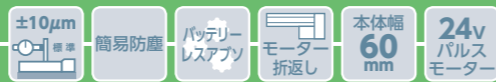


RCP6-SA6R RCP6S-SA6R



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	WA	バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42コサイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON MCON 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。

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	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	2-611	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	2-612	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	2-614	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	2-614	-
原点逆仕様	NM	2-614	-
スライダ部ローラー仕様	SR	2-615	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	2-617	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 選択できないリードがあります。(1-191ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-SA6R			RCP6S-SA6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	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)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-	-	-

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。
- 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 (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティーの制限が必要です。詳細は1-286ページをご確認ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-199ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長は1-16ページの図をご確認ください。

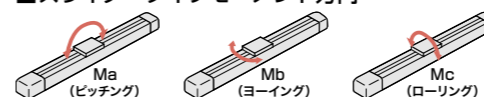
メインスペック

項目	内容	項目				
		20	12	6	3	
水平	リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.3	0.3
最高加減速度 (G)		1	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	1	2.5	6	14
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1120	800	450	225
		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
		最高加減速度 (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	
	押付け時最高速度 (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	2.5	6	14	
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)	800	800	800	800	
	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 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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 48N·m
	Mb: 69N·m
	Mc: 103N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 11N·m
	Mb: 16N·m
	Mc: 24N·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	IP20
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
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-180ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	15	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	8	6	5	1	1	1
800	10	10	6.5	4.5	3	1	1	1
960	8	5	3.5	2	1	1	1	1
1120	6	3	2	1.5	0.5	0.5	0.5	0.5
1280	1	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

リード12

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	28	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	28	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5
560	28	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5
680	20	15	9	5	3	2.5	2.5	2.5
800	15	9	5	2	1	2	1.5	1
900	5	3	1					

リード6

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3
0	32	32	26	24	20	6	6	6
40	32	32	26	24	20	6	6	6
100	32	32	26	24	20	6	6	6
160	32	32	26	24	20	6	6	6
220	32	32	26	24	20	6	6	6
280	32	32	26	24	15	6	6	5.5
340	32	32	20	18	12	6	5	4.5
400	32	20	12	11	8	4.5	3.5	3.5
450	26	12	6	5	3	3	2	2

リード3

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)						
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3
0	40	40	35	35	35	14	14	14
20	40	40	35	35	35	14	14	14
50	40	40	35	35	35	14	14	14
80	40	40	35	35	30	14	14	14
110	40	40	35	35	30	14	14	14
140	40	40	35	35	28	14	14	12
170	40	40	32	32	24	12	12	10
200	40	35	28	25	18	10	8	7
225	40	25	16	12	10	6	4	4

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
		0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75	0.75
160	8	5	0.75	0.75
320	8	5	0.75	0.75
480	8	4	0.75	0.75
640	6	3	0.75	0.75
800	4	1.5	0.75	0.75
960	2	0.5	0.5	0.5

リード12

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
		0.3	0.7	0.3
0	14	10	2	2
80	14	10	2	2
200	14	10	2	2
320	14	10	2	2
440	11	7	1.5	1.5
560	7	2.5	1	1
680	4	1	0.5	0.5

リード6

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
		0.3	0.7	0.3
0	20	14	5	5
40	20	14	5	5
100	20	14	5	5
160	20	14	5	5
220	16	14	4	4
280	13	7	2.5	2.5
340	10	1	1	1

リード3

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)		
		0.3	0.7	0.3
0	25	22	10	10
20	25	22	10	10
50	25	22	10	10
80	25	22	10	10
110	20	14	8	8
140	15	11	5	5
170	11	9	2	2

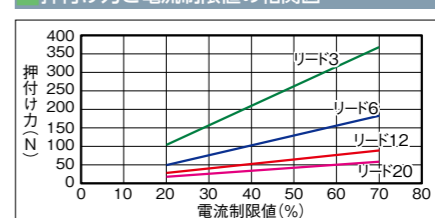
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1280 <1120>	1130 <1120>	970	840	735	650	575		
	高出力無効	960		840	735	650	575			
12	高出力有効	900 <800>	885 <800>	735	620	535	460	355	315	
	高出力無効	680		620	535	460	405	355	315	
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	340		305	265	230	200	175	155	
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	170		150	130	115	100	85	75	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

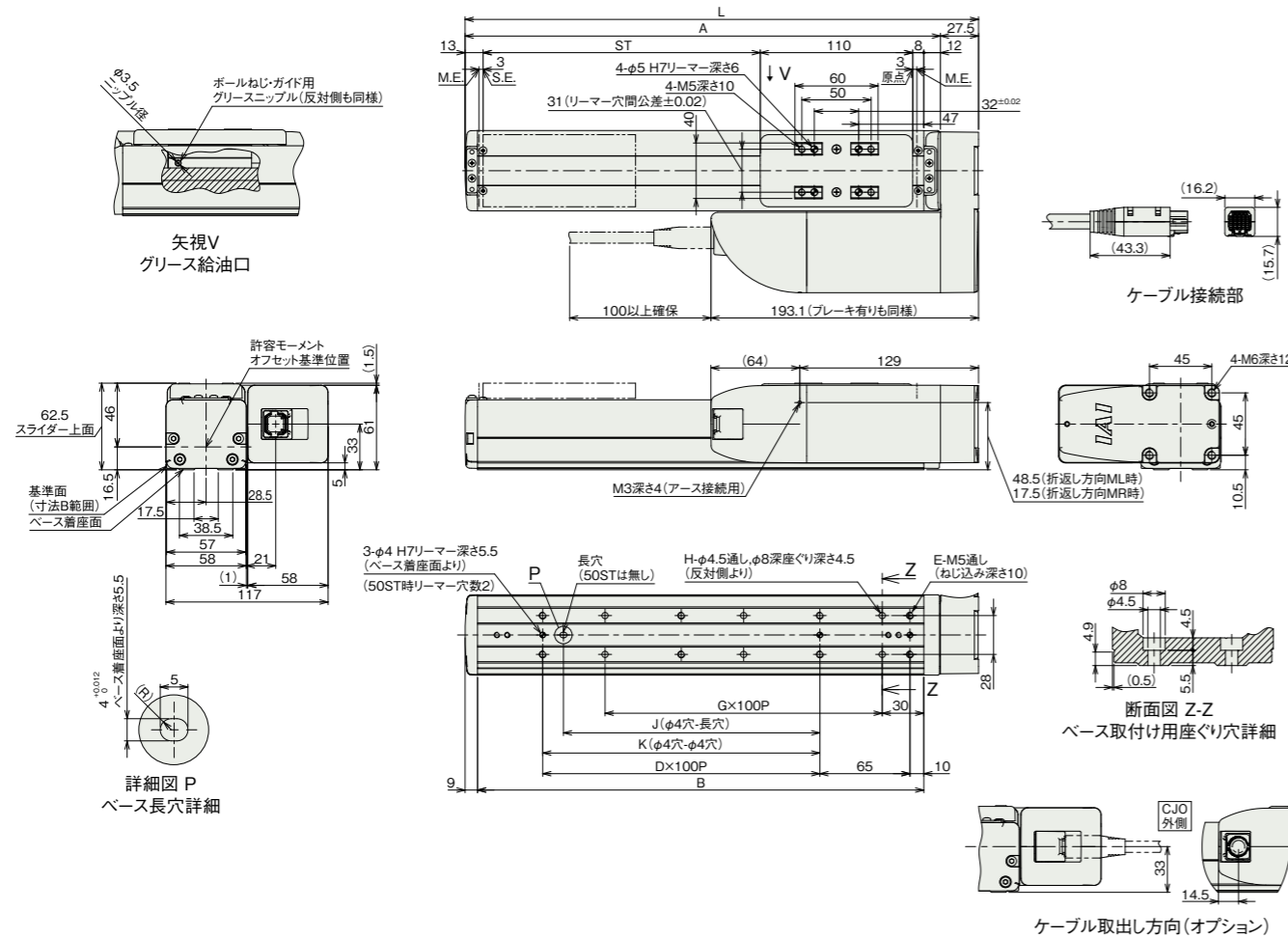
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-SA6R

(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。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

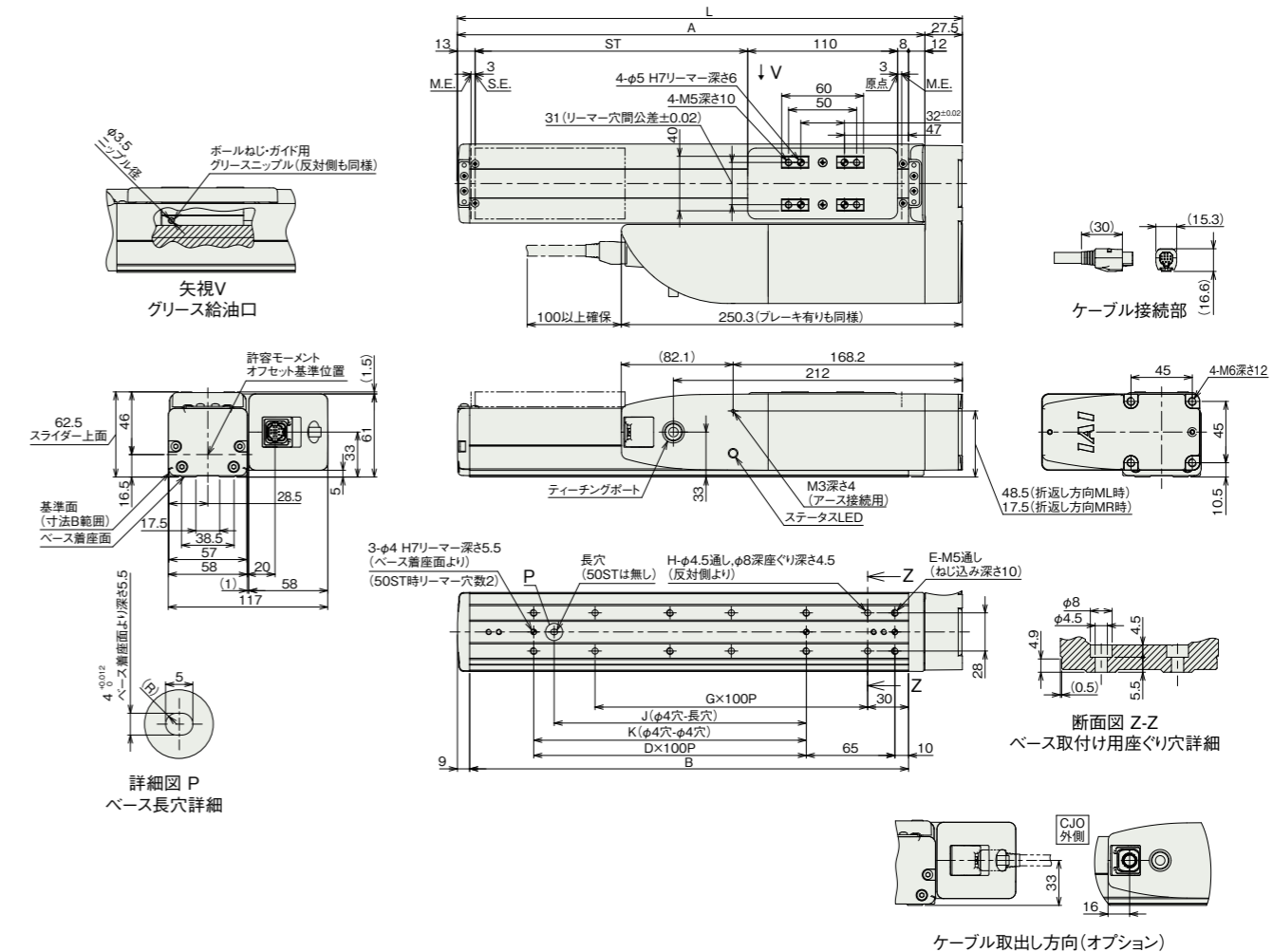
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
ブレーキ無し	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9
ブレーキ有り																

■RCP6S-SA6R

(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。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを外してからサイドカバーを取外してください。
(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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
ブレーキ無し	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1
ブレーキ有り																

■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確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	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	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	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。