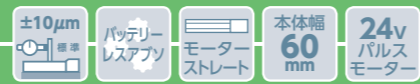


# RCP6-RA6C RCP6S-RA6C



■型式項目

シリーズ	RA6C	WA	42P	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	42P パルスモーター 42サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC 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



- 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) のリード 3/6 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1-280ページをご参照ください。
  - 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		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スロットナットバー	NTB	4-569	-

## メインスペック

項目	内容					
	20	12	6	3		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	6	25	40	60
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	6	25	40	40
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	1	4	10	20
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度 (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)	1.5	4	10	20	
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)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-RA6C			RCP6S-RA6C
		P3	P5	SE	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)	-	-	-	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 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	リード20									リード12									リード6									リード3									
	水平			垂直			水平			垂直			水平			垂直			水平			垂直			水平			垂直									
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)											
0	6	6	6	6	5	5	1.5	1.5	1.5	0	25	25	18	16	12	4	4	4	0	40	40	35	30	25	10	10	10	0	60	60	50	45	40	20	20	20	
160	6	6	6	5	5	5	1.5	1.5	1.5	100	25	25	18	16	12	4	4	4	50	40	40	35	30	25	10	10	10	75	60	60	50	45	40	20	20	20	
320	6	6	6	5	3	3	1.5	1.5	1.5	200	25	25	18	16	10	4	4	4	100	40	40	35	30	25	10	10	10	150	60	60	50	45	40	20	20	20	
480	6	6	6	5	3	3	1.5	1.5	1.5	300	25	25	18	12	8	4	4	4	150	40	40	35	25	25	10	10	10	100	60	60	50	45	40	20	20	20	
640	6	4	3	2			1.5	1.5	1.5	400	20	20	14	10	6	4	4	4	200	40	40	30	25	20	10	10	10	125	60	60	50	40	30	18	14	10	
800	4	3					1	1	1	500	15	15	8	6	4	4	3.5	3	250	40	40	27.5	22.5	18	10	9	8	150	60	50	40	30	25	14	10	6	
										600	10	6	3	2			3	2		300	40	35	25	20	14	6	6	6	175	60	40	35	25	20	12	6	5
										700	6	2					2	1		350	40	30	14	12	10	5	5	5	200	60	35	30	20	14	8	5	4.5
																				400	30	18	10	6	5	4	3	3	225	40	16	16	10	6	5	5	4
																				450	25	8	3				2	2	1								

■高出力設定無効 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。

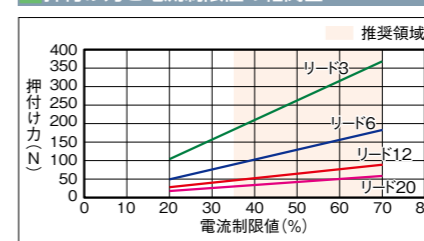
姿勢	リード20			リード12			リード6			リード3					
	加速度 (G)			加速度 (G)			加速度 (G)			加速度 (G)					
	速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3			
0	6	5	1	0	25	10	4	0	40	20	10	0	40	25	20
160	6	5	1	100	25	10	4	50	40	20	10	50	40	25	20
320	6	4	1	200	25	10	4	100	40	20	10	75	40	25	12
480	4	3	1	300	20	8	3	150	40	20	8	100	40	25	9
640	3	1	0.5	400	10	5	2	200	35	18	5	125	40	25	5
				500	5	2	1	250	10	6	3				

## ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	50~300 (50mm毎)
20	コントローラ	800
	高出力有効	640
12	コントローラ	700
	高出力有効	500
6	コントローラ	450
	高出力有効	250
3	コントローラ	225
	高出力有効	125

(単位:mm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



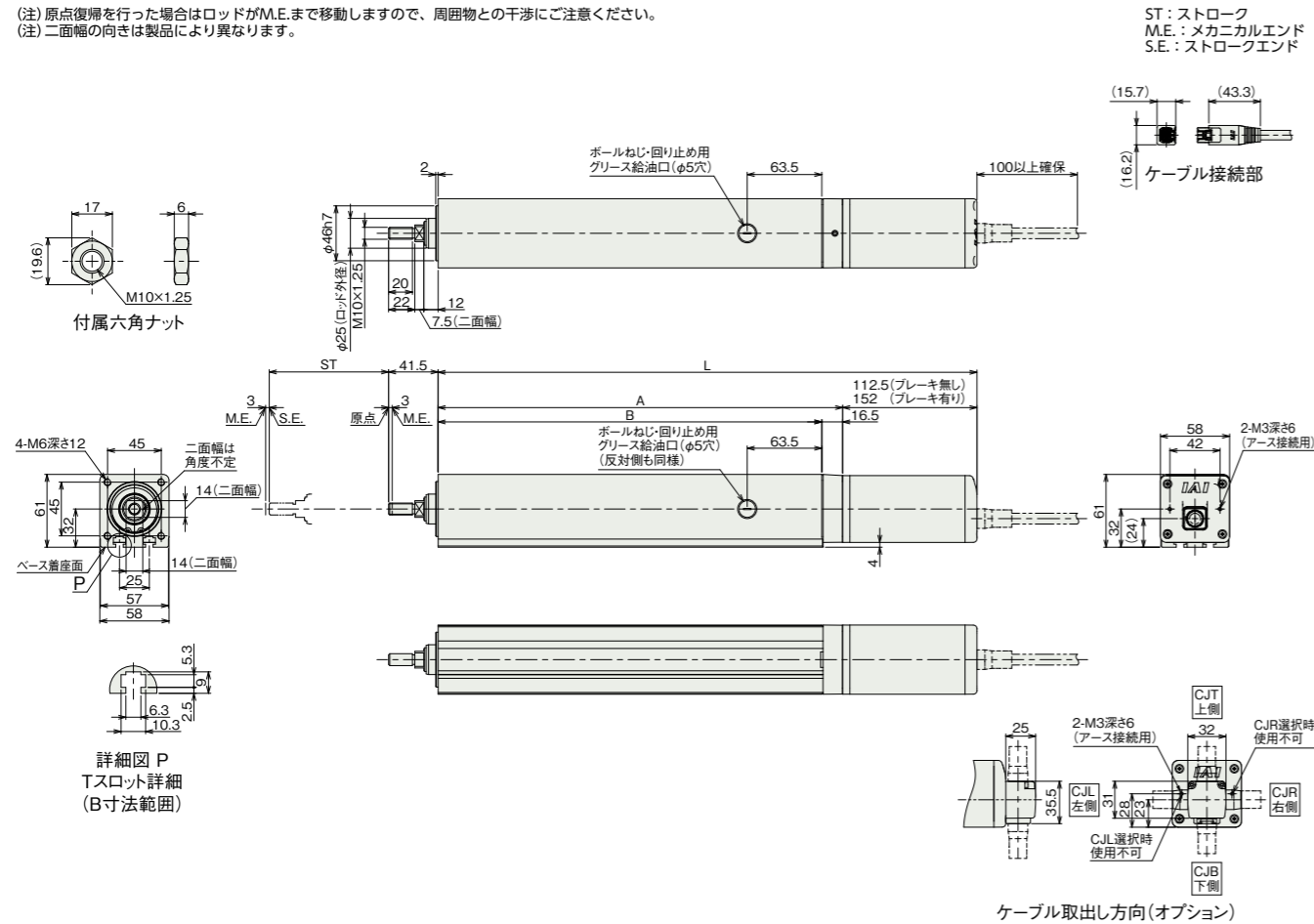
寸法図

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-RA6C

(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	ブレーキ無し	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
	ブレーキ有り	341	391	441	491	541	591
A	189	239	289	339	389	439	
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	

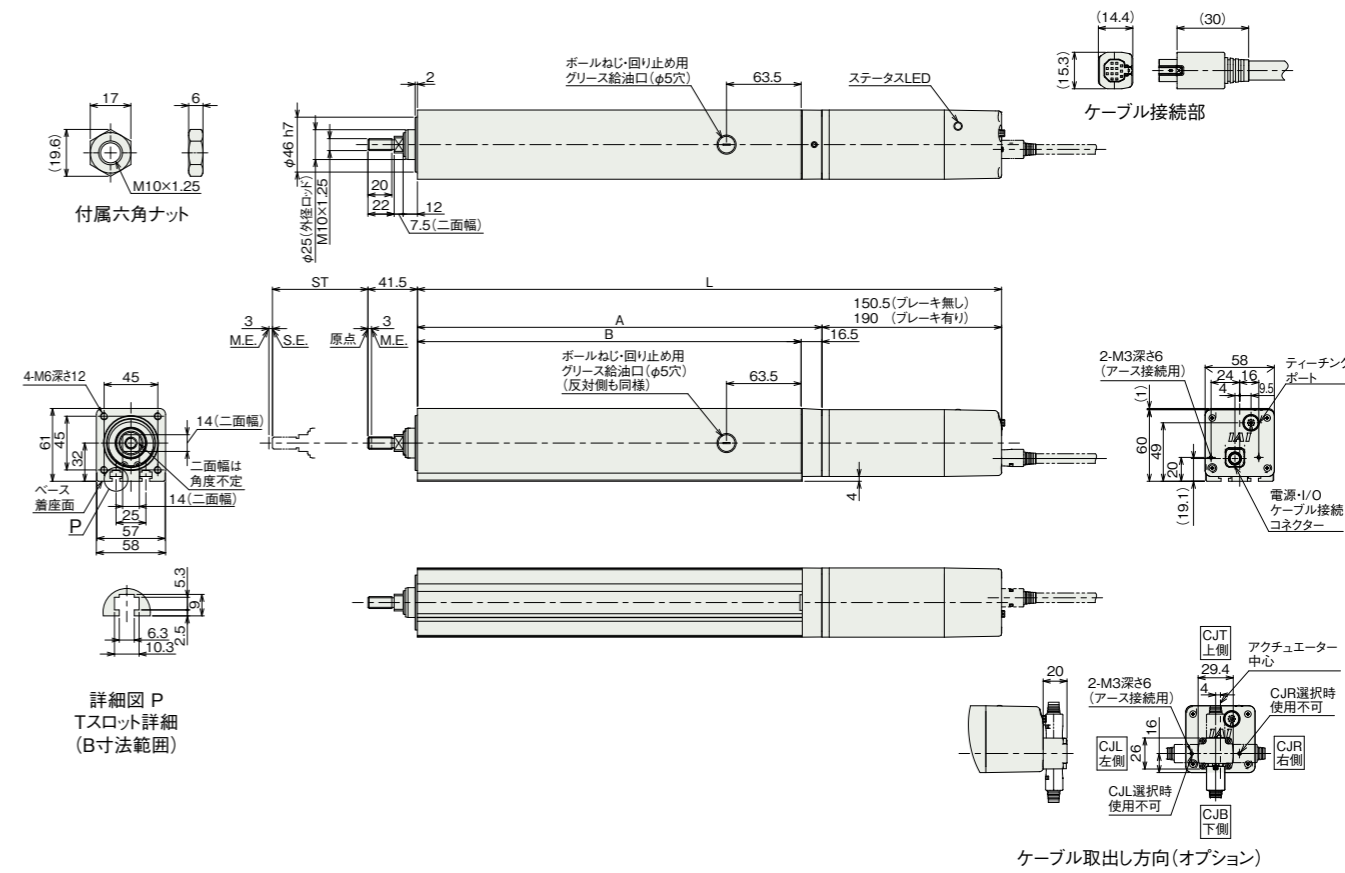
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
	ブレーキ有り	2.7	3.1	3.5	3.9	4.3	4.7

■RCP6S-RA6C

(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	ブレーキ無し	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5
	ブレーキ有り	379	429	479	529	579	629
A	189	239	289	339	389	439	
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.6	3	3.4	3.8	4.2	4.6
	ブレーキ有り	2.9	3.2	3.6	4	4.4	4.8

■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	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								ECM					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	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。