

RCP6-RA8C RCP6S-RA8C



■型式項目

| | | | | | | | | |
|-------------------|------|------------------|---------------------------|-----------------------------------|-------------------------------------|---|--|------------------|
| シリーズ | RA8C | WA | 60P | 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 | | WA バッテリーレスアプソ | 60P パルスモーター 60mmサイズ | 20 20mm 10 10mm 5 5mm | 50 50mm 300 300mm (50mm毎) | RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL | 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 |
| RCP6S コントローラ内蔵 | | | | | | RCP6S SE SIOタイプ | | |



- POINT**
選定上の注意
- 「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。
 - 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。
 - 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1-269ページをご確認ください。
 - RCP6S（コントローラ内蔵）は、デューティ70%以下で運転してください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261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 |
| 50 | - | - | 200 | - | - |
| 100 | - | - | 250 | - | - |
| 150 | - | - | 300 | - | - |

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 | 4-557 | - |
| ケーブル取出し方向変更(上側) | CJT | 4-557 | - |
| ケーブル取出し方向変更(右側) | CJR | 4-557 | - |
| ケーブル取出し方向変更(左側) | CJL | 4-557 | - |
| ケーブル取出し方向変更(下側) | CJB | 4-557 | - |
| フランジ | FL | 4-559 | - |
| フット金具 | FT | 4-562 | - |
| 先端アダプター(雌ねじ) | NFA | 4-567 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 4-569 | - |
| Tスロットナットパー | NTB | 4-569 | - |

メインスペック

| 項目 | 内容 | | | |
|-------|----------------|-------------|------|------|
| | 20 | 10 | 5 | |
| リード | 20 | 10 | 5 | |
| 水平 | 可搬質量 | 30 | 60 | 100 |
| | 最高速度 (mm/s) | 600 | 300 | 150 |
| | 最低速度 (mm/s) | 25 | 13 | 7 |
| | 定格加減速度 (G) | 0.2 | 0.2 | 0.1 |
| | 最高加減速度 (G) | 0.2 | 0.2 | 0.1 |
| 垂直 | 可搬質量 | 5 | 40 | 70 |
| | 最高速度 (mm/s) | 450 | 250 | 150 |
| | 最低速度 (mm/s) | 25 | 13 | 7 |
| | 定格加減速度 (G) | 0.2 | 0.2 | 0.1 |
| | 最高加減速度 (G) | 0.2 | 0.2 | 0.1 |
| 押付け | 押付け時最大推力 (N) | 500 | 1000 | 2000 |
| | 押付け最高速度 (mm/s) | 10 | 10 | 10 |
| 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) | 5 | 40 | 70 |
| ストローク | 最小ストローク (mm) | 50 | 50 | 50 |
| | 最大ストローク (mm) | 300 | 300 | 300 |
| | ストロークピッチ (mm) | 50 | 50 | 50 |

ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | RCP6-RA8C | | RCP6S-RA8C |
|----------|---------------------|-----------|----|------------|
| | | P4 | P6 | 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) | - | - | - |

速度・加速度別可搬質量表

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 速度 (mm/s) | 水平 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.2 |
| 0 | 30 | 30 |
| 240 | 30 | 30 |
| 270 | 30 | 30 |
| 300 | 30 | 30 |
| 360 | 24 | 24 |
| 420 | 16 | 16 |
| 450 | 12 | 12 |
| 480 | 10 | 10 |
| 510 | 8 | 8 |
| 540 | 6 | 6 |
| 600 | 5 | 5 |

| 姿勢 速度 (mm/s) | 垂直 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.2 |
| 0 | 5 | 5 |
| 50 | 5 | 5 |
| 100 | 5 | 5 |
| 150 | 5 | 5 |
| 180 | 5 | 5 |
| 200 | 5 | 5 |
| 240 | 5 | 5 |
| 300 | 5 | 5 |
| 360 | 5 | 5 |
| 400 | 3 | 3 |
| 420 | 2.5 | 2.5 |
| 450 | 2 | 2 |

リード10

| 姿勢 速度 (mm/s) | 水平 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.2 |
| 0 | 60 | 60 |
| 150 | 60 | 60 |
| 200 | 45 | 45 |
| 240 | 40 | 40 |
| 300 | 10 | 10 |

| 姿勢 速度 (mm/s) | 垂直 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.2 |
| 0 | 40 | 40 |
| 88 | 40 | 40 |
| 100 | 33 | 33 |
| 110 | 28 | 28 |
| 120 | 23 | 23 |
| 130 | 18 | 18 |
| 140 | 15 | 15 |
| 150 | 11 | 11 |
| 160 | 10 | 10 |
| 170 | 8 | 8 |
| 180 | 7 | 7 |
| 190 | 5 | 5 |
| 200 | 4 | 4 |
| 220 | 3 | 3 |
| 250 | 2 | 2 |

リード5

| 姿勢 速度 (mm/s) | 水平 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.1 |
| 0 | 100 | 100 |
| 90 | 100 | 100 |
| 120 | 100 | 100 |
| 130 | 90 | 90 |
| 140 | 75 | 75 |
| 150 | 60 | 60 |

| 姿勢 速度 (mm/s) | 垂直 加速度 (G) | |
|--------------------|---------------|-----|
| | 0 | 0.1 |
| 0 | 70 | 70 |
| 48 | 70 | 70 |
| 60 | 50 | 50 |
| 70 | 35 | 35 |
| 80 | 25 | 25 |
| 90 | 20 | 20 |
| 100 | 15 | 15 |
| 120 | 10 | 10 |
| 150 | 2 | 2 |

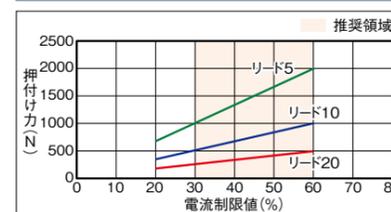
ストロークと最高速度

| リード (mm) | 50~300 (50mm毎) | |
|-------------|-------------------|-------|
| | 600 | <450> |
| 20 | 600 | <450> |
| 10 | 300 | <250> |
| 5 | 150 | |

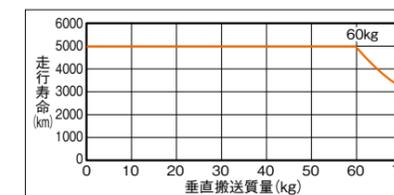
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



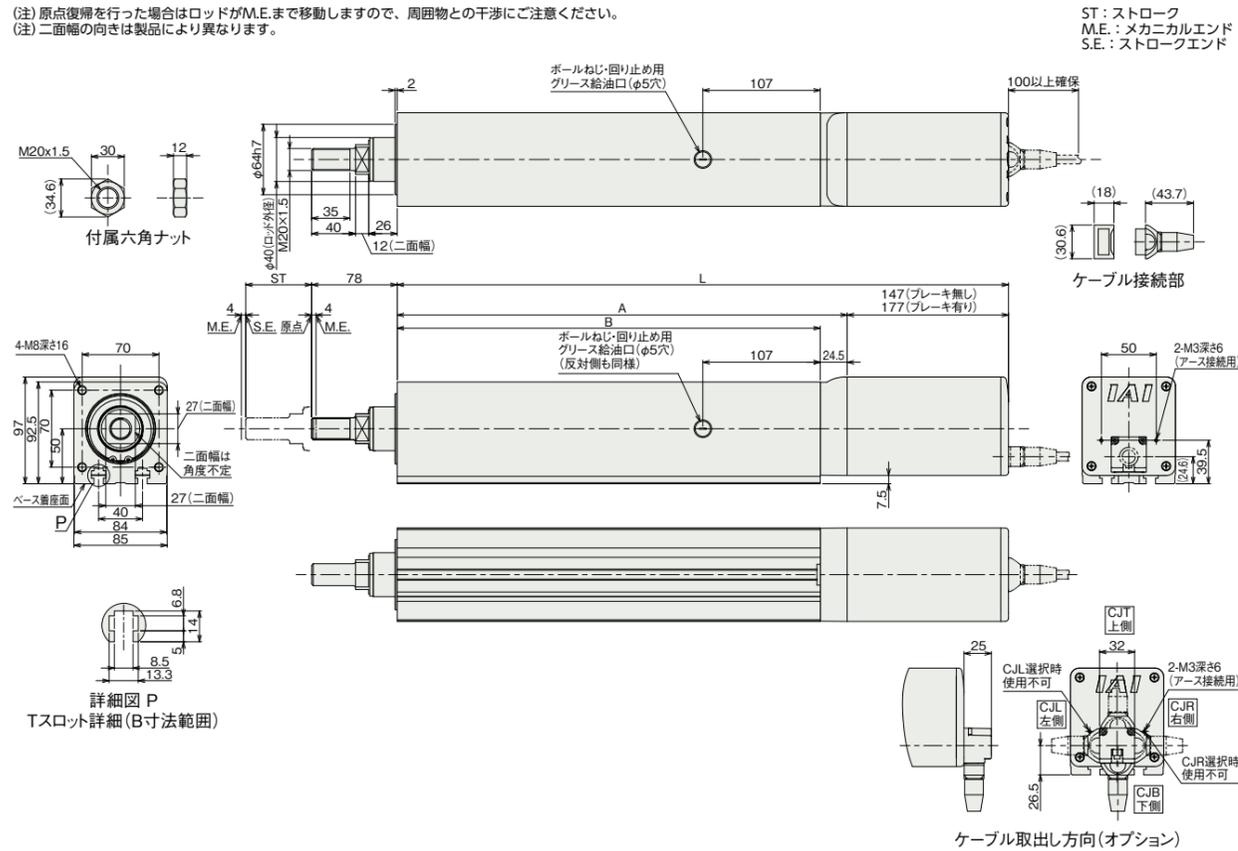
寸法図

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-RA8C

(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。



■ストローク別寸法

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 407 | 457 | 507 | 557 | 607 | 657 |
| ブレーキ無し | 437 | 487 | 537 | 587 | 637 | 687 |
| ブレーキ有り | 260 | 310 | 360 | 410 | 460 | 510 |
| A | 235.5 | 285.5 | 335.5 | 385.5 | 435.5 | 485.5 |
| B | | | | | | |

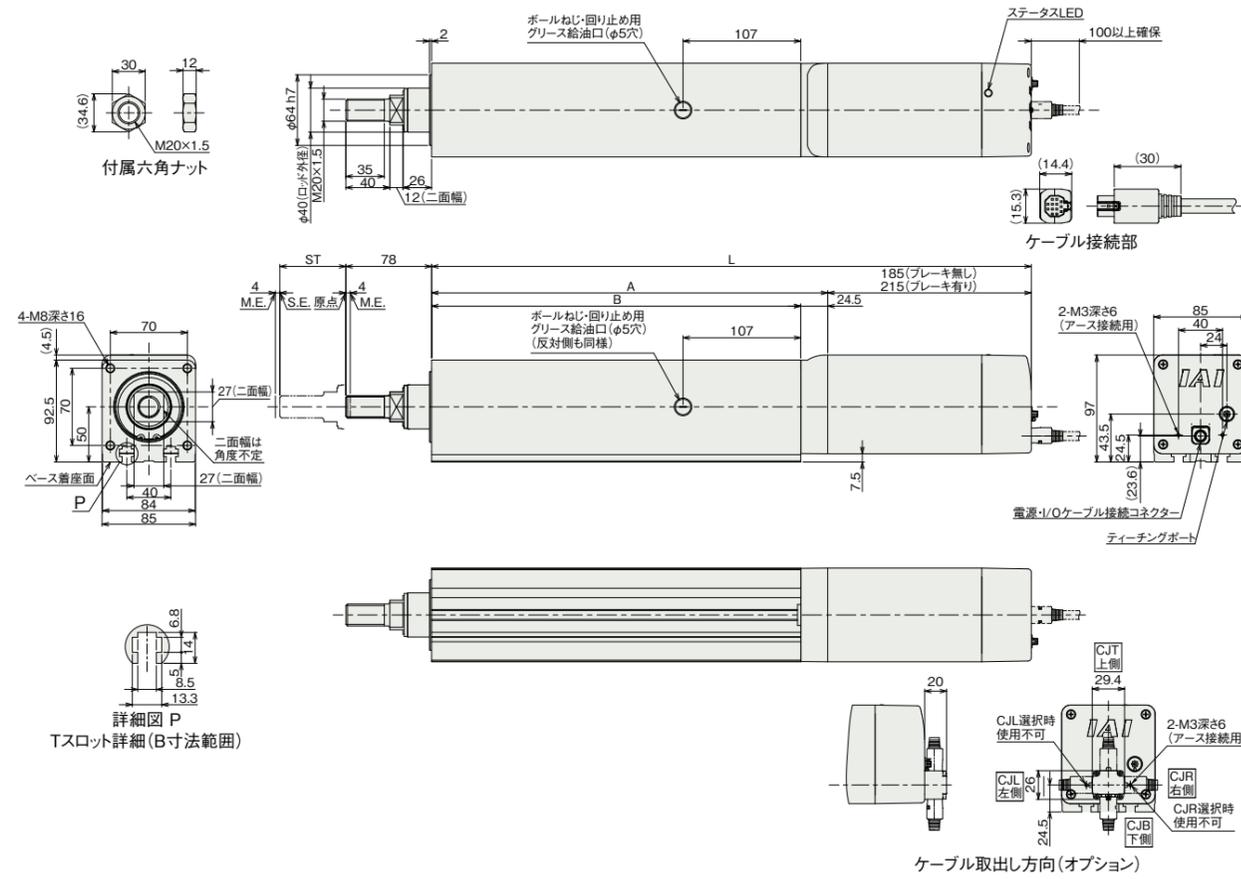
■ストローク別質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------|-----|-----|-----|------|------|------|
| 質量 (kg) | 7.8 | 8.6 | 9.5 | 10.3 | 11.1 | 11.9 |
| ブレーキ無し | 8.4 | 9.2 | 10 | 10.9 | 11.7 | 12.5 |
| ブレーキ有り | | | | | | |

■RCP6S-RA8C

(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。

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

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 445 | 495 | 545 | 595 | 645 | 695 |
| ブレーキ無し | 475 | 525 | 575 | 625 | 675 | 725 |
| ブレーキ有り | 260 | 310 | 360 | 410 | 460 | 510 |
| A | 235.5 | 285.5 | 335.5 | 385.5 | 435.5 | 485.5 |
| B | | | | | | |

■ストローク別質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------|-----|-----|------|------|------|------|
| 質量 (kg) | 8.1 | 9 | 9.8 | 10.6 | 11.4 | 12.3 |
| ブレーキ無し | 8.7 | 9.5 | 10.4 | 11.2 | 12 | 12.8 |
| ブレーキ有り | | | | | | |

■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-PCF/PGF | | 4 | 単相AC 100~230V | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 30000 | - | 8-259 |
| PCON-CFB/CGFB | | 1 | DC24V | ● | ● | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 512 (ネットワーク仕様は768) | - | 8-153 | |
| RCON | | 16 (ML3,SSNECMは8) | | - | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 128 (ML3,SSNECMはポジションデータなし) | - | 8-47 | |
| RSEL | | 8 | | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 36000 | - | 8-49 | |

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17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、8-139ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

