RCP6W-RA4C
RCP6SW-RA4C

防塵・防滴 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	-	RA4C	-	WA	-	35P	-		-		-		-		-		
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	

シリーズ	
RCP6W	コントローラー別置
RCP6SW	コントローラー内蔵

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
35P	パルスモーター 35□サイズ

リード	
10	10mm
5	5mm
2.5	2.5mm

ストローク	
50 ～ 200	50mm ～ 200mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6W	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6SW	
SE	SIOタイプ

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
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

選定上の注意

(1)「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。
(2) 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。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」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。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(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 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**150**	–	–
100	–	–	**200**	–	–

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
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-710	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-710	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-710	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-710	–
ブレーキ	**B**	7-710	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-710	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	7-710	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	7-710	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-710	–
フランジ	**FL**	7-712	–
フート金具	**FT**	7-714	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-717	–
原点逆仕様	**NM**	7-718	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-719	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4C P3	RCP6W-RA4C P5	RCP6SW-RA4C 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) ～ **X18**(18m)	–	–	–
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) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(注) 4方向コネクター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1-89ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	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)	2	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	200	200	200
		ストロークピッチ(mm)	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		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注1)		±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		1.0Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²
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1) 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ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃を超える場合

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)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4
305	22	14	8	6	4	3	3	3
350	19	5	1			2	1	1

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効(パワーモード) 環境温度が5℃以下の場合

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10

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

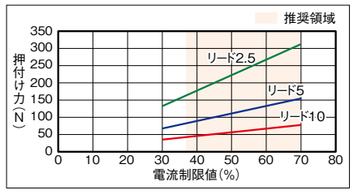
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



IAI

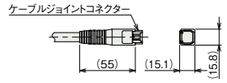
寸法図

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

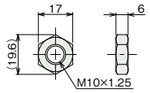
■RCP6W-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(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) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-337ページをご参照ください。

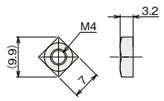
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



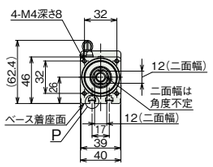
アクチュエーターケーブル接続部

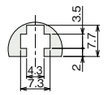


付属六角ナット

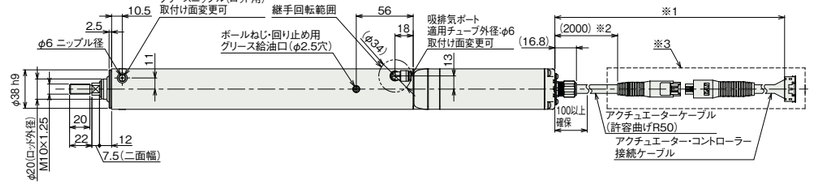


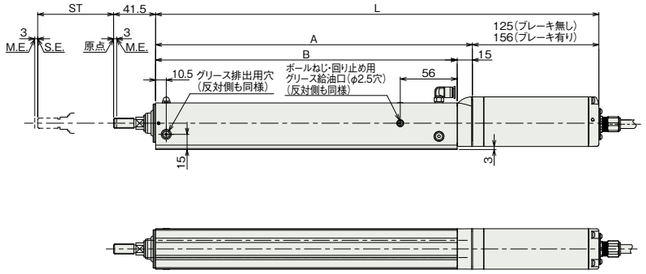
付属四角ナット

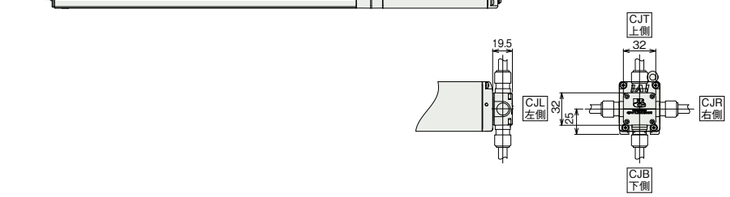




詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)







ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	288	338	388	438
	ブレーキ有り	319	369	419	469
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

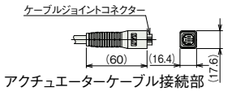
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量(kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

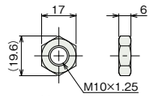
■RCP6SW-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(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) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-337ページをご参照ください。

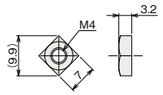
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



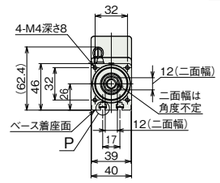
アクチュエーターケーブル接続部

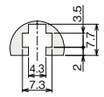


付属六角ナット

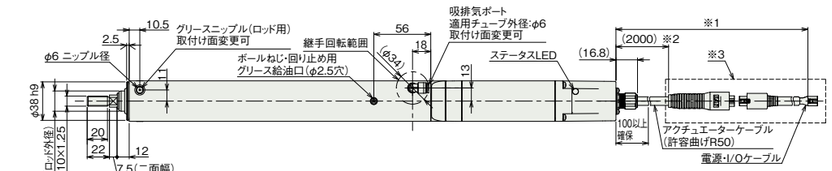


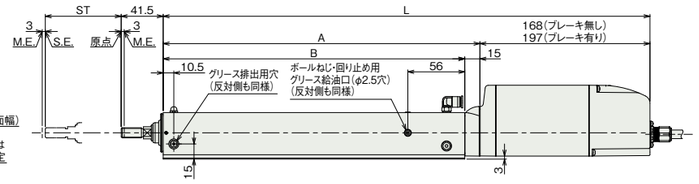
付属四角ナット

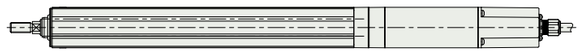


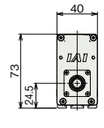


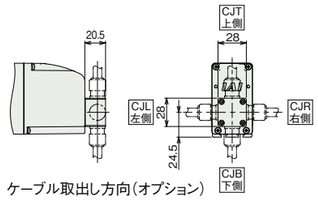
詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)











ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	331	381	431	481
	ブレーキ有り	360	410	460	510
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量(kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	2	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

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														
							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。