

RCP6W-RRR4R

RCP6SW-RRR4R



■型式項目

シリーズ	RCP6W コントローラ別置	RCP6SW コントローラ内蔵
タイプ	WA	バッテリーレスアプソ
エンコーダ種類	35P	パルスモーター 35Pサイズ
リード	10 5 2.5	10mm 5mm 2.5mm
ストローク	50 100 150 200	50mm 100mm 150mm 200mm (50mm毎)
適応コントローラ/ I/Oタイプ	RCP6W P3 PCON MSEL	RCP6SW P5 RCON RSEL
ケーブル長	N P S M X R	無し 1m 3m 5m 長さ指定 ロボットケーブル
オプション	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。
 - 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。
 - 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。
 - 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	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

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(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター(離ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-685	-
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 10 5 2.5	
水平	可搬質量(注2) 最大可搬質量(kg) 最高速度(mm/s) 最低速度(mm/s)	11 23 40 525 350 175 13 7 4
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.5 1 1 1
	可搬質量 最大可搬質量(kg) 最高速度(mm/s) 最低速度(mm/s)	2 4 10 435 350 150 13 7 4
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 最高加減速度(G)	0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力(N) 押付け最高速度(mm/s)	77 155 310 20 20 20
	ブレーキ ブレーキ保持力(kgf)	無励磁作動電磁ブレーキ 2 4 10
ストローク	最小ストローク(mm) 最大ストローク(mm) ストロークピッチ(mm)	50 50 50 400 400 400 50 50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ8mm 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	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0度	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65(IEC60529/JIS0920)	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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 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。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1.5	1	1	1	
525									

リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■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10

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1.5	1	1	1	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	速度 (mm/s)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

ストロークと最高速度

リード (mm)	50~350 (50mm毎)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	170<150>

(単位はmm/s)

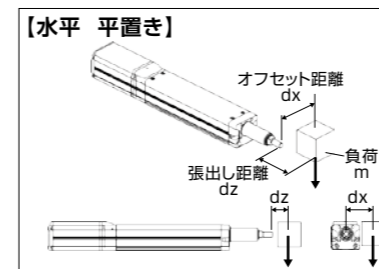
(注) < >内は垂直使用の場合です。

環境温度が5℃以下の場合

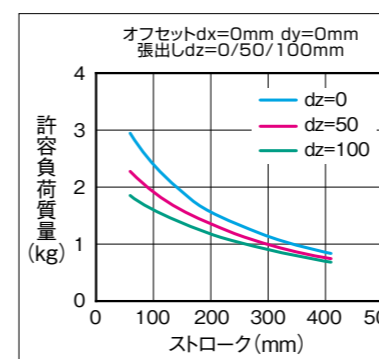
リード (mm)	50~400 (50mm毎)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

ロッド先端許容負荷質量

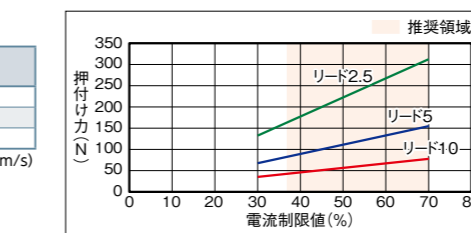


水平

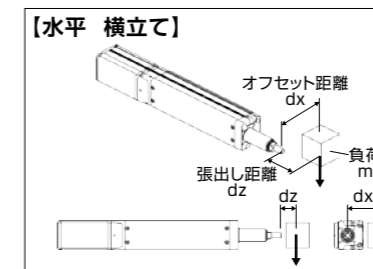
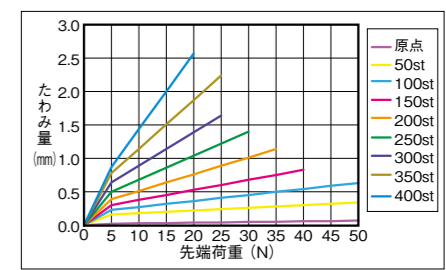


許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加減速1G、速度500mm/s)

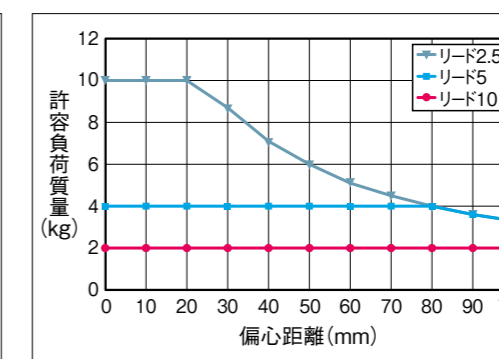
押付け力と電流制限値の相関図



ロッドたわみ量(参考値)



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。(加減速0.5G、速度500mm/s)

寸法図

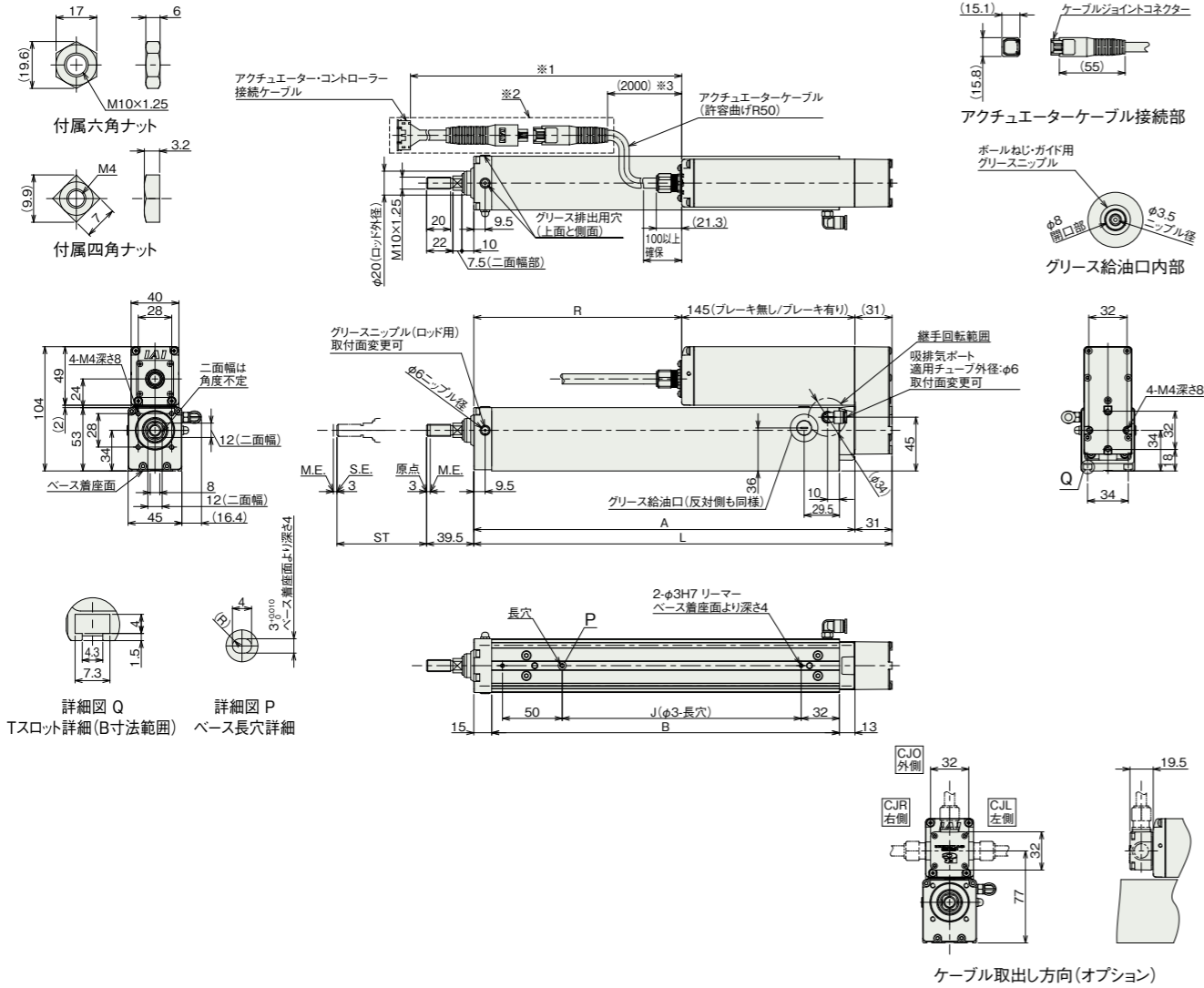
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6W-RR4R

- ※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 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。
- ※3 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。
- (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) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341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	350	400	
L	200	250	300	350	400	450	500	550	
A	169	219	269	319	369	419	469	519	
B	141	191	241	291	341	391	441	491	
J	50	100	150	200	250	300	350	400	
R	RCP6W	24	74	124	174	224	274	324	374
	RCP6SW	-12.5	37.5	87.5	137.5	187.5	237.5	287.5	337.5
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	

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面よりも前方に位置していることを示します。

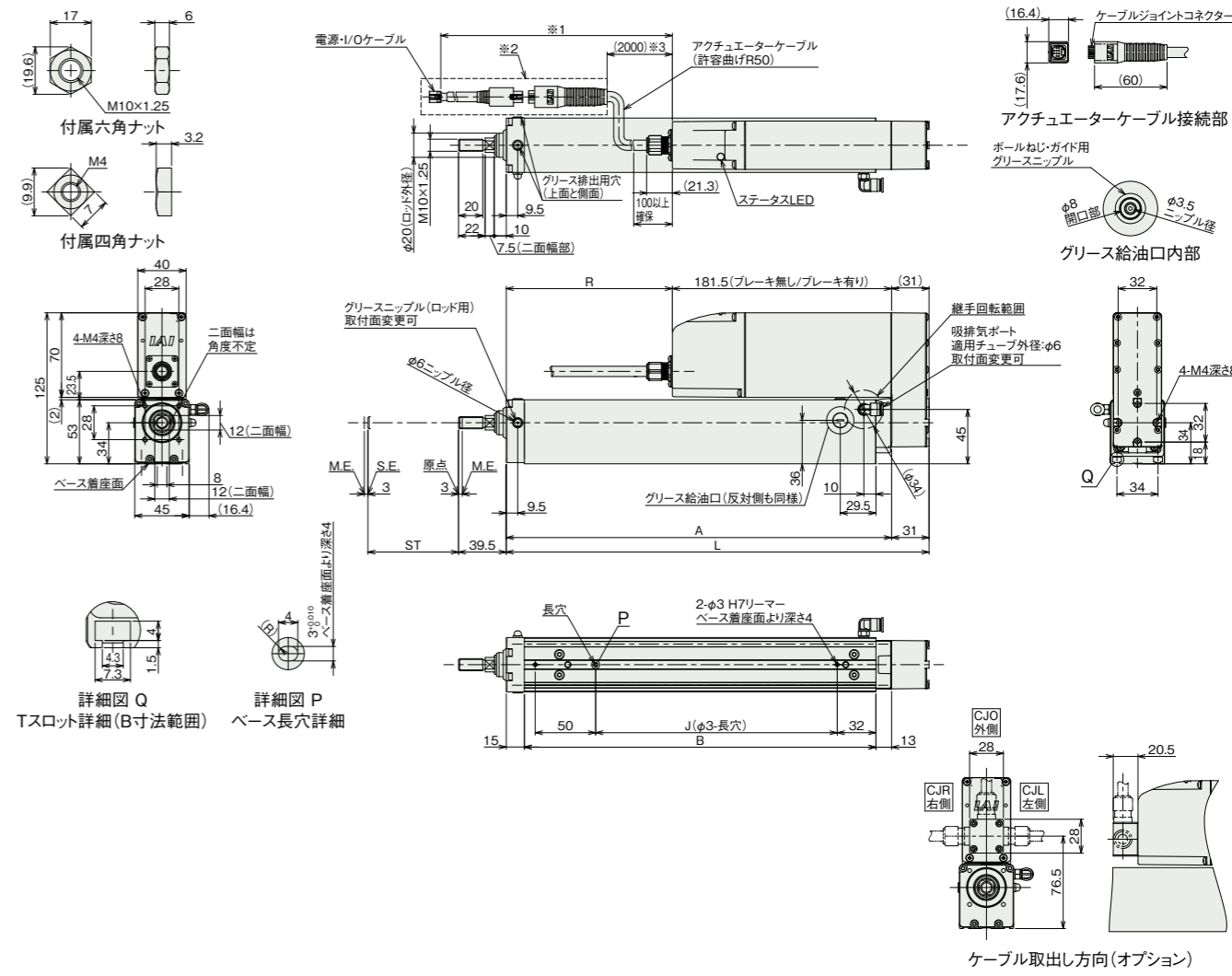
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400		
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
		ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
		ブレーキ有り	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3

■RCP6SW-RR4R

- ※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 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。
- ※3 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。
- (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) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

■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	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※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。

