

RCP6-RA4R RCP6S-RA4R



■型式項目

シリーズ	RA4R	WA	35P	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	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

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 0-000 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 0-000 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	-	-	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
ブレーキ	B	4-557	-
ケーブル取だし方向変更 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フット金具	FT	4-562	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-566	-
モーター上折返し仕様 (注2)	MT	4-566	-
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	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (0-000 ページ)」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	12	25	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	10	22	35
		最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	5	10
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	2	5	10
		最高速度 (mm/s)	840	610	350	175
		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
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
	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				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	1	2.5	5	10	
	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)	200	200	200	200	
	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・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	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
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2) 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0-000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。

姿勢	速度 (mm/s)	水平						垂直													
		加速度 (G)						加速度 (G)													
0	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
140	5	5	4.5	3	2.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
280	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
420	5	5	4.5	3	2	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
560	5	5	4.5	2.5	2	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
700	4.5	3.5	2	1.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
840			2.5	1	0.5																

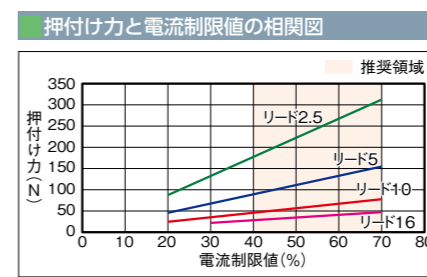
■高出力設定無効 (省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直		
		加速度 (G)			加速度 (G)		
0	5	3	0.7	0.3	10	8	2
140	5	3	0.7	0.3	10	8	2
280	5	3	0.7	0.3	10	8	2
420	4	2.5	0.5	0.3	9	7	2
560	3	1.5	0.5	0.3	7	5	1.5

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続		50~200 (50mmごと)
	コントローラ	50~200 (50mmごと)	
16	高出力有効	840	840
	高出力無効	560	560
10	高出力有効	610	610
	高出力無効	525	525
5	高出力有効	350	350
	高出力無効	260	260
2.5	高出力有効	175	175
	高出力無効	130	130

(単位:mm/s)



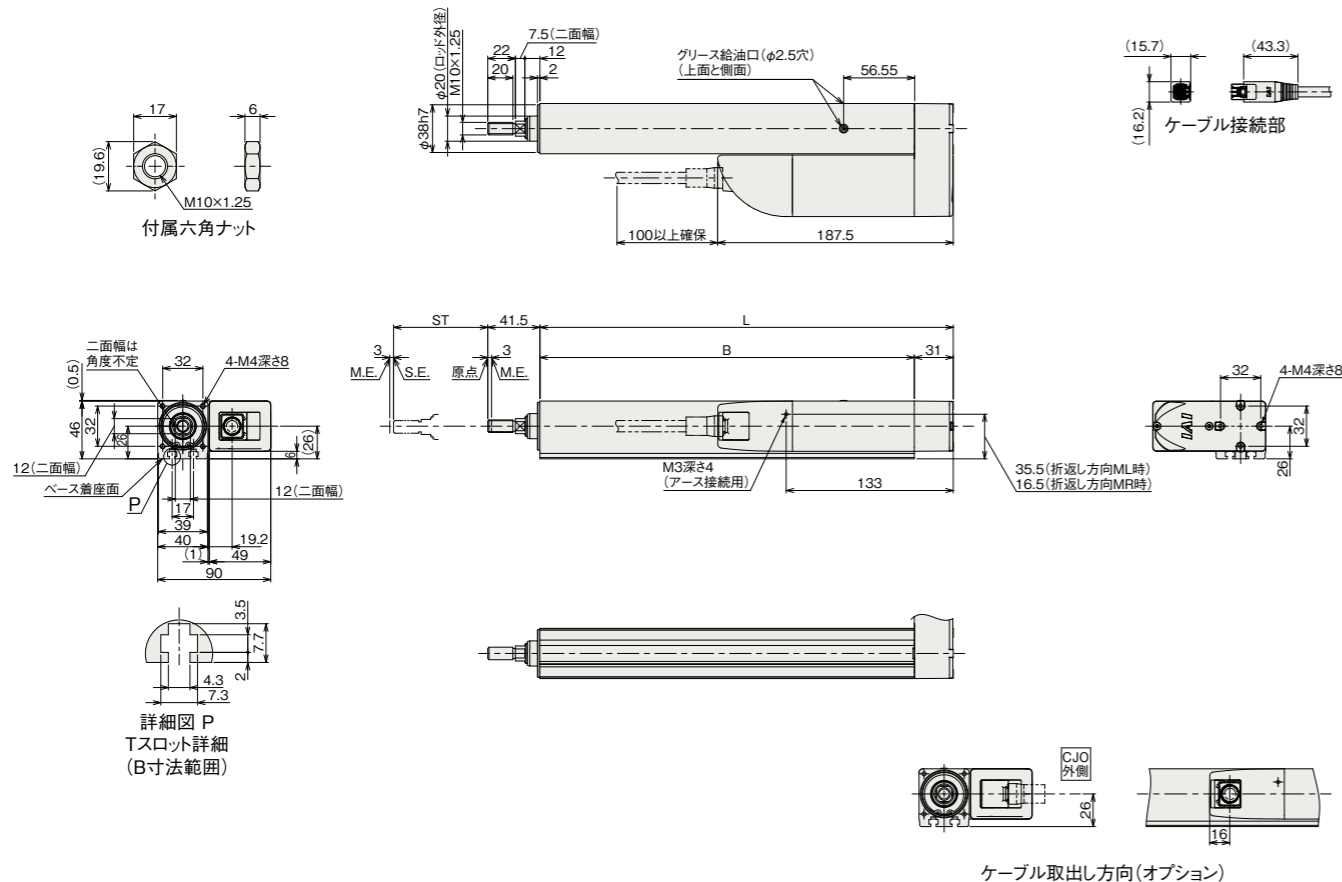
寸法図

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-RA4R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

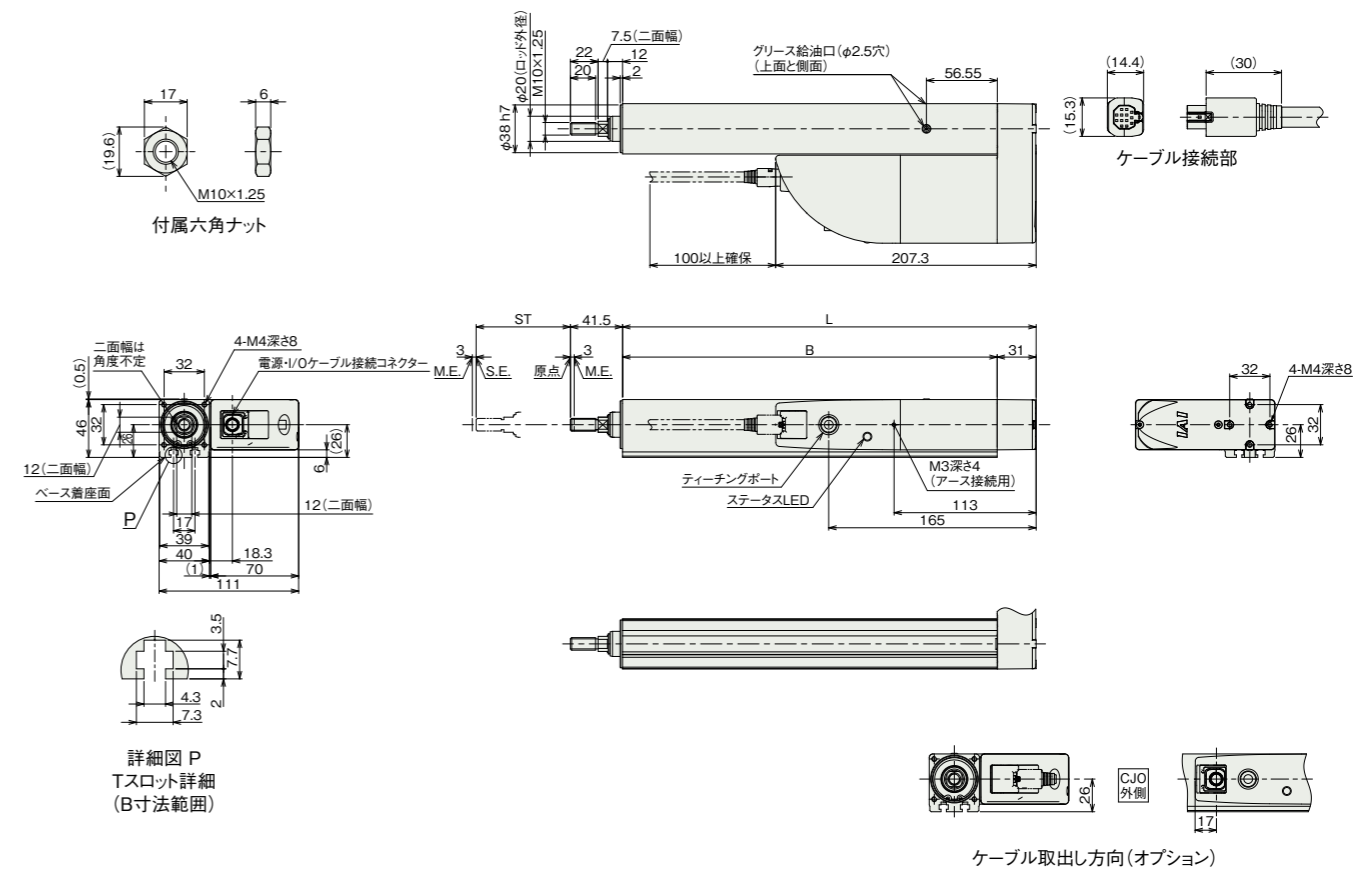
ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298

■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	1.5	1.7	1.9	2.1
ブレーキ有り	1.6	1.8	2	2.2

■RCP6S-RA4R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
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								その他							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	0-000		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	0-000		
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	0-000		
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	0-000		
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	0-000			

(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) 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)