



■RCP6-RRA4C

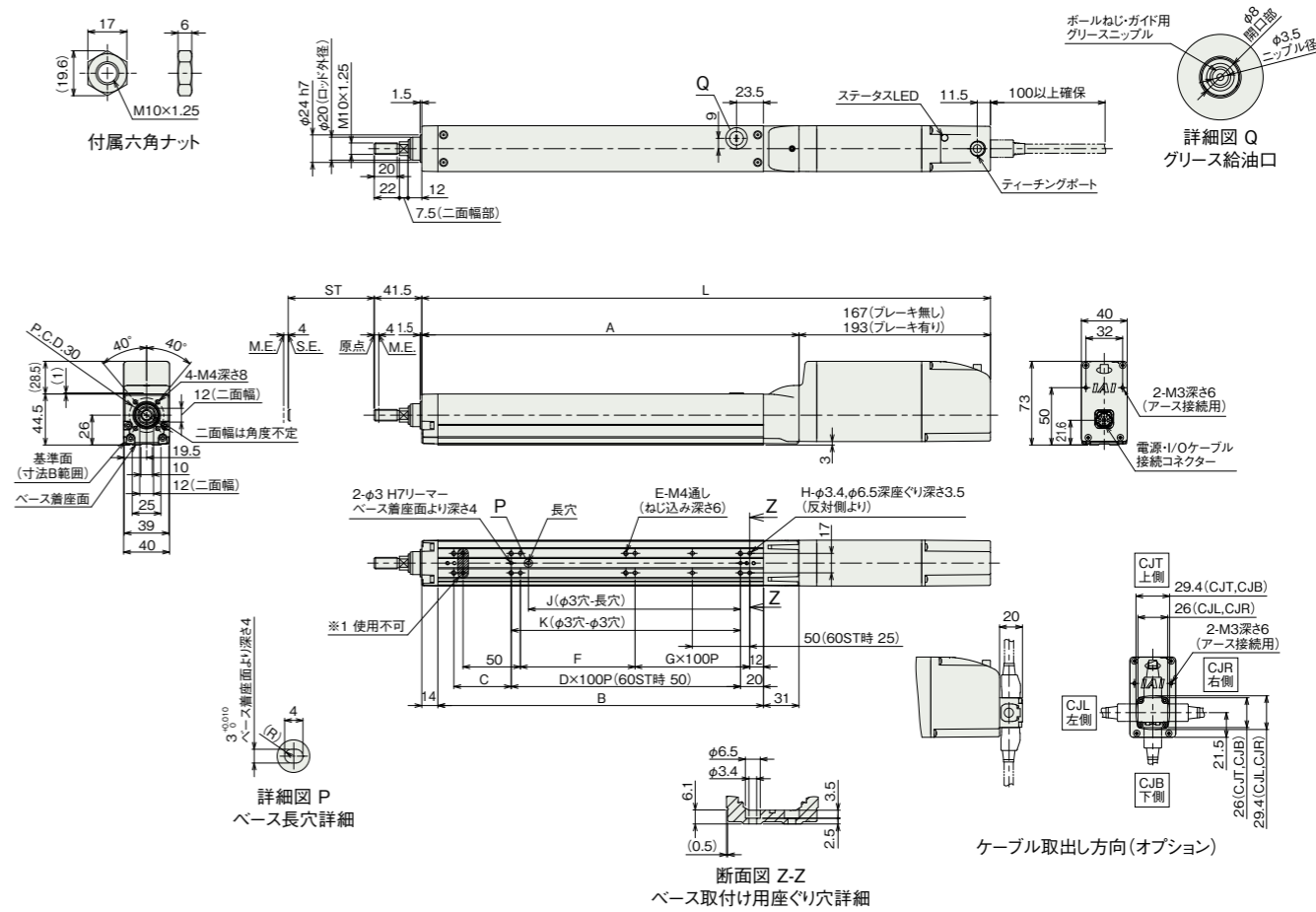
※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびブランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRA4C

※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) 二面幅の向きは製品により異なります。  
(注) フロントブラケットおよびブ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



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

■ストローク別寸法

		ストローク								
L	RCP6	プレーキ無し	60	110	160	210	260	310	360	410
		プレーキ有り	303	353	403	453	503	553	603	653
	RCP6S	プレーキ無し	346	396	446	496	546	596	646	696
		プレーキ有り	372	422	472	522	572	622	672	722
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
ロッド先端静的許容荷重(N)			63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

		ストローク								
質量(kg)	RCP6	プレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
		プレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3
	RCP6S	プレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3
		プレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

■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	※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はポジショナーデータなし)	-	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。