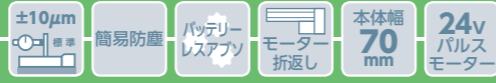


RCP6-SA7R

RCP6S-SA7R



■型式項目

シリーズ	SA7R	WA	56P	リード	ストローク	選定コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 56P パルスモーター 56 サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MCON 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

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	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	2-611	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	2-612	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	2-614	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	2-614	-
原点逆仕様	NM	2-614	-
スライダー部ローラー仕様	SR	2-615	-
スライダースペーサー(注2)	SS	2-615	-
ダブルスライダー仕様(注3)	W	2-617	-

(注1) 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。
(注2) ダブルスライダー仕様の際は選択できません。
(注3) 選択できないリードがあります。(1-191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-SA7R		RCP6S-SA7R
		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)	-	-	-

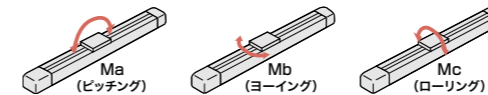
POINT
選定上の注意

- 「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。
- 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) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-286ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-199ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長は1-16ページの図をご確認ください。

メインスペック

項目	内容	項目				
		24	16	8	4	
水平	リード	ボールねじリード(mm)				
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	840	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.1
最高加減速度(G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	8	16	25
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2	5	10	15	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		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)	139	209	418	836	
	押付け時最高速度(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)	3	8	16	25	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 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)	加加速度(G)									
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	37	37	22	16	14	3	3	3			
200	37	37	22	16	14	3	3	3			
420	37	30	18	16	14	3	3	3			
640	37	18	15	10	9	3	3	3			
860		12	10	3	2			3	2.5		
1080		2								0.5	

リード16

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)									
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	46	46	35	28	27	8	8	8			
140	46	46	35	28	27	8	8	8			
280	46	46	35	25	21	8	8	8			
420	46	30	20	15	10	6	5	4.5			
560	35	20	13	10	6	5	4	3			
700	20	13	6	3	2	3	2	1.5			
840		4	1								

リード8

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)									
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	51	51	45	40	40	16	16	16			
70	51	51	45	40	40	16	16	16			
140	51	51	40	38	35	16	16	16			
210	51	45	35	30	24	11	10	9.5			
280	51	35	25	20	15	9	8	7			
350	40	20	3	1		7	4	1			
420	30	2				4					

リード4

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)									
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	55	51	45	40	40	25	25	25			
35	55	51	45	40	40	25	25	25			
70	55	51	45	40	40	25	25	25			
105	55	51	45	40	35	22	20	19			
140	55	45	35	30	25	16	14	12			
175	55	30	16			11	7	5			
210	40					4					

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)		
		0.3	0.7	0.3
0	18	10	2	
200	18	10	2	
420	18	10	2	
640	10	2	1	
800	5	0.5	0.5	

リード16

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)		
		0.3	0.7	0.3
0	35	20	5	
140	35	20	5	
280	25	12	3	
420	15	6	1.5	
560	7	0.5	0.5	

リード8

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)		
		0.3	0.7	0.3
0	40	25	10	
70	40	25	10	
140	40	25	7	
210	25	14	4	
280	10	1	1.5	

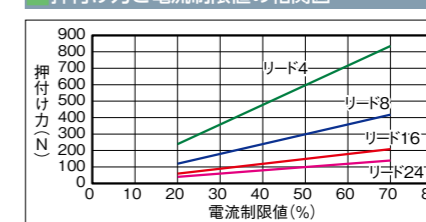
リード4

姿勢	速度 (mm/s)	加加速度(G)		
		0.3	0.7	0.3
0	40	30	15	
35	40	30	15	
70	40	30	15	
105	40	30	8	
140	15	6	2	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
		24	高出力有効	1080			
	高出力無効		800				760
16	高出力有効	840	830	720	635	560	500
	高出力無効	<700>	<700>	<700>			
8	高出力有効	420	410	355	315	275	245
	高出力無効		280			275	245
4	高出力有効	210	205	175	155	135	120
	高出力無効		140			135	120

押付け力と電流制限値の相関図



(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

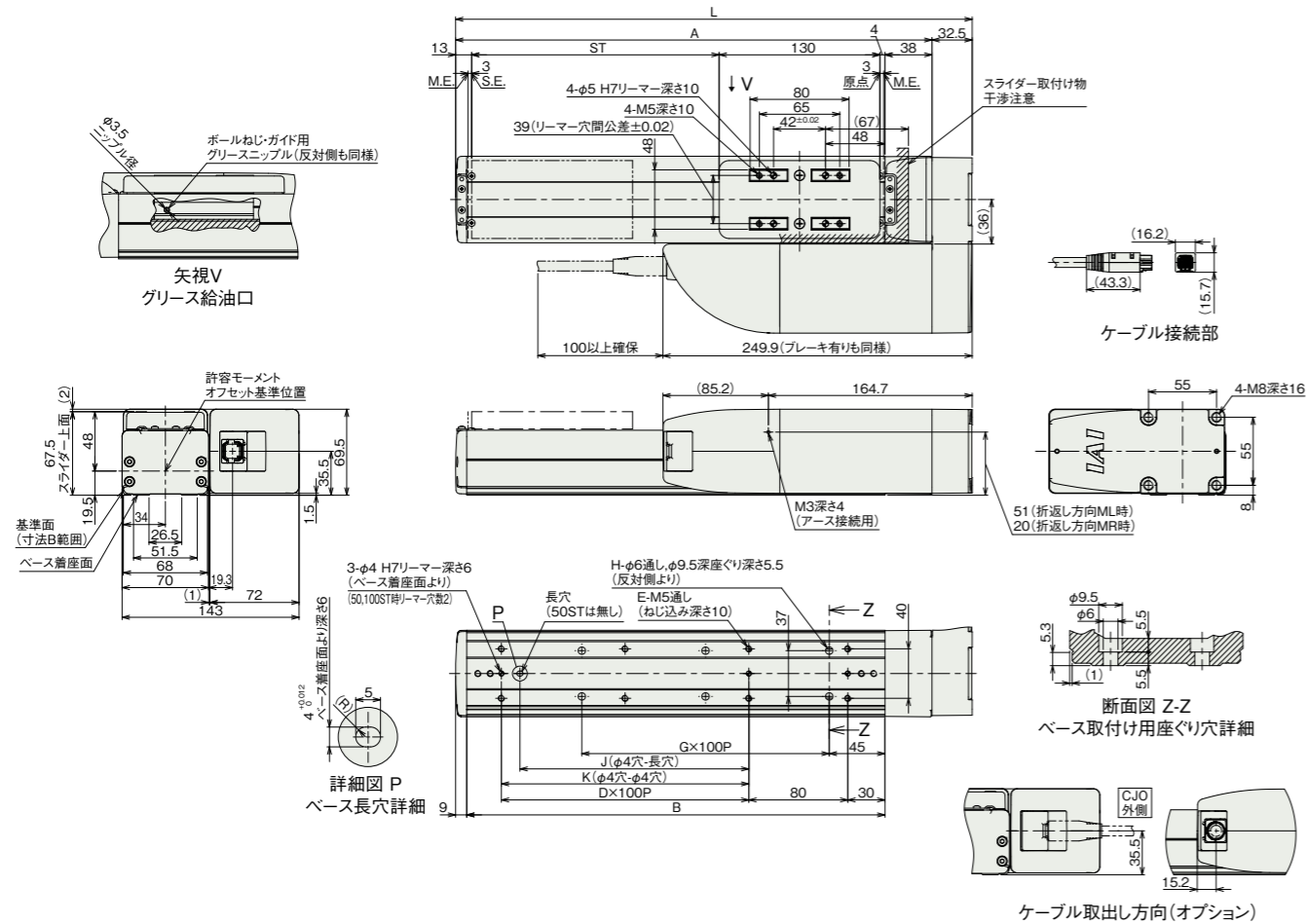
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-SA7R

(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。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

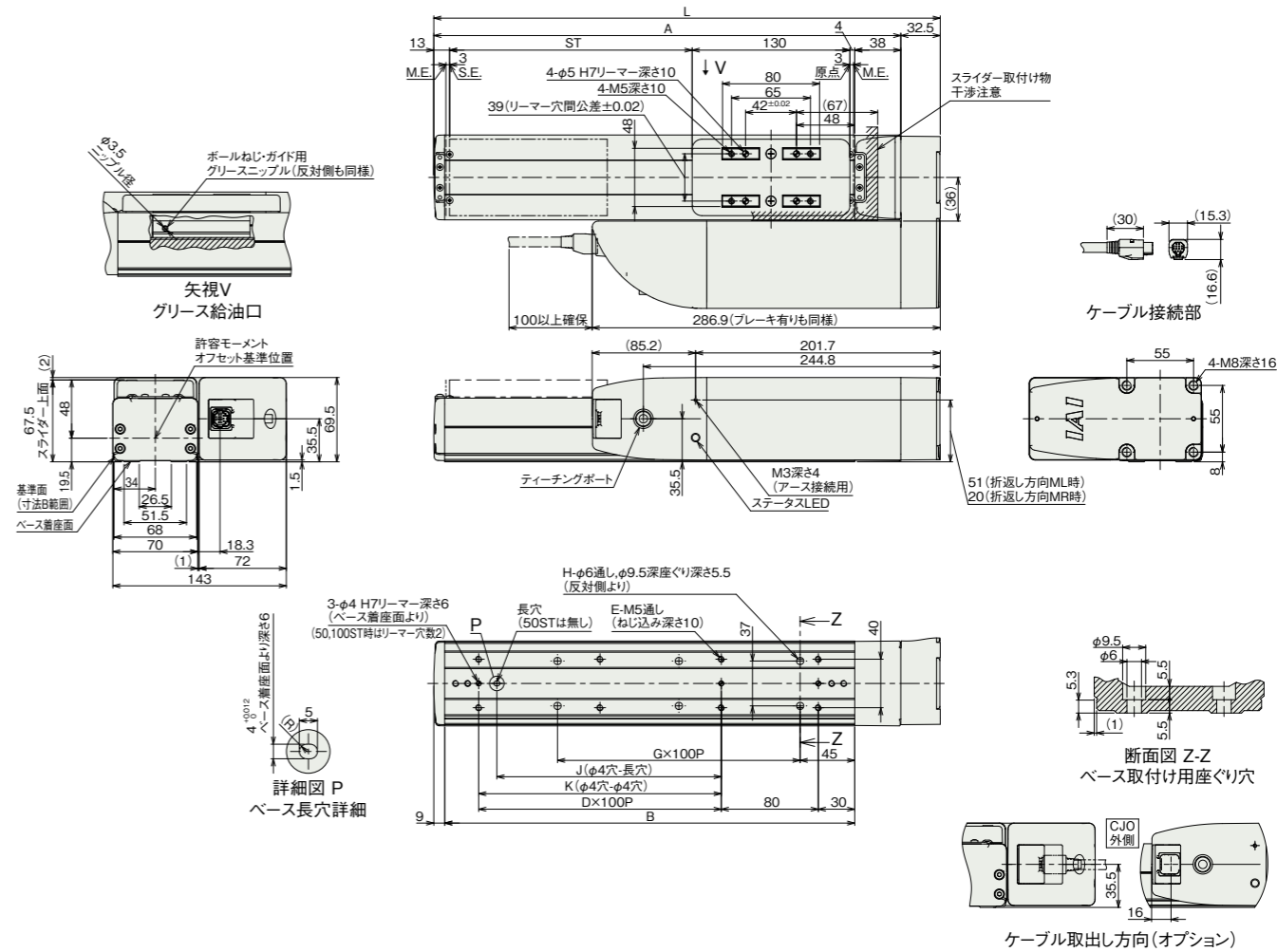
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6
	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7

■RCP6S-SA7R

(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。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7
	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6	7.8

■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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-117
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	7-153
RCON		16	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-25
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	7-27

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-17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、7-103ページをご確認ください。
(注) MCONはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能です。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。