

RCP6-WRA10R RCP6S-WRA10R



■型式項目

シリーズ	WRA10R	WA	35P	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		エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m 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
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
 - 「メインスベック」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。
 - 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。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要となります。詳細は0-000ページをご参照ください。
 - リード10、16は、垂直で設置することはできません。

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	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

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	FL	4-559	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-566	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-566	-
原点逆仕様	NM	4-569	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-569	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-569	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-575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)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	11.5	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3.5	9.5	25	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	700	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	5	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	260	150
		最低速度 (mm/s)	-	-	7	4
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	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	5	10	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	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。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA10R		RCP6S-WRA10R	
		P3	P5	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) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質: ステンレス
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	IP30
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 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は0-000ページをご参照ください。

■高出力設定有効 (パワーモード)

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16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	4	3.5	2.5	0.5	
140	4	3.5	2.5	0.5	
280	4	3.5	2.5	0.5	
420	4	3.5	2.5	0.5	
560		2.5	2		
700			0.5		

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	7.5	2.5
350	11.5	11.5	8.5	6.5	2.5
435	11.5	8.5	6.5	3.5	1.5
525	10.5	6.5	2.5	0.5	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	5	5	5
40	28	25	22	20	20	5	5	5
85	28	25	22	20	20	5	5	5
130	28	25	22	20	20	5	5	5
175	28	25	22	20	20	5	5	5
215	28	25	22	20	13.5	3	3	3
260	28	25	20.5	15.5	12.5	1	1	1
305	28	17.5	12.5	10.5	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5	0.5			

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
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	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	40	35	35	30	10	10	10
130	40	40	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	30	30	1.5	1.5	1.5
175	40	33.5	29.5	25.5	17.5			

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	3.5	0.5
140	3.5	0.5
280	3.5	0.5
420	3.5	0.5
560	2.5	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	9.5	8
85	9.5	8
175	9.5	8
260	9.5	6.5
350	7.5	6
435	5	2.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	25	19	5	
40	25	19	5	
85	25	19	5	
130	25	19	5	
175	25	15.5	4	
215	18	12	2.5	
260	10.5	6.5		

リード2.5

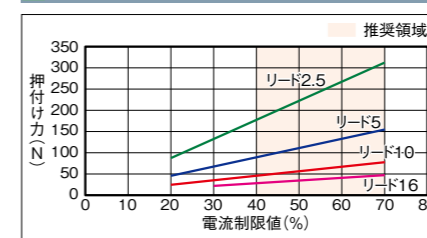
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	40	27	10	
20	40	27	10	
40	36	27	10	
65	36	27	10	
85	36	27	8.5	
105	36	27	6	
130	33	22.5	3.5	

ストロークと最高速度

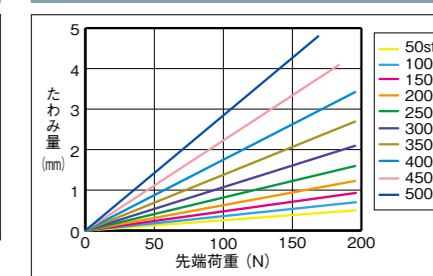
リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
16	高出力有効		700	
	高出力無効		560	
10	高出力有効	525		490
	高出力無効		435	
5	高出力有効	350<260>	290<260>	240
	高出力無効	260<215>	240<215>	
2.5	高出力有効	175<150>	145	120
	高出力無効		130	120

(単位:mm/s)

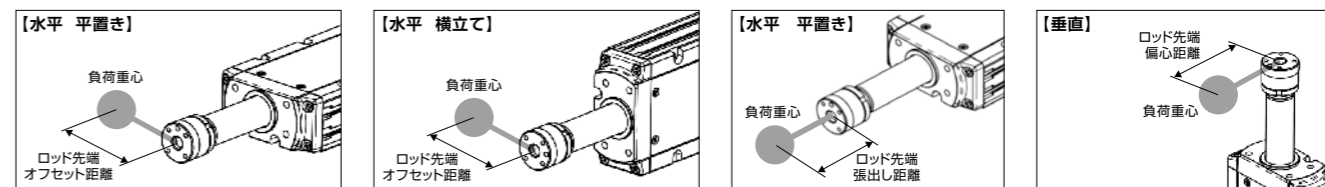
押付け力と電流制限値の相関図



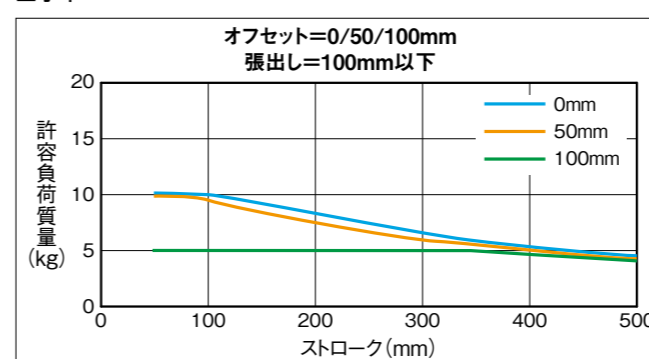
ロッドたわみ量 (参考値)



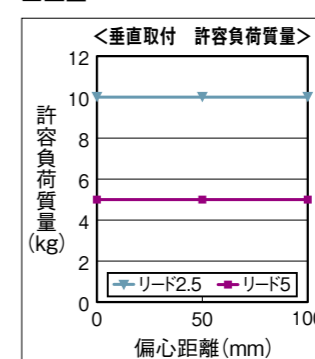
ロッド先端許容負荷質量



■水平



■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1G、速度500mm/s)

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260mm/s)

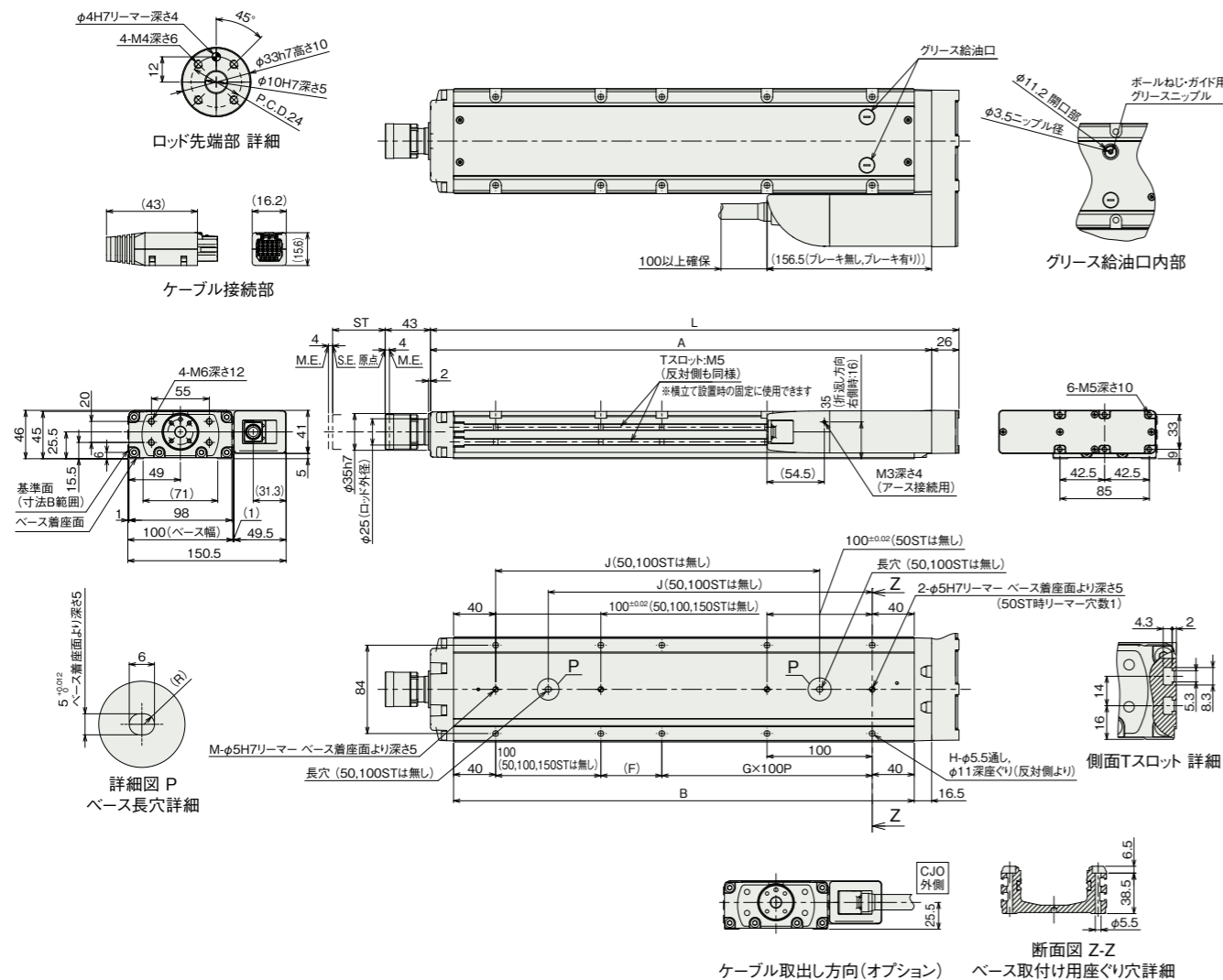
寸法図

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



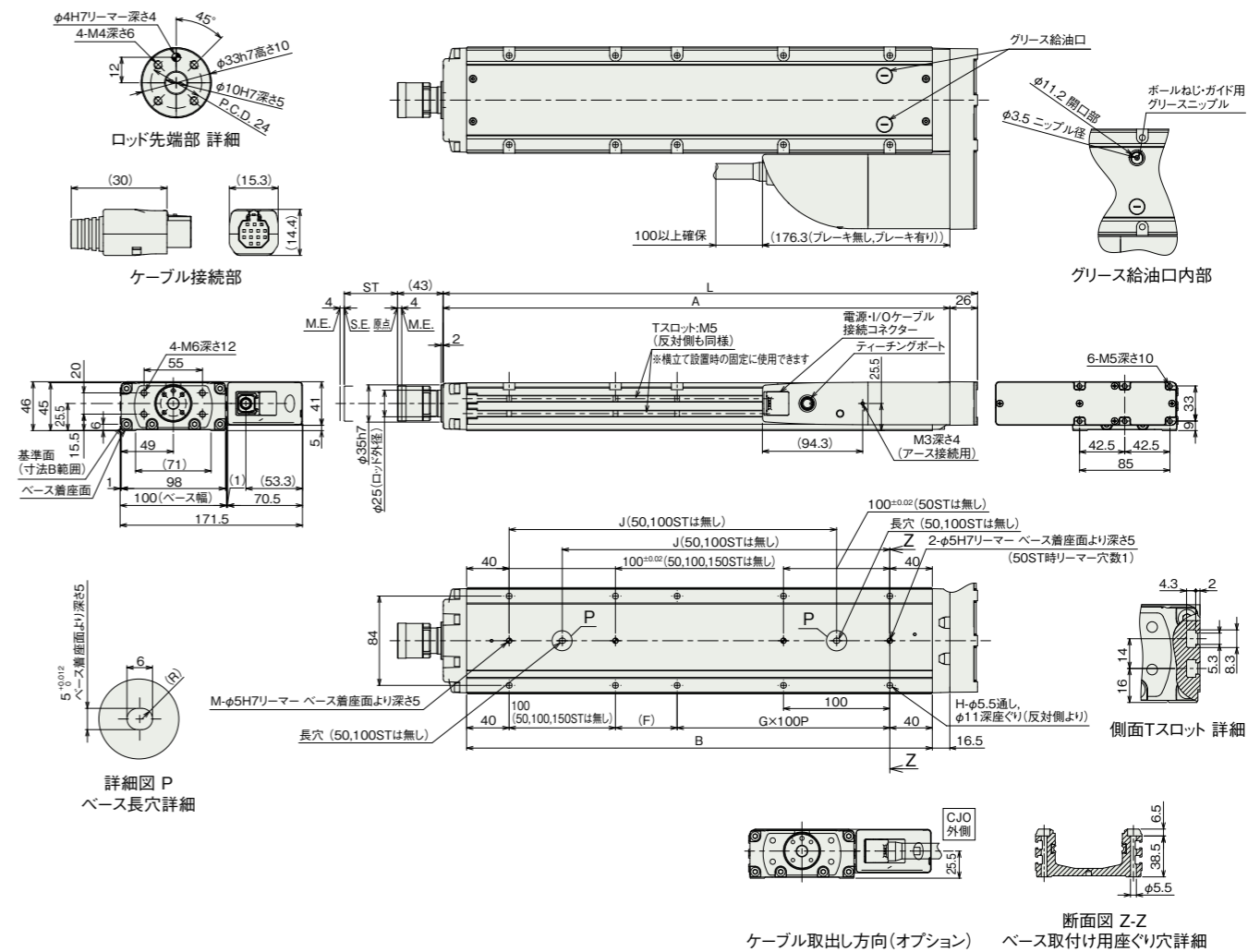
■RCP6-WRA10R

(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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■RCP6S-WRA10R

(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) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク(N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57
	オフセット0mm	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47
	オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0
		ブレーキ有り	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7	6.1	6.6	7.1
	RCP6S	ブレーキ無し	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.6	7.1
		ブレーキ有り	3.6	4.0	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2

(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。

■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	
							ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	0-000
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	0-000
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	0-000
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	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) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。

□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル

P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)

P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)