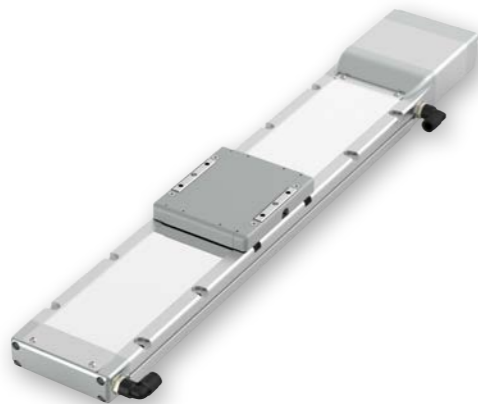


RCP6CR-WSA12C RCP6SCR-WSA12C



型式項目		WSA12C	WA	42P	リード	ストローク	対応コントローラ/VQ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	リード	ストローク	対応コントローラ/VQタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6CR コントローラ別置 RCP6SCR コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42 サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ? 800mm (50mm毎)	RCP6 P3 PCON 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	



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	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 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。

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様(注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA12C		RCP6SCR-WSA12C
		P3	P5	
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)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

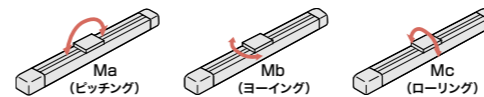
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	12	25	40	60
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	18	30	42
	最高速度(mm/s)	800	600	450	225	
	最低速度(mm/s)	25	15	8	4	
	定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	-	-	9	18
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	-	-	8	15
	最高速度(mm/s)	-	-	400	225	
	最低速度(mm/s)	-	-	8	4	
	定格加減速度(G)	-	-	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	
グリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	140	90	50	35	
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)	-	-	9	18	
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 転送C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
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: 311 N·m
	Mb: 311 N·m
	Mc: 827 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 87.5 N·m
	Mb: 87.5 N·m
	Mc: 233 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
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
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
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2) 【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
(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。1-244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 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 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20

姿勢	水平				
	加速度(G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	11	11
160	12	12	12	11	11
320	12	12	12	11	9
480	12	12	12	11	9
640	12	10	9	8	
800	10	9			

リード12

姿勢	水平				
	加速度(G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12
100	25	25	18	16	12
200	25	25	18	16	10
285	25	25	18	12	8
400	20	20	14	10	6
500	15	15	8	6	4
600	10	10	6	3	2

リード6

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	9	9	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9
250	40	40	27.5	22.5	18	9	8	8	8	8
290	40	35	25	20	14	5	5	4		
350	40	28	14	12	10	2	2	1		
400	30	18	10	6	5	0.5				
450	25	8	3							

リード3

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
25	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
50	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
65	60	56	46	41	40	18	18	18	18	18
100	60	56	46	41	40	18	18	18	18	18
125	60	56	46	40	30	18	18	10		
150	60	50	40	30	25	14	14	6		
180	60	40	35	25	20	11	11	5		
200	60	35	30	20	14	7	6	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	3	2		

■高出力設定無効 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	
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	8	4
160	8	4
320	8	4
480	8	4
640	5	3

リード12

姿勢	水平	
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	18	15.5
100	18	15.5
200	18	14
285	18	11
400	12	7.5
500	6	4

リード6

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	30	30	8	
50	30	30	8	
100	30	30	8	
140	30	30	8	
200	30	19	5.5	
250	19	16.5	3	
290	14	9	2	

リード3

姿勢	水平			垂直
	加速度(G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	42	33	15	
25	42	33	15	
50	42	33	15	
65	42	33	13	
100	42	33	12	
125	42	30	8	
150	30	24	4.5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
20	高出力有効	800										
	高出力無効	640										
12	高出力有効	600										
	高出力無効	500										
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	140	
	高出力無効	290										
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70	
	高出力無効	150										

(単位: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

