

# RCP6-RRA4C RCP6S-RRA4C



### 型式項目

シリーズ		RRA4C		WA		35P		リード		ストローク		適合コントローラ/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション		
RCP6 コントローラ別置	RCP6S コントローラ内蔵	タイプ	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	35P パルスモーター 35Pサイズ	16   16mm 10   10mm 5   5mm 2.5   2.5mm	60   60mm 410   410mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MSEL	RCP6S 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



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- POINT** 選定上の注意
- (1) 「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。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
- (3) 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。
- (4) 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
60	-	-	260	-	-
110	-	-	310	-	-
160	-	-	360	-	-
210	-	-	410	-	-

### 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(上側)	CJT	4-557	-
ケーブル取だし方向変更(右側)	CJR	4-557	-
ケーブル取だし方向変更(左側)	CJL	4-557	-
ケーブル取だし方向変更(下側)	CJB	4-557	-
フランジ	FL	4-559	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	4-558	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	4-566	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	4-567	-
原点逆仕様	NM	4-569	-

### メインスペック

項目	内容	項目	内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	7	18	28	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	700	350	175
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1.5	3	6	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	700	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
押付け	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	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	最小ストローク(mm)	60	60	60	60	
	最大ストローク(mm)	410	410	410	410	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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 速度 (mm/s)	水平						垂直										
	加速度(G)						加速度(G)										
0	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	0	18	17	15	14	13	3	3	3
140	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	85	18	17	15	14	13	3	3	3
280	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	175	18	17	15	14	12	3	3	3
420	7	7	6	5	3.5	1.5	1.5	1.5	260	18	17	13	13	12	3	3	3
560	6.5	6	5	3.5	1	1.5	1.5	1.5	350	18	17	13	13	10	2.5	2.5	2.5
700	5.5	5	4	2.5	1	1	1	1	435	18	17	13	11	9	2.5	2.5	2.5
840	4.5	3.5	3	2	1	1	1	1	525	18	15	10	8	7	2.5	2.5	2.5
980	2.5	2	1.5	1	0.75	0.5	0.5	0.5	610	9	7	5	4	2	2	2	2
1120									700	6	5	3	2	1.5	1	1	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。空欄は動作不可となります。

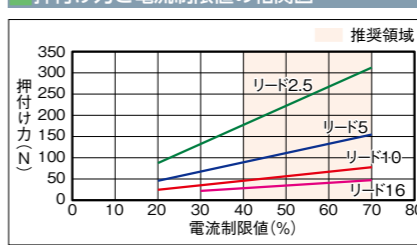
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直			
	加速度(G)			加速度(G)			
0	5	3	1	0	22	20	5
140	5	3	1	85	10	8	2
280	5	3	1	175	10	8	2
420	4	2.5	0.5	260	9	7	2
560	3	1.5	0.5	350	7	5	1.5
				435	6	3	1
				525	1		0.5

### ストロークと最高速度

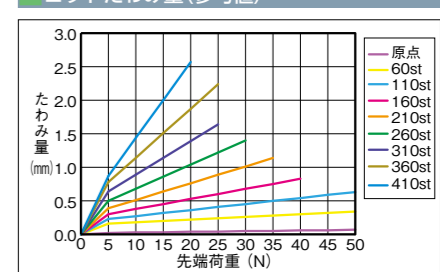
リード (mm)	接続 コントローラ		60~360 (50mm毎)	410 (mm)
	高出力有効	高出力無効		
16	高出力有効	-	1120	1080
	高出力無効	-	560	560
10	高出力有効	-	700	685
	高出力無効	-	525	525
5	高出力有効	-	350	340
	高出力無効	-	260	260
2.5	高出力有効	-	175	170
	高出力無効	-	130	130

(単位:mm/s)

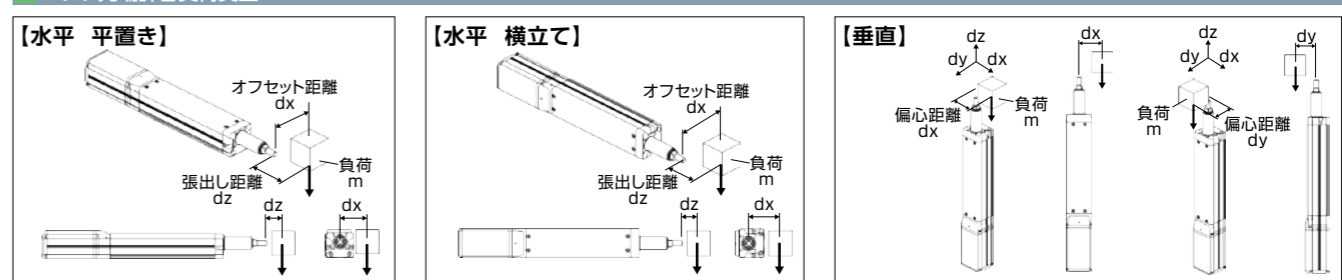
### 押付け力と電流制限値の相関図



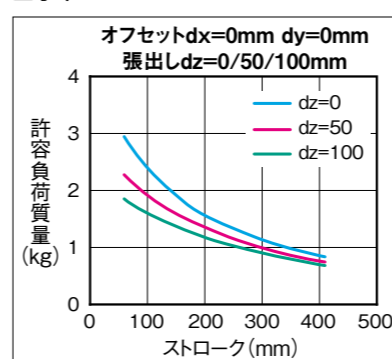
### ロッドたわみ量(参考値)



### ロッド先端許容負荷質量

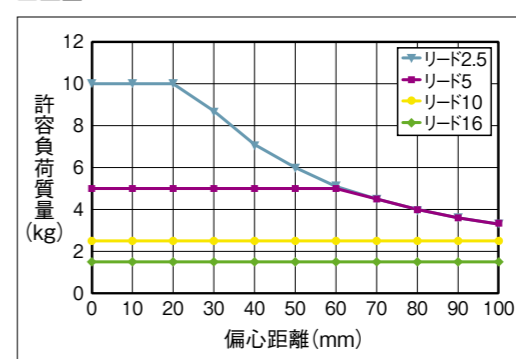


### ■水平



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度1G、速度500mm/s)

### ■垂直



許容負荷質量の算出の条件  
加減速によるモーメントを考慮した、  
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。  
(加速度0.5G、速度500mm/s)

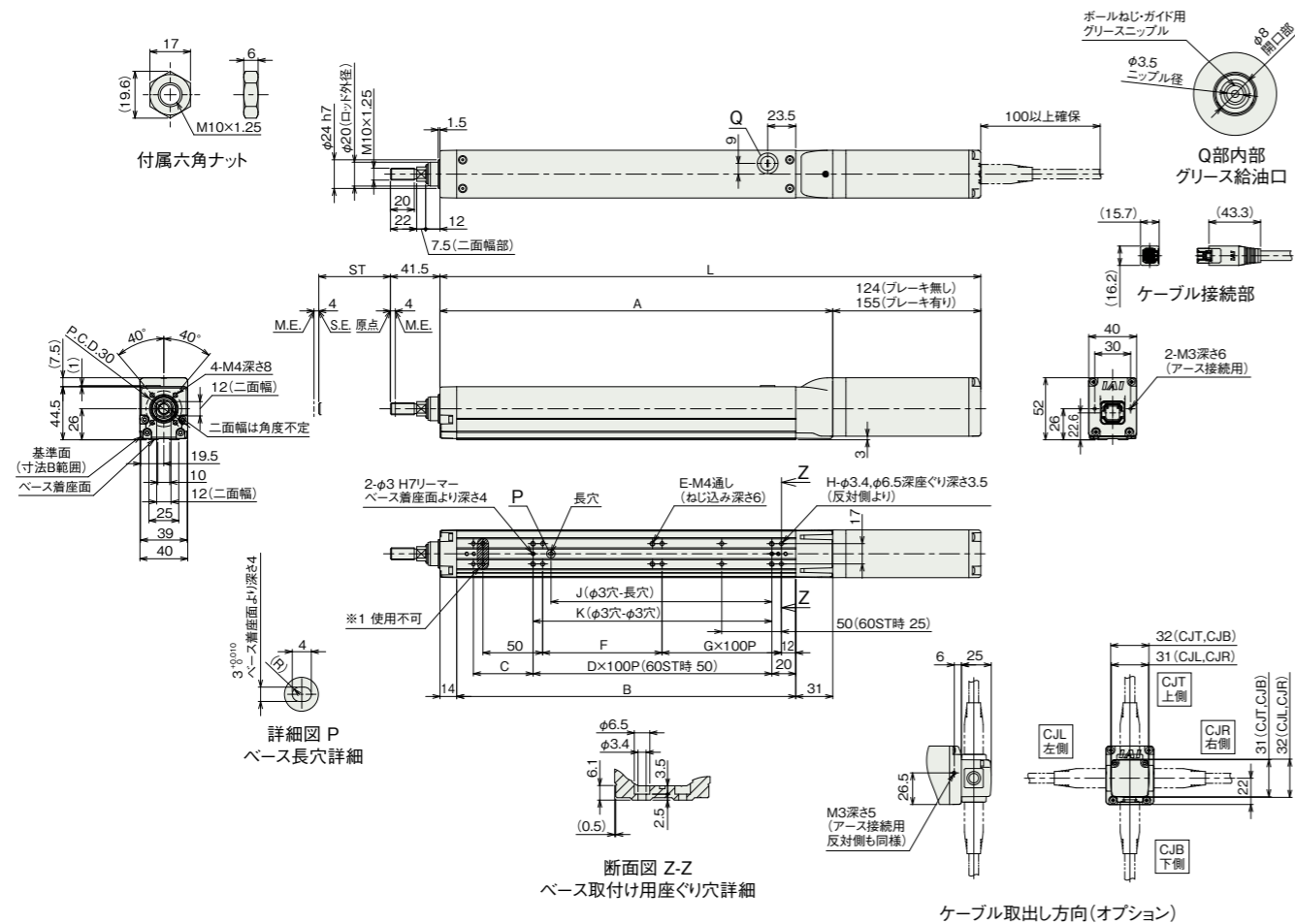
寸法図

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



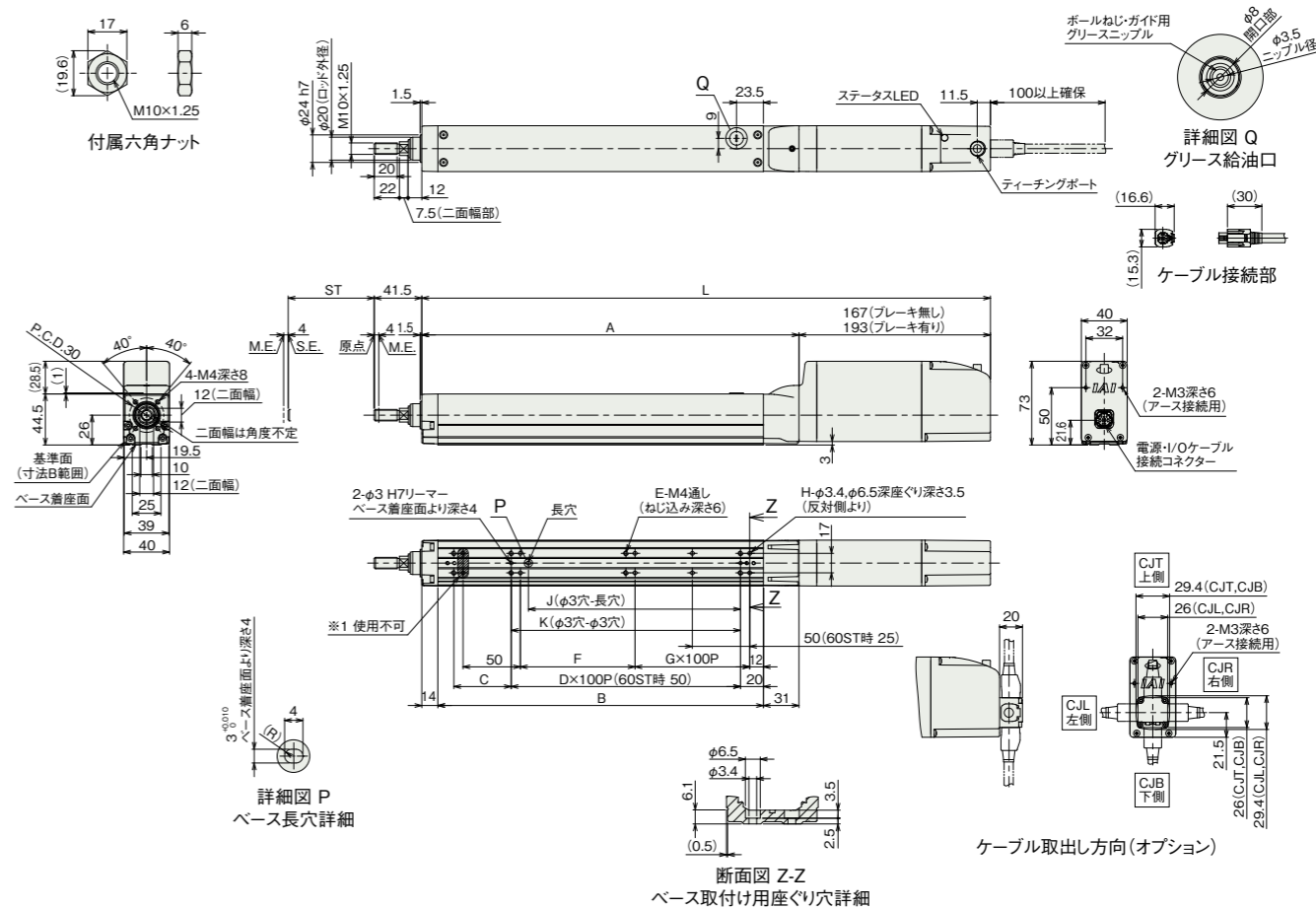
■RCP6-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
(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) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



■RCP6S-RRA4C

※1 ベース上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。  
(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) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

■ストローク別寸法

L	ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
	RCP6	プレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
RCP6S	プレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684	
	プレーキ無し	346	396	446	496	546	596	646	696	
	プレーキ有り	372	422	472	522	572	622	672	722	
A		179	229	279	329	379	429	479	529	
B		134	184	234	284	334	384	434	484	
C		50	50	100	50	100	50	100	50	
D		0	1	1	2	2	3	3	4	
E		6	6	6	8	8	10	10	12	
F		50	100	50	100	50	100	50	100	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	
H		6	6	8	8	10	10	12	12	
J		35	85	85	185	185	285	285	385	
K		50	100	100	200	200	300	300	400	
ロッド先端静的許容荷重(N)			63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
	RCP6	プレーキ無し	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1
RCP6S	プレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3	
	プレーキ無し	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	
	プレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5	

■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)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	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。