

RCP6-RRA6C
RCP6S-RRA6C

±10μm

標準
電池
レス
アダプ

標準
モーター
ストレート

本体幅
60mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

	-	RRA6C	-	WA	-	42P	-		-		-		-		-		-	
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	-		-	WA バッテリーレスアダプ	-	42P パルスモーター 42□サイズ	-	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	-	65 65mm 415 415mm (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

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

選定上の
注意

（1）

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。

（2）

「メインスベック」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。

（3）

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。

（4）

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。

（5）

RCP6S（コントローラー内蔵）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ページをご参照ください。

（6）

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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
65	-	-	265	-	-
115	-	-	315	-	-
165	-	-	365	-	-
215	-	-	415	-	-

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	可搬質量 (注1)	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3
		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
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
		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
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
垂直	速度/加減速度	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
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		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)	65	65	65	65
		最大ストローク (mm)	415	415	415	415
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

項目		内容	
駆動方式	ポールねじ	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		
リニアガイド	直動無限循環型		
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2)	0度		
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2) 無負荷時のロッド回転方向変角位です。

（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-RRA6C		RCP6S-RRA6C
		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)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	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ページをご参照ください。

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20

姿勢	水平					垂直				
速度 (mm/s)	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
160	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
320	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
480	6	6	6	5	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
640	6	4	3	2		1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
800	4	3				1	1			

リード12

姿勢	水平					垂直				
速度 (mm/s)	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
100	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
200	25	25	18	16	10	4	4	4	4	4
300	25	25	18	12	8	4	4	4	4	4
400	20	20	14	10	6	4	4	4	4	4
500	15	15	8	6	4	4	3.5	3		
600	10	10	6	3	2	4	3	2		
700	6	2				2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直				
速度 (mm/s)	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
50	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
100	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
150	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
200	40	40	30	25	20	10	10	10	10	10
250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8		
300	40	35	25	20	14	6	6	6		
350	40	30	14	12	10	5	5	5		
400	30	18	10	6	5	4	3	3		
450	25	8	3			2	2	1		

リード3

姿勢	水平					垂直				
速度 (mm/s)	加速度 (G)					加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
25	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
50	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
75	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
100	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
125	60	60	50	40	30	18	14	10		
150	60	50	40	30	25	14	10	6		
175	60	40	35	25	20	12	6	5		
200	60	35	30	20	14	8	5	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	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。

リード20

姿勢	水平			垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)			加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	6	5	1			
160	6	5	1			
320	6	5	1			
480	4	3	1			
640	3	1	0.5			

リード12

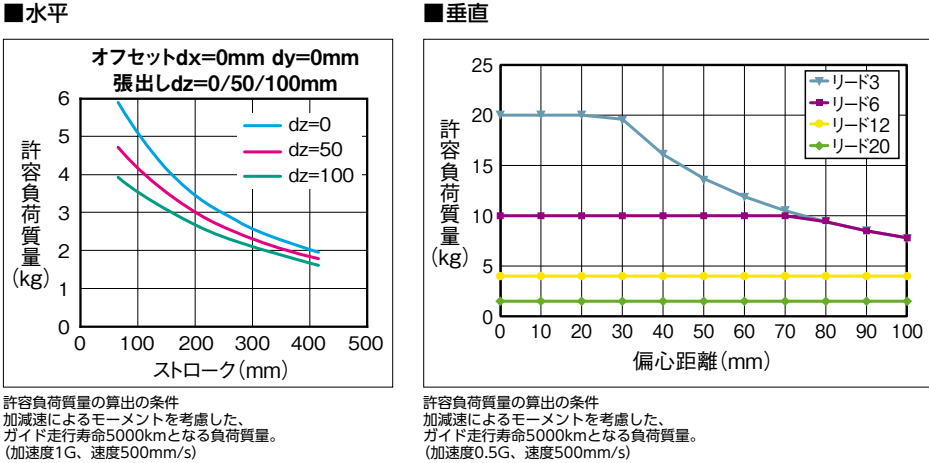
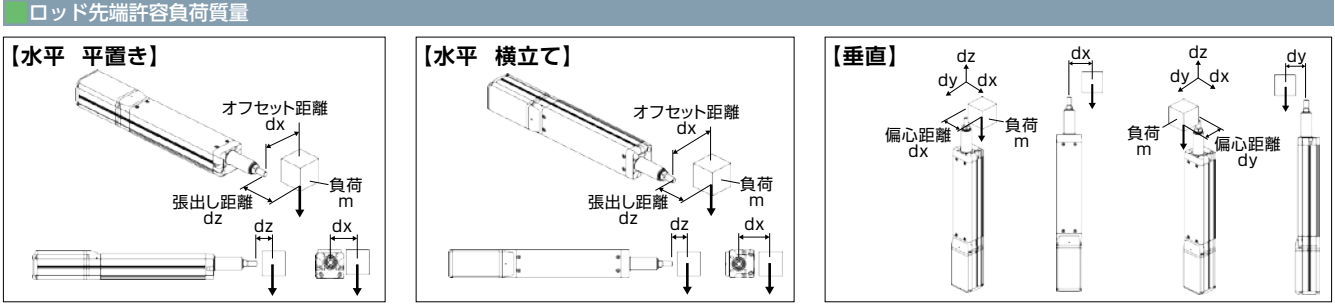
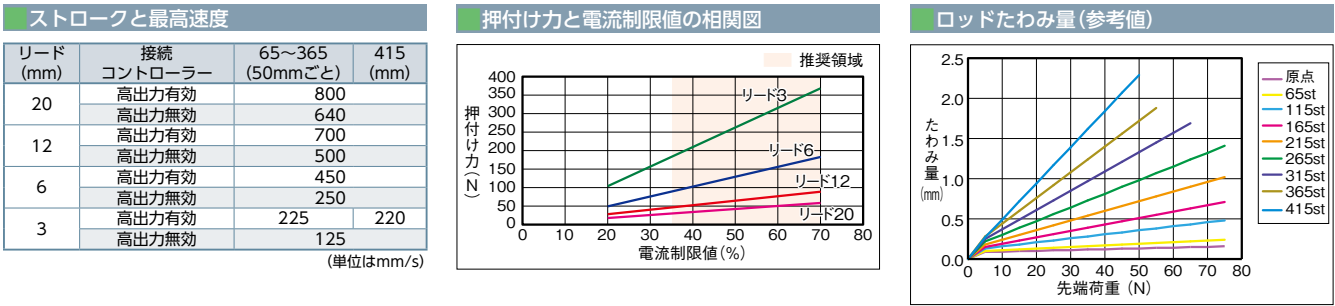
姿勢	水平			垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)			加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	25	10	4			
100	25	10	4			
200	25	10	4			
300	20	8	3			
400	10	5	2			
500	5	2	1			

リード6

姿勢	水平			垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)			加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	40	20	10			
50	40	20	10			
100	40	20	10			
150	40	20	8			
200	35	18	5			
250	10	6	3			

リード3

姿勢	水平			垂直		
速度 (mm/s)	加速度 (G)			加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	40	25	20			
25	40	25	20			
50	40	25	20			
75	40	25	12			
100	40	25	9			
125	40	25	5			

許容負荷質量の算出の条件
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)

■垂直

許容負荷質量の算出の条件
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

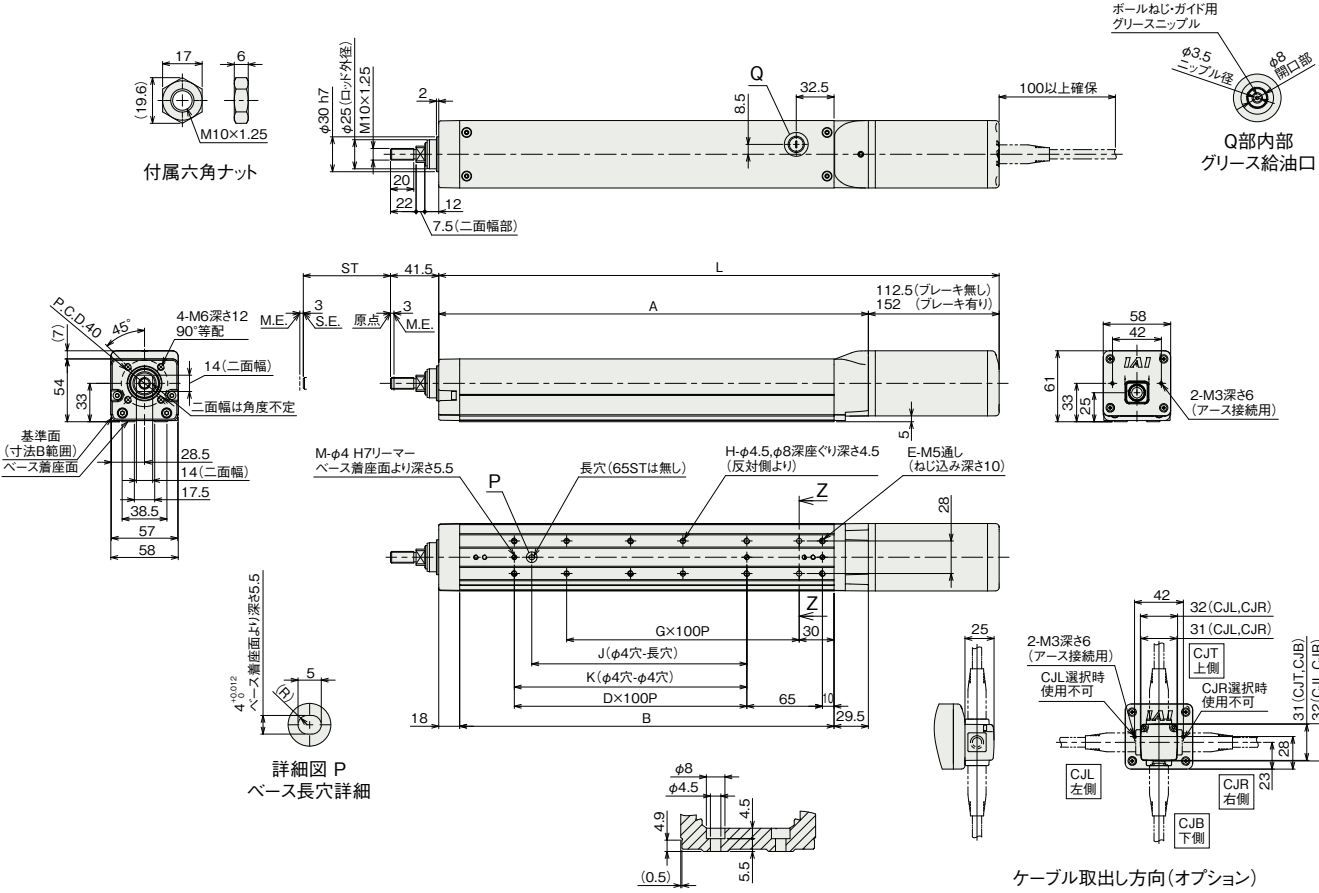
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-RR A6C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) フロントブラケットおよびフ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



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク			65	115	165	215	265	315	365	415
L	RCP6	ブレーキ無し	332	382	432	482	532	582	632	682
		ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6S	ブレーキ無し	370	420	470	520	570	620	670	720
		ブレーキ有り	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A			219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5
B			172	222	272	322	372	422	472	522
D			0	1	1	2	2	3	3	4
E			4	6	6	8	8	10	10	12
G			1	1	2	2	3	3	4	4
H			4	4	6	6	8	8	10	10
J			0	85	85	185	185	285	285	385
K			0	100	100	200	200	300	300	400
M			2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
		オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

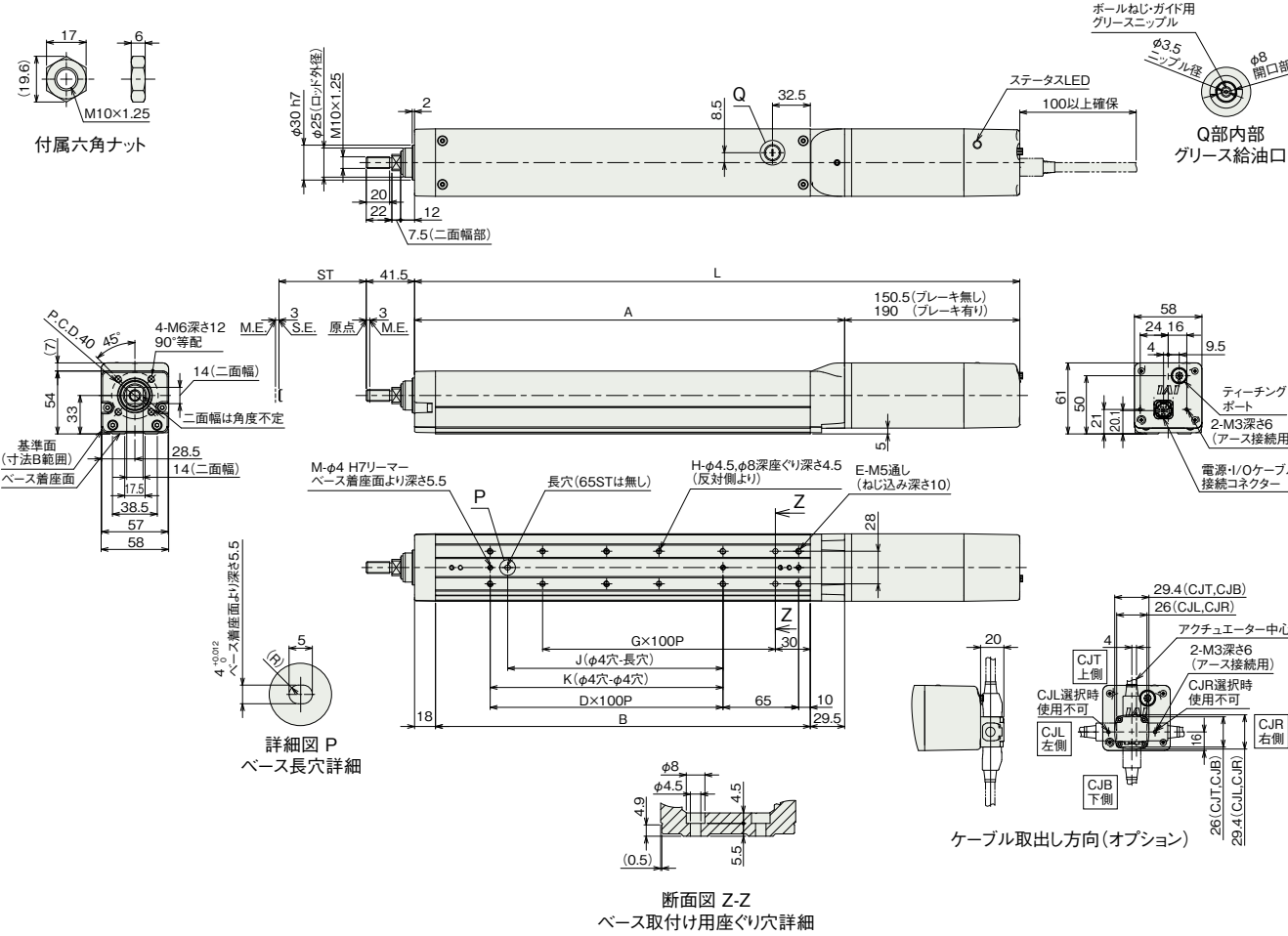
■ストローク別質量

ストローク			65	115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	RCP6	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7
		ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9
	RCP6S	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8
		ブレーキ有り	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1

■RCP6S-RR A6C

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) フロントブラケットおよびフ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。

■ 適用コントローラー

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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※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。