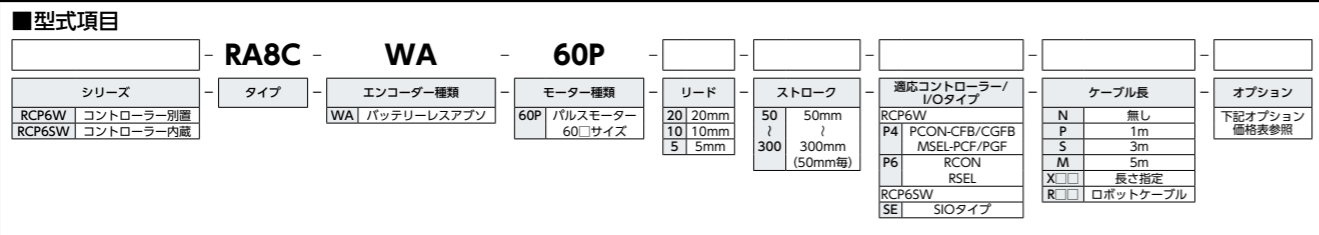


RCP6W-RA8C RCP6SW-RA8C



- 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「押付け力と電源制限値の相関図」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。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ 70%以下で運転してください。
 - 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。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - 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	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットパー	NTB	7-687	-

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)	20 10 5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 30 60 100
	最高速度 (mm/s)	350 200 100
水平	速度/加減速度	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
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 3 35 70
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 330 200 100
	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
押付け	押付け時最大推力 (N)	500 1000 2000
	押付け最高速度 (mm/s)	10 10 10
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)	3 35 70
ストローク	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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8C		RCP6SW-RA8C	
		P4	P6	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) ~ X18(18m)	-	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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 環境温度が5℃を超える場合 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	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30	0.2
300	30	0.2
350	14	0.2

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	3	0.2
300	3	0.2
330	1	0.2

リード10

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

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2	0.2
80	0.2	0.2
90	0.2	0.2
100	0.2	0.2
110	0.2	0.2
120	0.2	0.2
130	0.2	0.2
140	0.2	0.2
150	0.2	0.2
160	0.2	0.2
170	0.2	0.2
180	0.2	0.2
190	0.2	0.2
200	0.2	0.2

リード5

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	100	0.1
80	100	0.1
90	100	0.1
100	75	0.1

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	70	0.1
45	70	0.1
60	45	0.1
70	35	0.1
80	25	0.1
90	14	0.1
100	9	0.1

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 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	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30	0.2
300	30	0.2

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	3	0.2
300	3	0.2

リード10

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	60	0.2
160	60	0.2
170	40	0.2

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.2	0.2
80	0.2	0.2
90	0.2	0.2
100	0.2	0.2
110	0.2	0.2
120	0.2	0.2
130	0.2	0.2
140	0.2	0.2
150	0.2	0.2
160	0.2	0.2
170	0.2	0.2

リード5

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	100	0.1
80	100	0.1

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	70	0.1
45	70	0.1
60	35	0.1
70	25	0.1
80	9	0.1

ストロークと最高速度

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	350 < 330 >
10	200
5	100

(単位はmm/s)

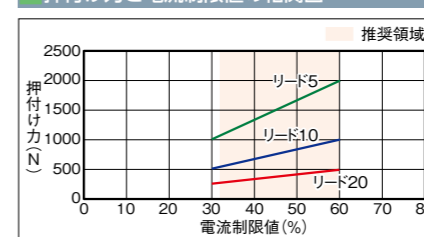
(注) < >内は垂直使用の場合です。

環境温度が5℃以下の場合

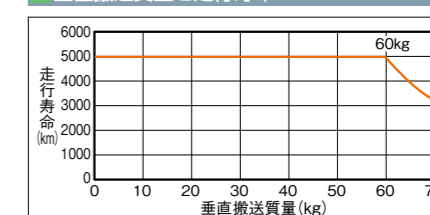
リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	300
10	170
5	80

(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

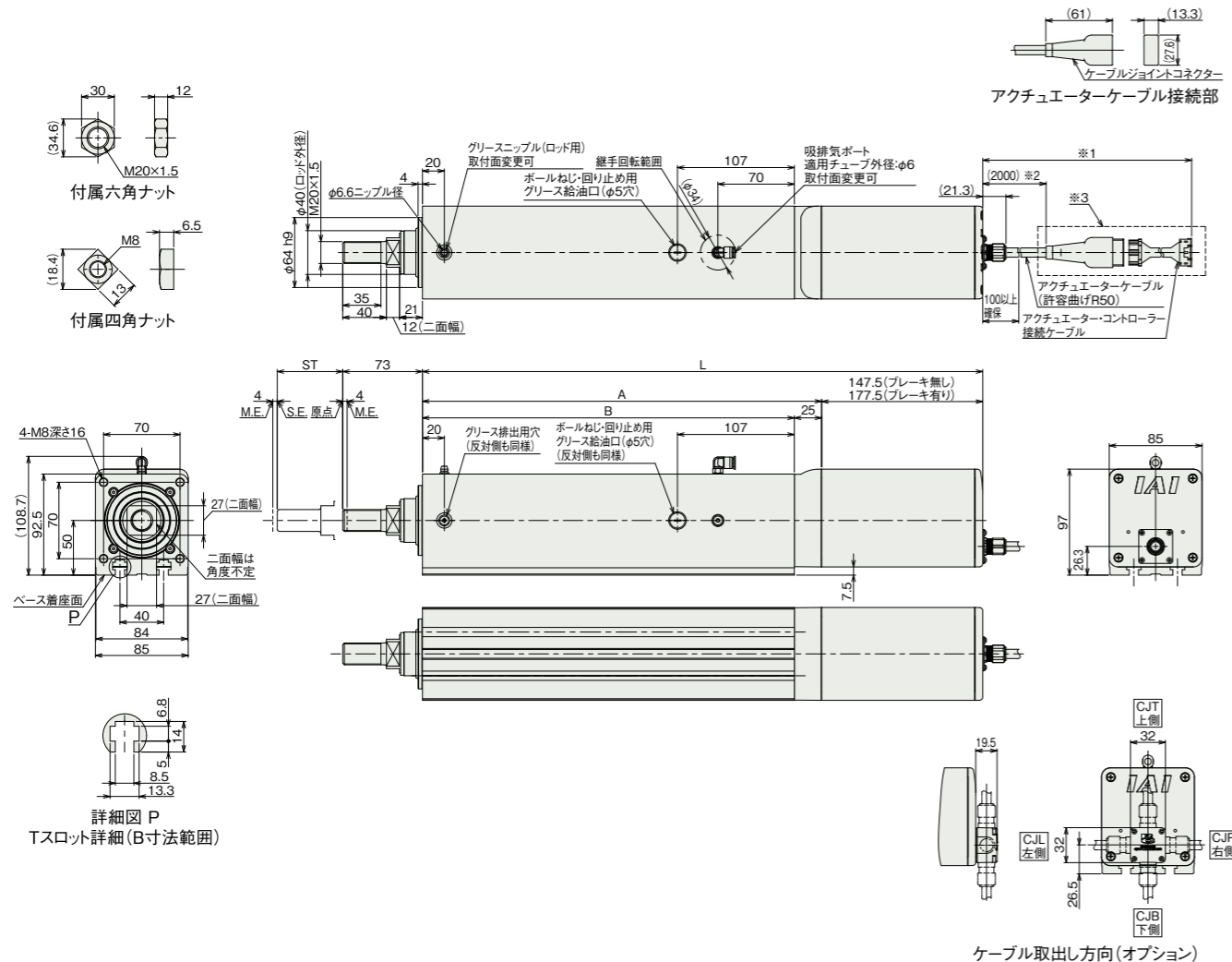
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6W-RA8C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
(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) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

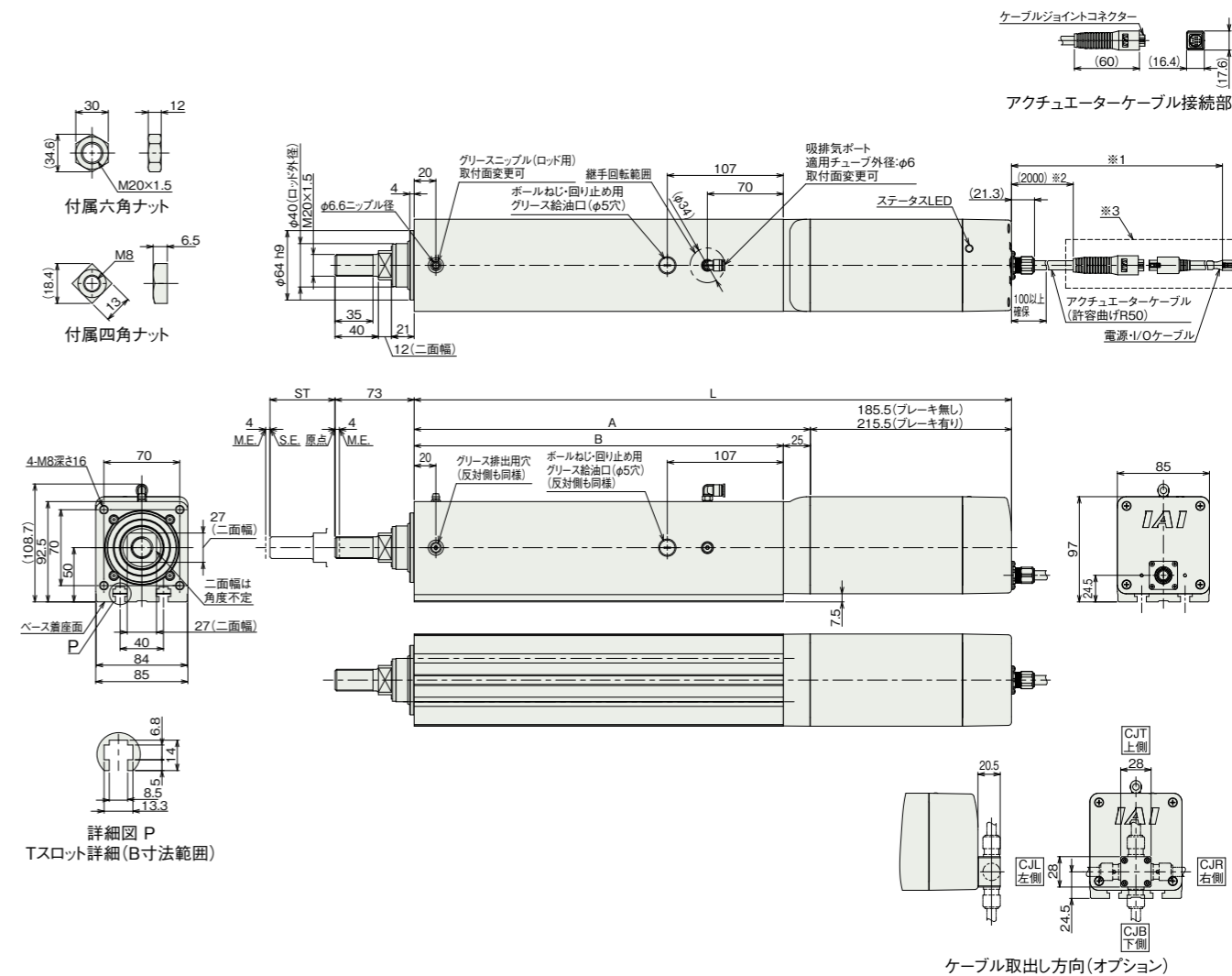
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■RCP6SW-RA8C

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
(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) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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	413	463	513	563	613
	ブレーキ有り	443	493	543	593	643
A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

■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	8	8.8	9.7	10.5	11.4
	ブレーキ有り	8.6	9.4	10.3	11.1	12

■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	451	501	551	601	651
	ブレーキ有り	481	531	581	631	681
A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

■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	8.3	9.1	10	10.8	11.7
	ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3

■適用コントローラー

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	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V (ML3,SSNECMは8)	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSNECM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。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

