

RCP6-SA4C RCP6S-SA4C



■型式項目		SA4C		WA		35P										
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類		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 RCP6S コントローラ内蔵		WA 電池リレーレスアプソ	35P パルスモーター 35□サイズ		16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 ? 50mm 500 ? 500mm (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						

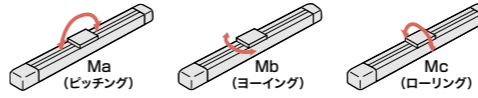


メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7	12	14	18
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	4	10	12	12
	水平	最高速度 (mm/s)	1260	785	390	195
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	1	1
最高加減速度 (G)		1	1	1	1	
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	3	5.5	12	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2.25	4.5	9	
	最高速度 (mm/s)	1260	785	390	195	
	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	
	最高加減速度 (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	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
	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	5.5	12	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	
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 (注3)	±0.01mm 【±0.005mm】					
ロストモーション	0.1mm以下					
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理					
リニアガイド	直動無限循環型					
静的許容モーメント	Ma: 13.0N·m					
	Mb: 18.6N·m					
	Mc: 25.3N·m					
動的許容モーメント (注4)	Ma: 5.0N·m					
	Mb: 7.1N·m					
	Mc: 9.7N·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	IP20					
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²					
海外対応規格	CEマーケ、RoHS指令					
モーター種類	パルスモーター					
エンコーダ種類	電池リレ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) 【 】内は高精度仕様 (リード2.5、5、10) の場合です。
 (注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
 1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモメント方向



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	水平			垂直				
姿勢	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
140	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
280	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
420	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
560	7	7	5	5	4.5	1.5	1.5	1.5
700	6	6	5	4.5	4	1.5	1.5	1.5
840	6	4	4	3.5	1	1		
980	4	4	3	2.5	1	1		
1120		2.5	2	1.5	1	0.75		
1260			2	1.5	1	0.5		

■高出力設定無効 (省エネモード)

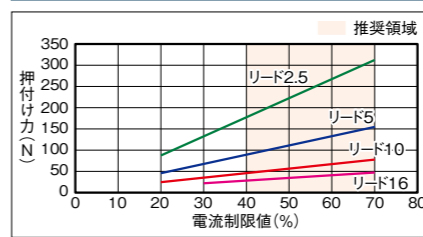
搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード	水平			垂直		
姿勢	加速度 (G)					
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	4	3.5	1	10	8	2.25
140	4	3.5	1	10	8	2.25
280	4	3.5	1	10	8	2.25
420	4	3	0.75	9	6	2
560	3.5	2.5	0.75	7	5	2
700	3	2	0.5	6	4	1.5
840	2.5	1.5	0.5	5	3	1

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効	1260	1060	875
	高出力無効		840	
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効		525	
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効		260	
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効		130	

押付け力と電流制限値の相関図



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	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

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	3-625	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-626	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-626	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-626	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-626	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-627	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-627	-
原点逆仕様	NM	3-629	-
スライダー部ローラー仕様	SR	3-630	-
ダブルスライダー仕様 (注2)	W	3-632	-

(注1) リード16の時は選択できません。ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-273ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA4C		RCP6S-SA4C
		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)	-	-	-
	X25 (25m)	-	-	-
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。

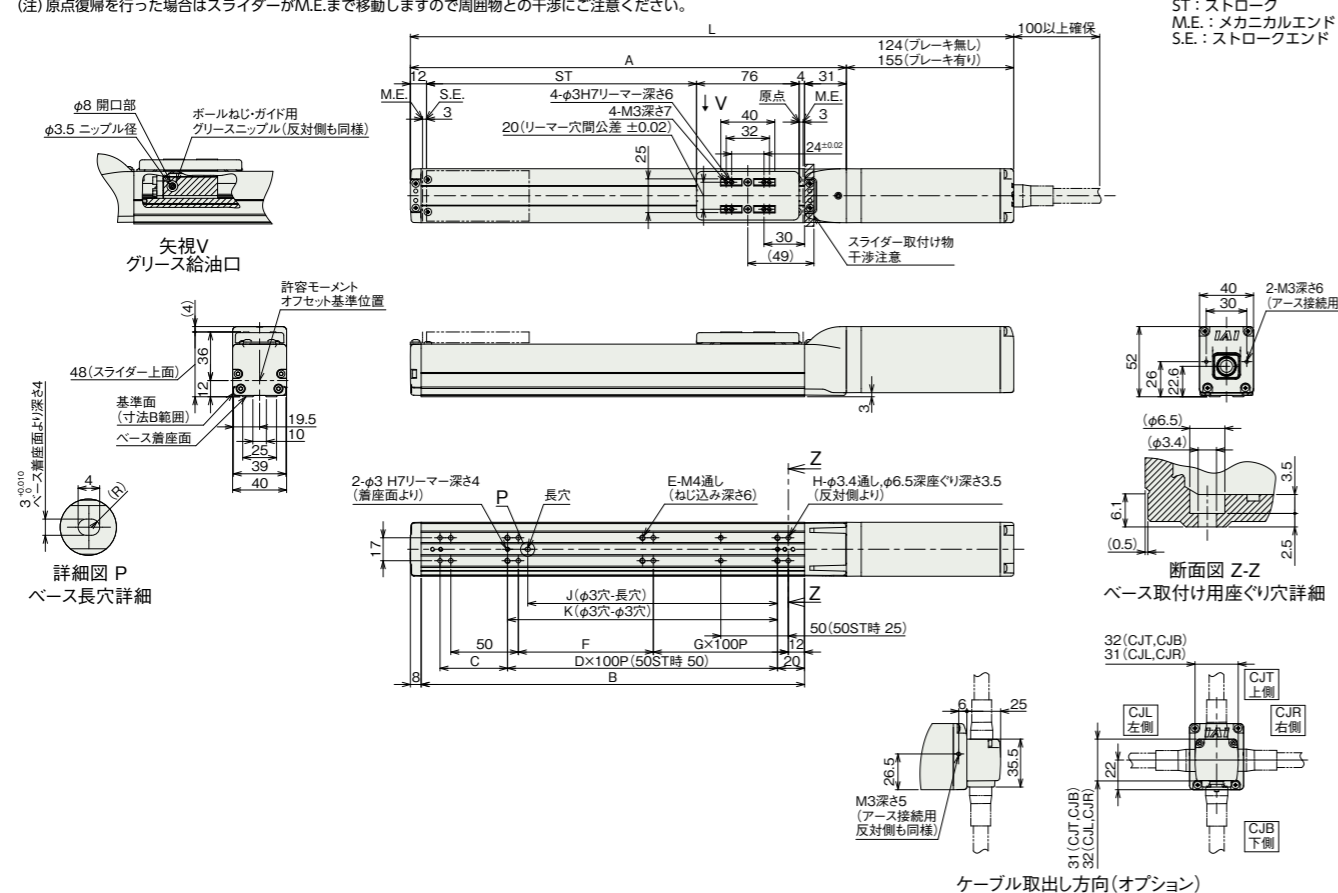
寸法図

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-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダが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。



■ストローク別寸法

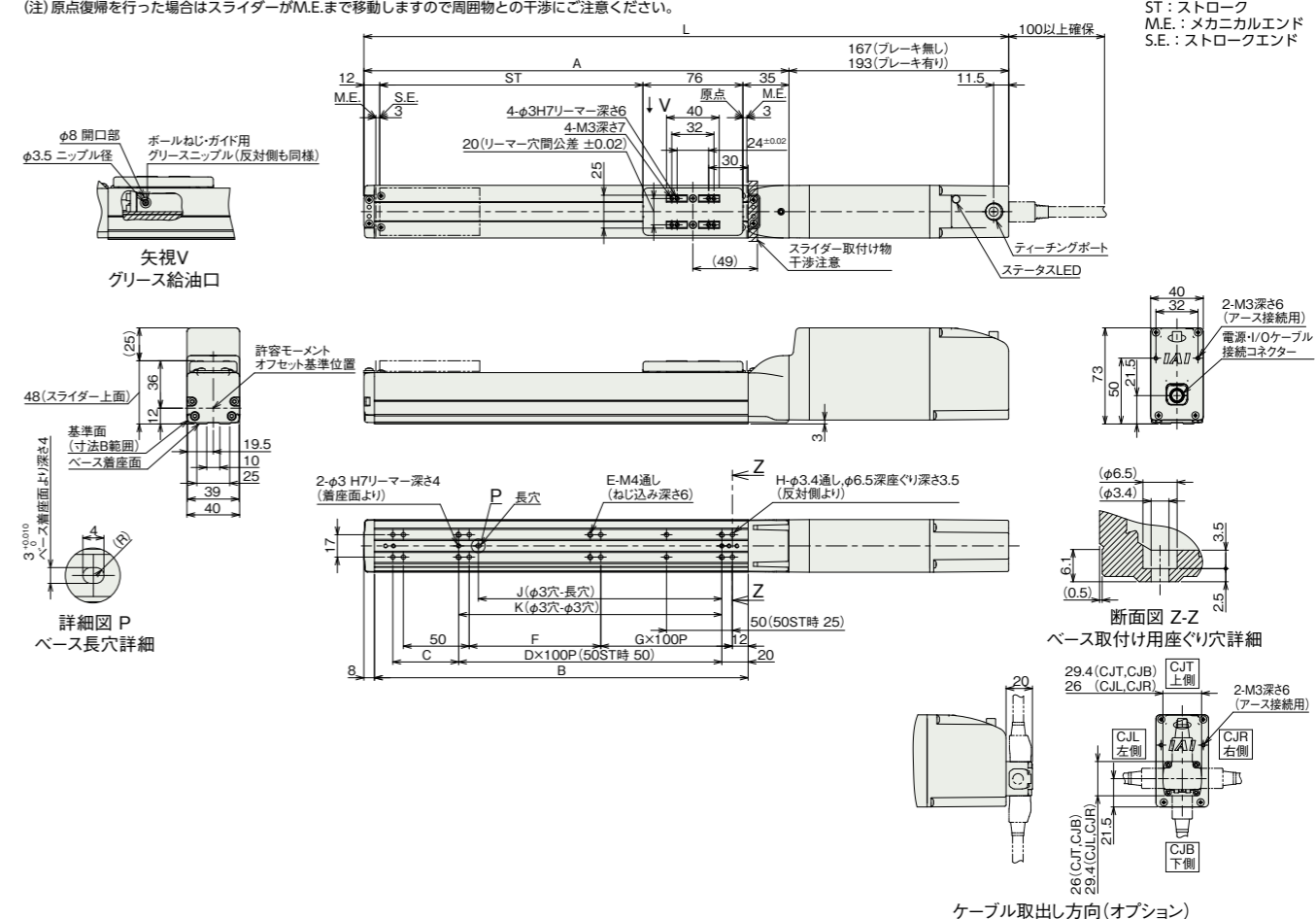
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9
ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9
ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

■RCP6S-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダが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。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
ブレーキ無し	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
ブレーキ有り	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816
A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

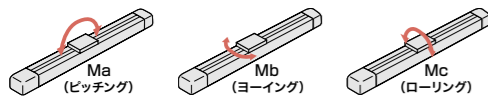
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1
ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1
ブレーキ有り	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

メインスペック (ダブルスライダー仕様)

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10 5 2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 11.4 13.4 17.4 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 9.4 11.4 11.4	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 785 390 195 最低速度 (mm/s) 13 7 4 定格加減速度 (G) 0.5 1 1 最高加減速度 (G) 1 1 1	
		可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) - 4.9 11.4 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) - 3.9 8.4
		速度/加減速度	最高速度 (mm/s) - 390 195 最低速度 (mm/s) - 7 4 定格加減速度 (G) - 0.5 0.5 最高加減速度 (G) - 0.5 0.5
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) - 4.9 11.4 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) - 3.9 8.4
速度/加減速度		最高速度 (mm/s) - 390 195 最低速度 (mm/s) - 7 4 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) 77 155 310 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 5.5 12		
ストローク	最小呼びストローク (mm) 150 150 150 最小有効ストローク (mm) 50 50 50		
	最大呼びストローク (mm) 500 500 500 最大有効ストローク (mm) 400 400 400		
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50		

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■スライダータイプモメント方向



速度・加速度別可搬質量表 (ダブルスライダー仕様) ※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10

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
85	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
175	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
260	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
350	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
435	10	10	10	8	6			
525	10	10	8	6	5			
610	10	8	6	4	3			
700		6	4	2	1			
785		5	2	1	1			

リード5

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
40	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
85	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
130	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
175	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
215	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
260	12	12	12	11	3.5	3.5	3.5	
305	12	12	12	10	3	3		
350	12	10	10	10	8	2.5	2.5	2.5
390	12	8	8	8	8	2	1.5	

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
20	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
40	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
65	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
85	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
105	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
130	16	16	16	16	16	9	9	9
150	16	16	16	16	16	8	8	8
175	16	16	16	16	16	7	7	7
195	16	16	16	16	16	6	6	6

■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10

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	9.4	7.4				
85	9.4	7.4				
175	9.4	7.4				
260	8.4	5.4				
350	6.4	4.4				
435	4	2				
525	3	1				

リード5

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	11.4	9.4	3.9			
40	11.4	9.4	3.9			
85	11.4	9.4	3.9			
130	9.4	8.4	3.4			
175	9.4	7.4	3.4			
215	8.4	6.4	3.4			
260	6	4	0.5			

リード2.5

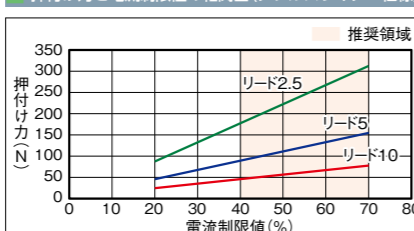
姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)					
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3			
0	11.4	11.4	8.4			
20	11.4	11.4	8.4			
40	11.4	11.4	8.4			
65	11.4	10.4	7.4			
85	10.4	9.4	7.4			
105	9.4	8.4	7.4			
130	8	6	3			

ストロークと最高速度 (ダブルスライダー仕様)

リード (mm)	呼びストローク (mm)	有効ストローク (mm)	接続コントローラー (50mmごと)	150~400	450	500
10	高出力有効	785	675	555		
	高出力無効		525			
5	高出力有効	390	330	275		
	高出力無効		260			
2.5	高出力有効	195	165	135		
	高出力無効		130			

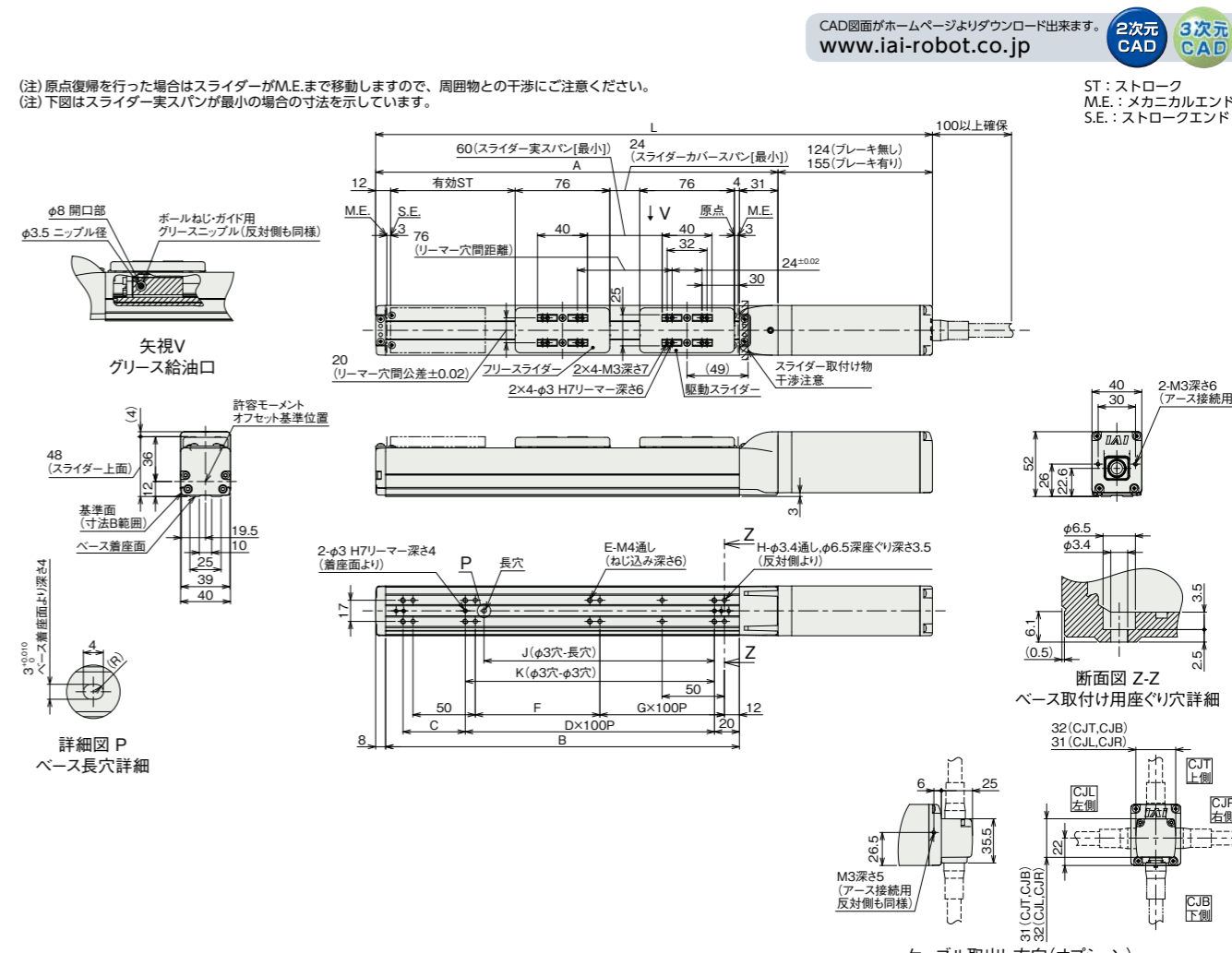
(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図 (ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図 (ダブルスライダー仕様)



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

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

■ストローク別寸法

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	397	447	497	547	597	647	697
	ブレーキ有り	428	478	528	578	628	678	728
A	273	323	373	423	473	523	573	623
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■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				その他										
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)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
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	-	8-103	

(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。

