

# RCP6-WRA14R RCP6S-WRA14R



■型式項目		WRA14R	WA	56P	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
シリーズ	タイプ		エンコーダ種類	モーター種類	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 600 600mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON P5 RCON	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA	バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56サイズ			RCP6S SE SIOタイプ	X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®

- 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。
  - 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。
  - RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は0-000ページをご参照ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は0-000ページをご参照ください。
  - リード 16、24 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	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

### 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)	24	16	8	4
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65
水平	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	18	37	45	57
	最高速度 (mm/s)	630	560	350	175
	最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
	定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.3	0.1
	最高加減速度 (G)	1	1	1	1
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	15
垂直	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	12	18
	最高速度 (mm/s)	-	-	210	130
	最低速度 (mm/s)	-	-	10	5
	定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.1
	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
	押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20
	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)	-	-	15	25
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600
	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-WRA14R				RCP6S-WRA14R
		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)	-	-	-	-	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-	-	
ロボットケーブル	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-	-	

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。

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	22	14	12	8
210	25	22	14	12	8
420	25	18	14	6	3
630	8	2			

※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。

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直 加速度 (G)
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	50	50	40	35	30	
140	50	50	40	35	30	
280	50	46	31	22	18	
420	50	22	12	8	6	
560	10	2				

※高出力設定無効 (省エネモード) 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。

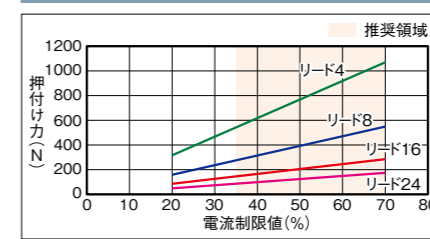
### ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~600 (50mmごと)
24	高出力有効	630
	高出力無効	420
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	350 < 210 >
	高出力無効	210 < 140 >
4	高出力有効	175 < 130 >
	高出力無効	105

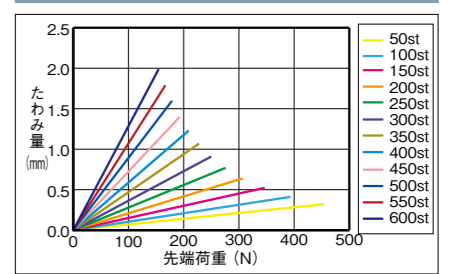
(単位はmm/s)

(注) < > 内は垂直使用の場合です。

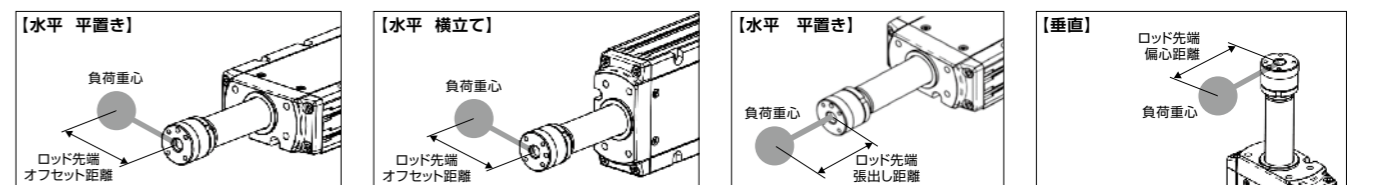
### 押付け力と電流制限値の相関図



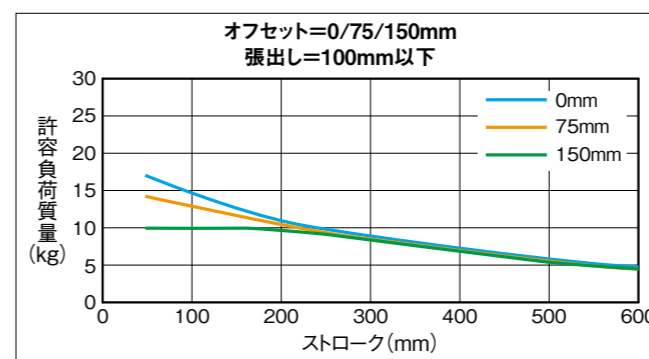
### ロッドたわみ量 (参考値)



### ロッド先端許容負荷質量

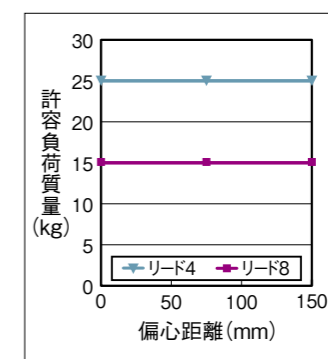


### ■水平



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210mm/s)

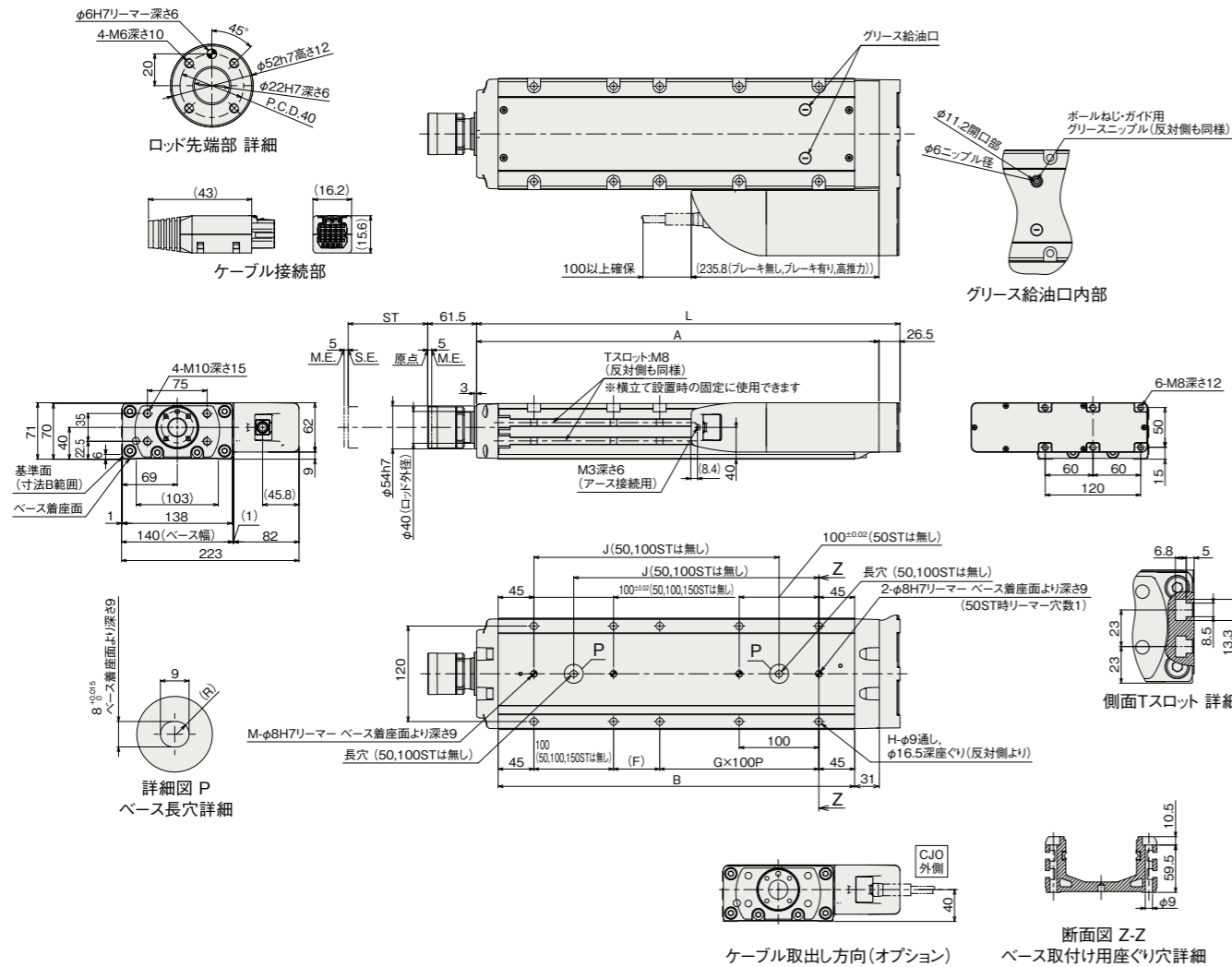
寸法図

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



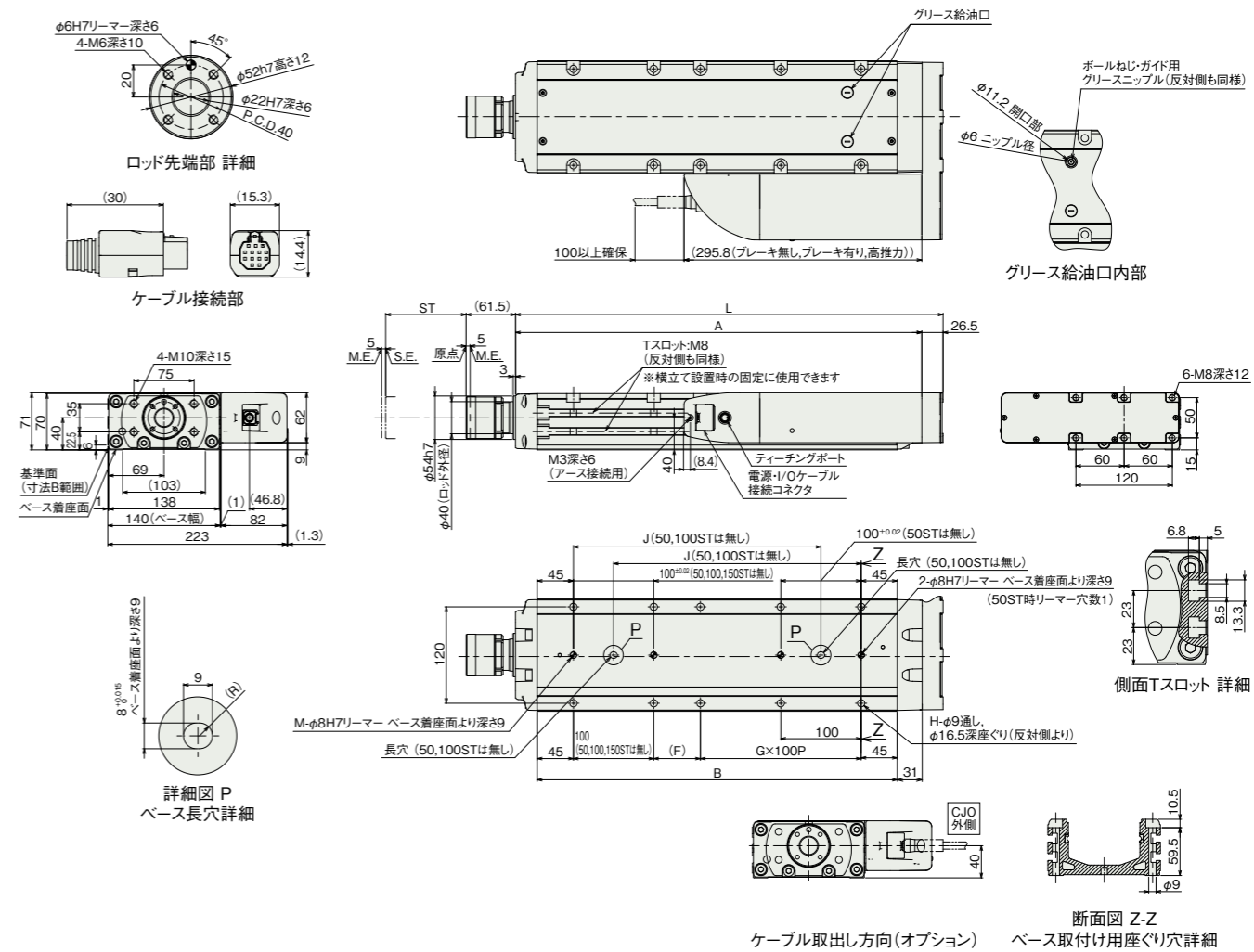
■RCP6-WRA14R

(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-WRA14R

(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	550	600
L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832
A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64
	オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	8.2
	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51
オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量(kg)	RCP6	ブレーキ無し	8.7	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	14.0	14.9	15.7	16.6	17.5	18.4
		ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5
	RCP6S	ブレーキ無し	8.9	9.8	10.7	11.5	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5
		ブレーキ有り	9.0	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.7

■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	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)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	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)