

# RCP6-RA8R RCP6S-RA8R



■型式項目

シリーズ	RA8R	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 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 300 50mm 300mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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。

- 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。
  - RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比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ページをご参照ください。
  - RCON/RSEL 接続時は、交換ケーブルが別途必要になります。詳細は0-000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 (外側)	CJO	4-557	-
フランジ (注1)	FL	4-559	-
フート金具	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づ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)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	400	200	100
		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	最大可搬質量 (kg)	5	40	70
		最高速度 (mm/s)	400	200	100
押付け	速度/加速度	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	
	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	5	40	70	
	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	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 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	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・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

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
300	30	30
350	14	14
400	6	6

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.2
0	5	5
300	5	5
330	3.5	3.5
360	2	2
400	0.5	0.5

### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0	0.2
0	60	60
160	60	60
170	40	40
180	25	25
190	15	15
200	12	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.2
0	40	40
80	40	40
90	34	34
100	28	28
110	23	23
120	18	18
130	15	15
140	12	12
150	10	10
160	8	8
170	6	6
180	4	4
190	3	3
200	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
100	75	75

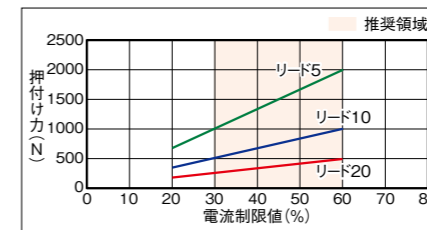
姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)	
	0	0.1
0	70	70
45	70	70
60	45	45
70	35	35
80	25	25
90	16	16
100	10	10

### ストロークと最高速度

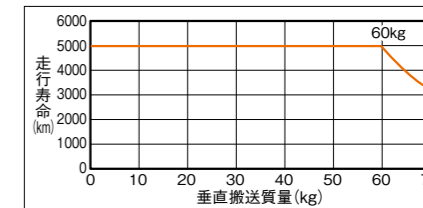
リード (mm)	50~300 (50mmごと)
20	400
10	200
5	100

(単位はmm/s)

### 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



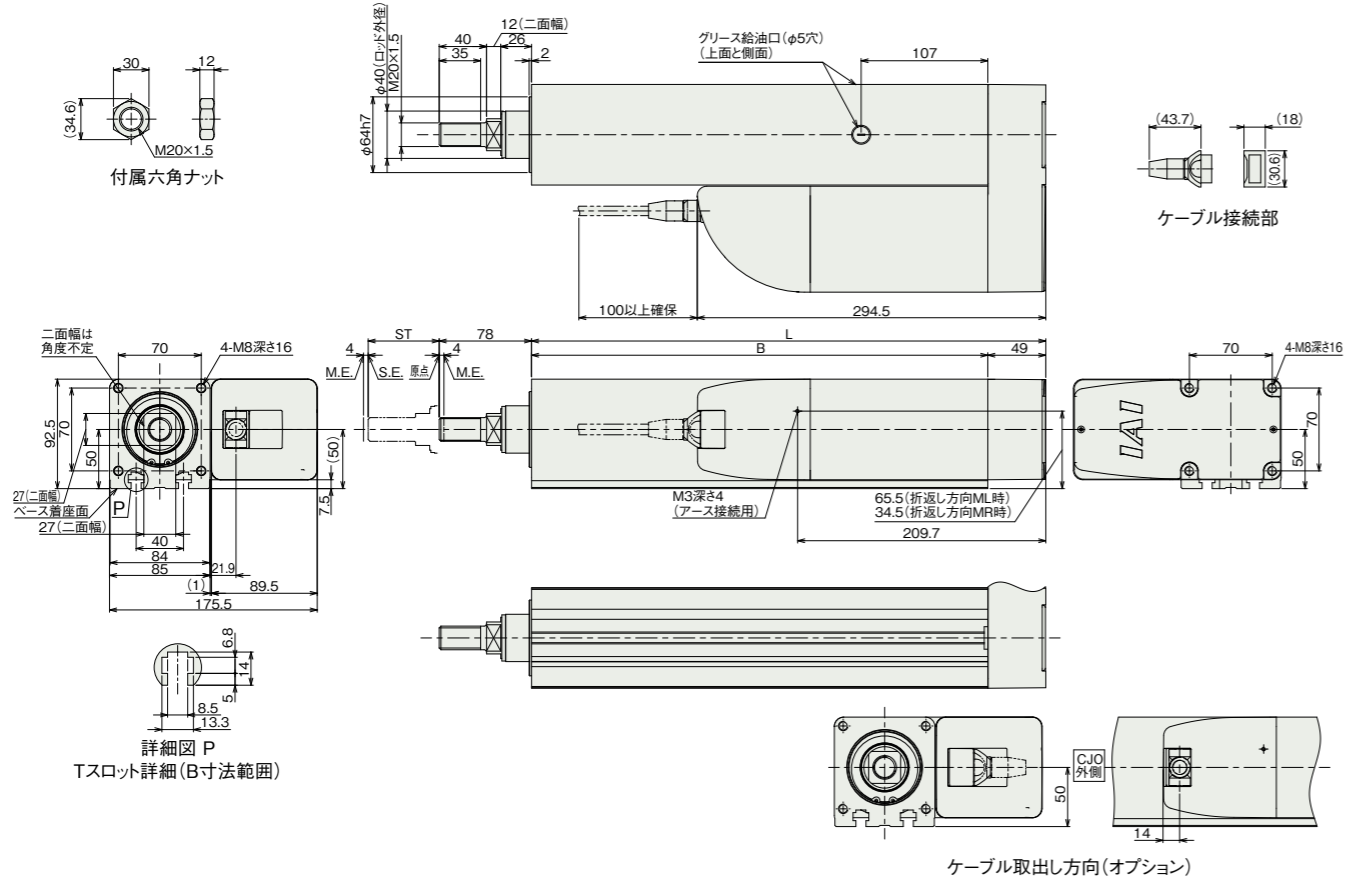
寸法図

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-RA8R

(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	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

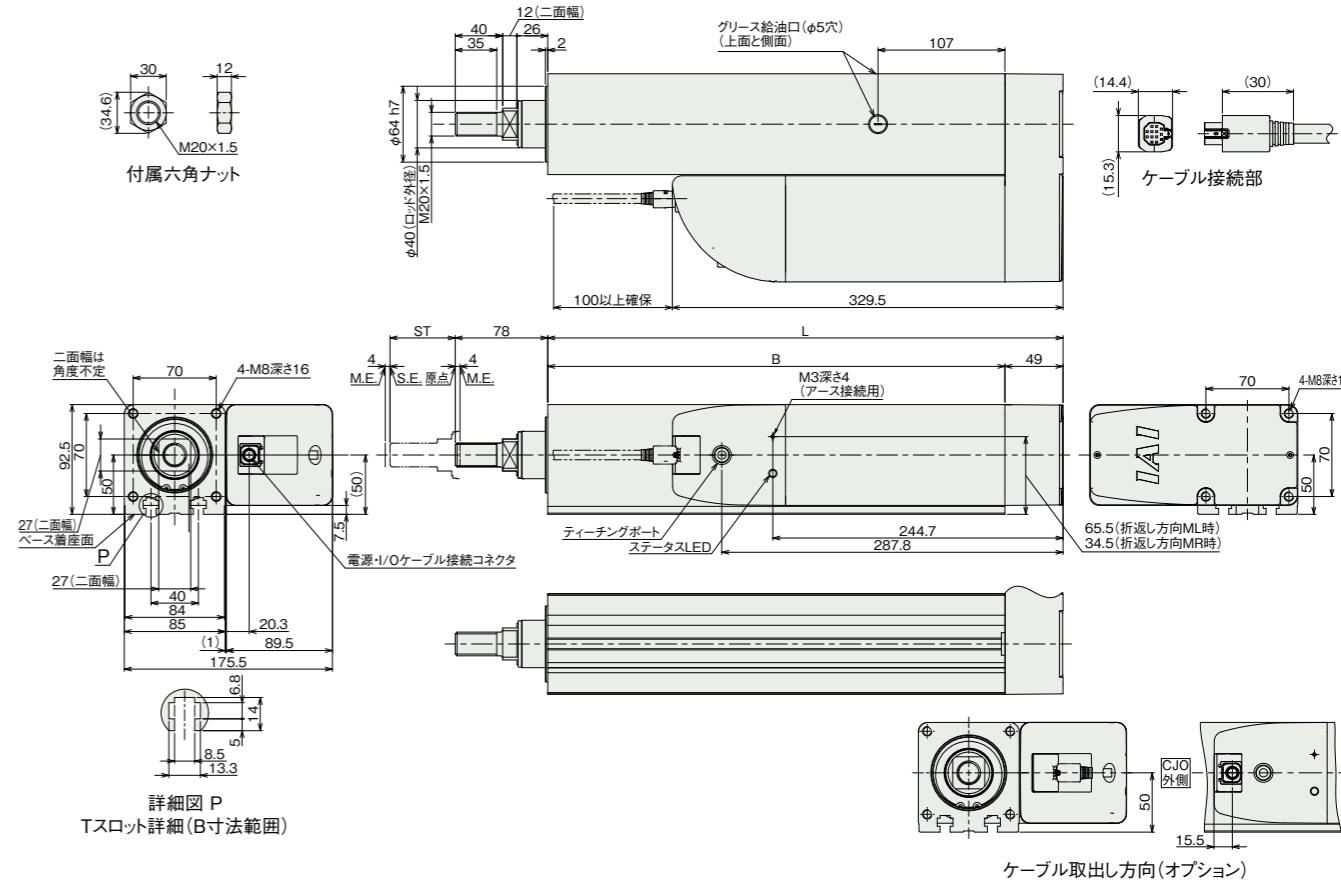
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	9	9.9	10.8	11.7	12.6	13.5
	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7

■RCP6S-RA8R

(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。

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	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	9.2	10.1	11	11.9	12.8	13.7
	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9

■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	-	0-000
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V (ML3,SSNECMは8)	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	0-000
RCON		16 (ML3,SSNECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSNECM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) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

