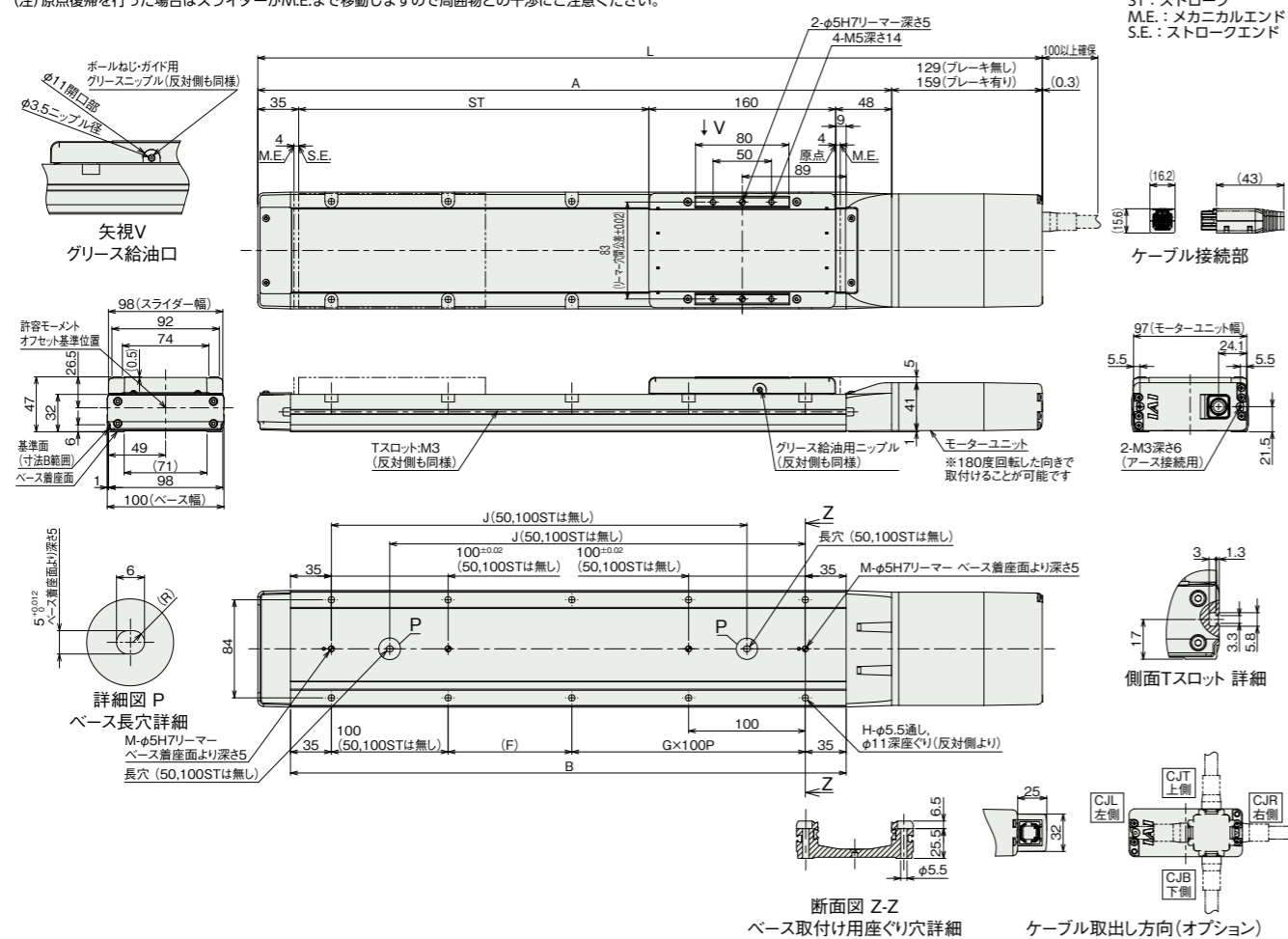


寸法図

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-WSA10C

(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

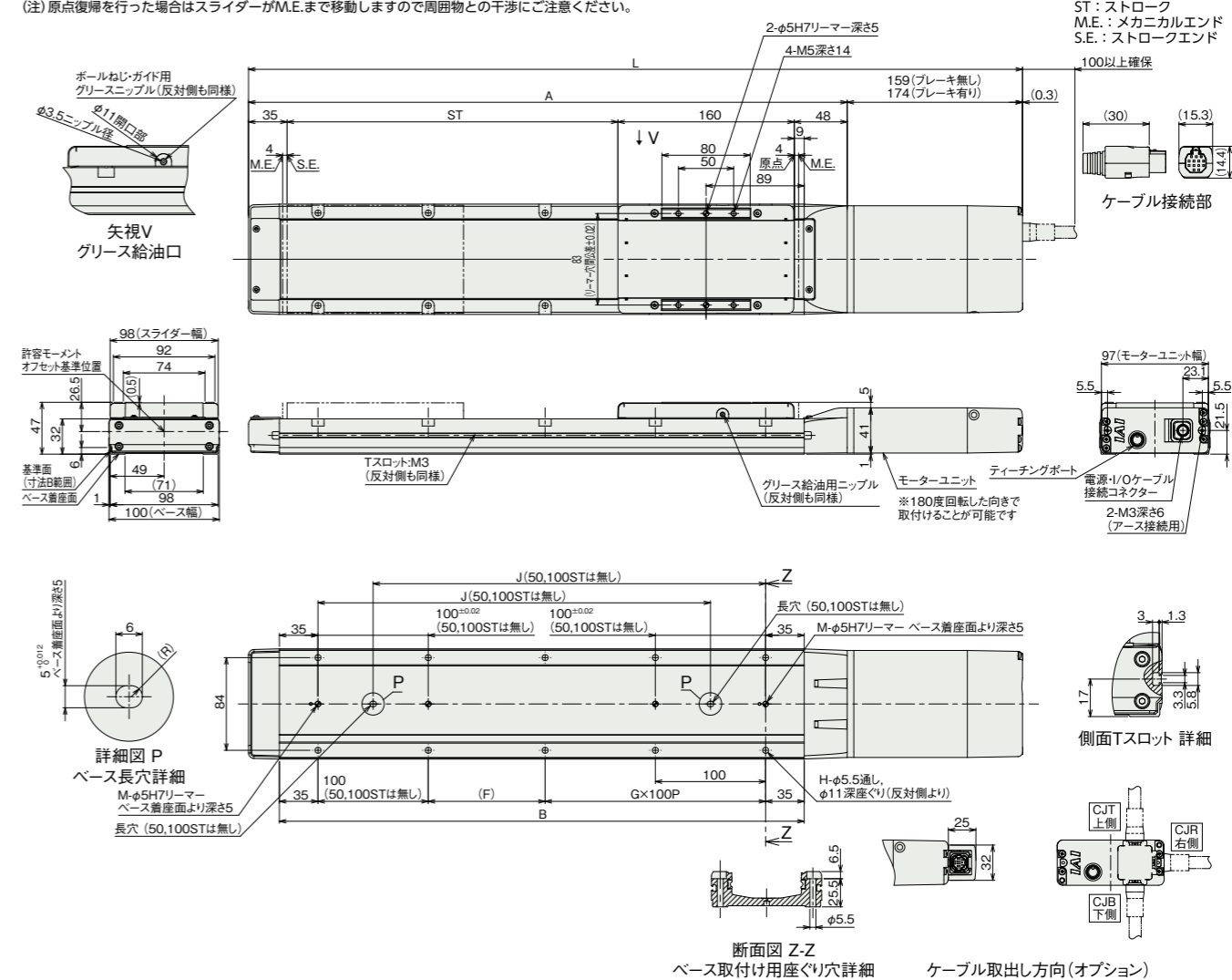
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	422	472	522	572	622	672	722	772	822
	ブレーキ有り	452	502	552	602	652	702	752	802	852
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■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)	ブレーキ無し	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	5.0
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.2

■RCP6S-WSA10C

(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	ブレーキ無し	452	502	552	602	652	702	752	802	852
	ブレーキ有り	467	517	567	617	667	717	767	817	867
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■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)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	5.1
	ブレーキ有り	3.1	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.3

■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	ポジションナー	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	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-	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、高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。