

RCP6-RRA7R

RCP6S-RRA7R



■型式項目

-	RRA7R	-	WA	-	56P	-		-		-		-	
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 バッテリーレスアブン	56P パルスモーター	24mm	70mm	24mm	RCP6	N 無し	下記オプション					
RCP6S コントローラー内蔵		56P サイズ	16mm	520mm	16mm	P3 PCON MSEL	P	価格表参照					
			8mm	520mm (50mmごと)	8mm	P5 RCON RSEL	S						
			4mm			X	M						
						SE	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。



- 「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1-321ページをご確認ください。
- RCP6S(コントローラー内蔵)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1-335ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313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
70	—	—	320	—	—
120	—	—	370	—	—
170	—	—	420	—	—
220	—	—	470	—	—
270	—	—	520	—	—

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	4-585	—
ケーブル取り出し方向変更(外側)	CJO	4-585	—
フランジ(注1)	FL	4-587	—
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-586	—
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-594	—
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-595	—
モーター左折返し仕様(注2)	ML	4-594	—
モーター右折返し仕様(注2)	MR	4-594	—
ナックルジョイント(注1)	NJ	4-596	—
原点逆仕様	NM	4-597	—
クレピス(注1)	QR	4-599	—

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意(4-603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どちら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
水平	可搬質量(注3)	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	20	50
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	18	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560
		最低速度(mm/s)	30	20
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	8
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	640	560
		最低速度(mm/s)	30	20
		定格加減速度(G)	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	182	273	547
	押付け最高速度(mm/s)	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)	3	8	18
ストローク	最小ストローク(mm)	70	70	70
	最大ストローク(mm)	520	520	520
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注3) 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-RRA7R			RCP6S-RRA7R		
		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)	—	—	—	—	—	—
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) 4方向コネクターケーブルを使用する場合、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4-613ページをご参照ください。

項目	内容			
駆動方式	ボールねじ	φ12mm	転造C10	
継返し位置決め精度	±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	φ30mm	材質: アルミ	硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度(注4)	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 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	パ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4) 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。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
0	20	20	18	15	12	3	3</td			

寸法図

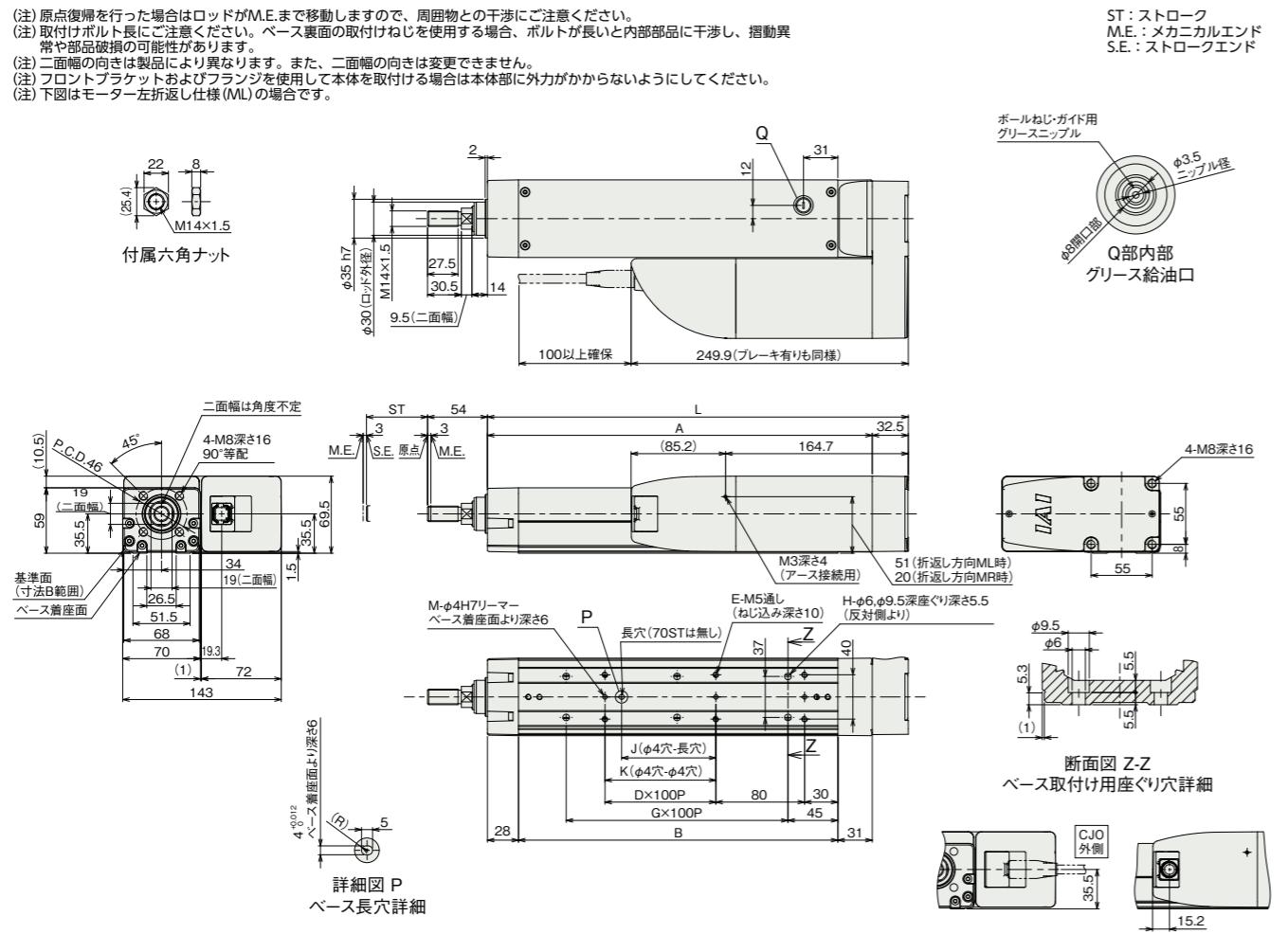
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

■RCP6-RRA7R

(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) フロントブレーキ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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



ケーブル取り出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

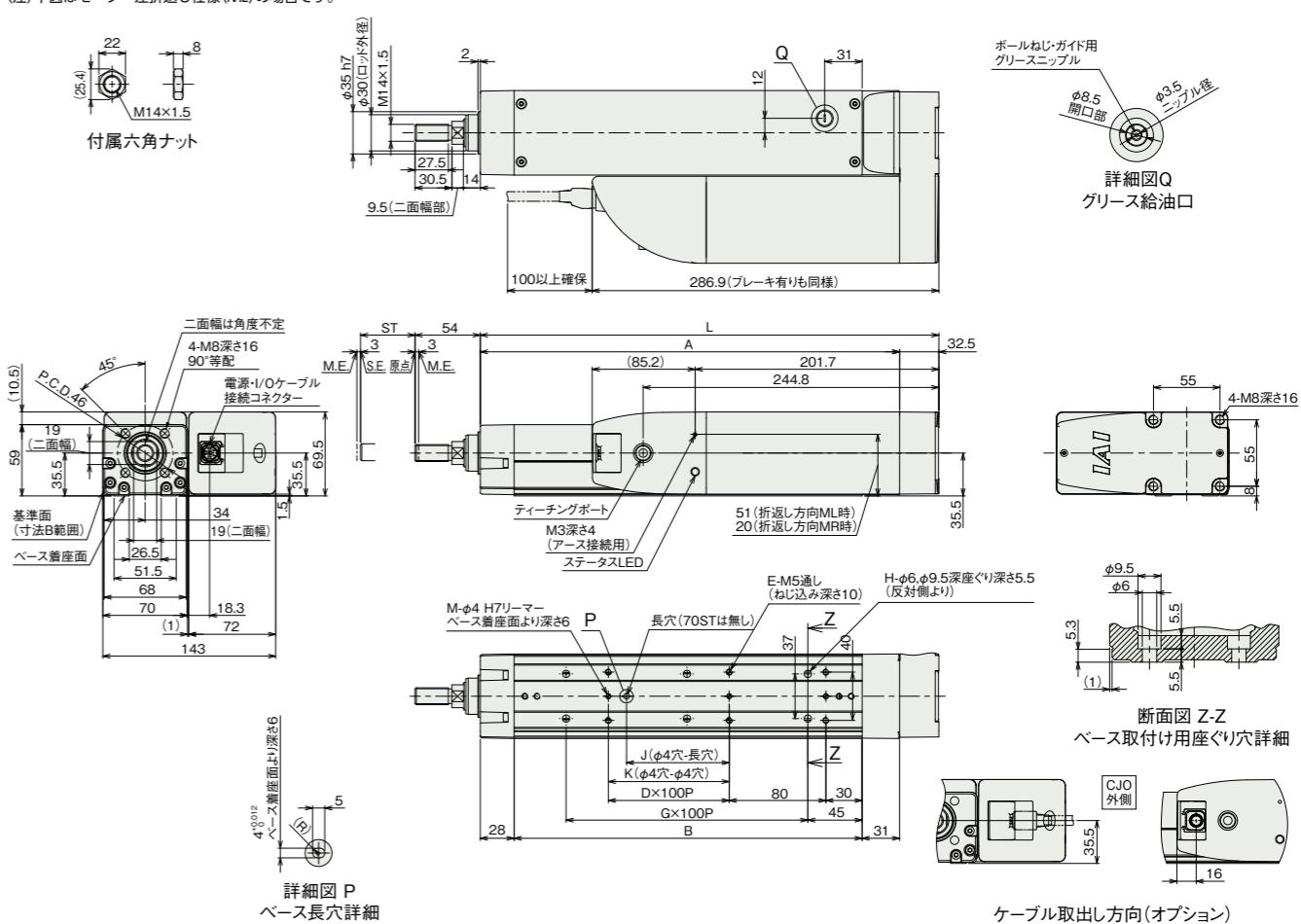
ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重(N)	175	147	126	111	99	89	81	74	68	63
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9
オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.2

■ストローク別質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
RCP6	プレーキ無し	4.6	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
	プレーキ有り	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.2
RCP6S	プレーキ無し	4.8	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.2
	プレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.2	6.5	6.8	7.3

■RCP6S-RRA7R

(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) フロントブレーキ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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



(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。

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

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	DV	CC	CIE	CIT	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	DC24V	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称については、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。