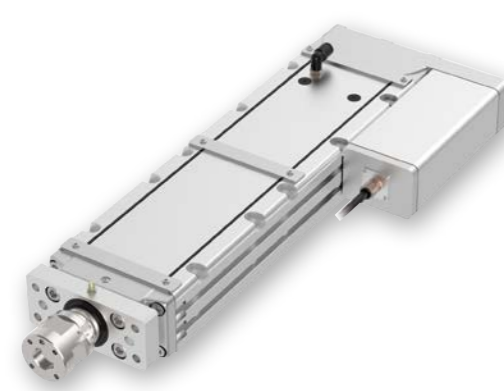


RCP6W-WRA14R

RCP6SW-WRA14R

防塵・防滴
バッテリーレス
モーター折返し
本体幅 140mm
24Vパルスモーター

型式項目										
シリーズ		WRA14R	WA	56P	リード	ストローク	適応コントローラ/VQタイプ		ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵										
タイプ		エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/VQタイプ		ケーブル長	オプション	
		WA パルスモーター	56P パルスモーター 56P サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 600 50mm 600mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL RCP6SW 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	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

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。詳細は 1-299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ページをご確認ください。
 - RCP6SW (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、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、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 にて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	-	-	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
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 (外側)	CJO	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	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

(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 (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)	16	8	4	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	50	65	85
	最高速度 (mm/s)		420	280	130
	最低速度 (mm/s)		20	10	5
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	11.5	21.5
	最高速度 (mm/s)		-	210	130
	最低速度 (mm/s)		-	10	5
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	-	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ仕様	-	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	-	11.5	21.5	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	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	RCP6W-WRA14R		RCP6SW-WRA14R
		P3	P5	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) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R18(18m)	-	-	-
ロボットケーブル		-	-	-

(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。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)				
0	65	65	55	50	45	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5
210	65	56	28	20	15	1.5
280	51	14	1			

リード4

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)				
0	85	80	70	65	60	21.5
35	85	80	70	65	60	21.5
70	85	80	70	65	60	21.5
105	85	80	51	46	40	15.5
130	85	41	10	6	2	3.5

■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16

姿勢	水平				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)				
0	65	65	55	50	45	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5
210	65	56	28	20	15	1.5

リード4

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)				
0	85	80	70	65	60	21.5
35	85	80	70	65	60	21.5
70	85	80	70	65	60	21.5

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	420
8	280<210>
4	130

(単位はmm/s)

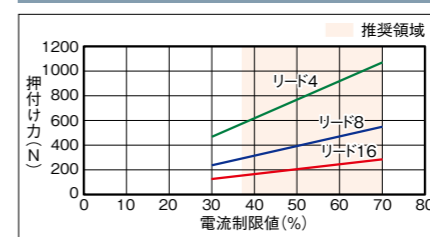
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

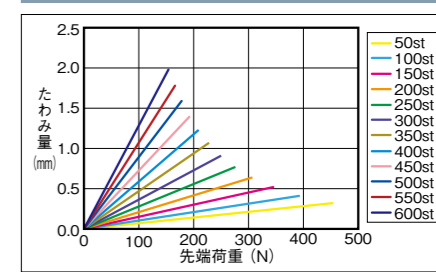
リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

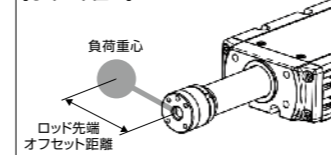


ロッドたわみ量 (参考値)

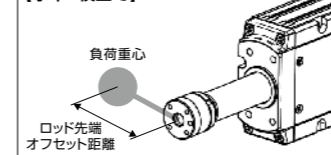


ロッド先端許容負荷荷重

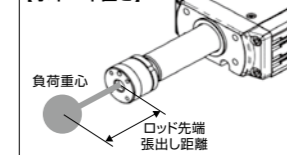
【水平 平置き】



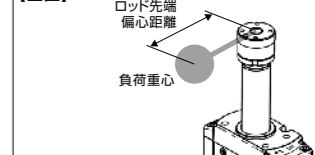
【水平 横立て】



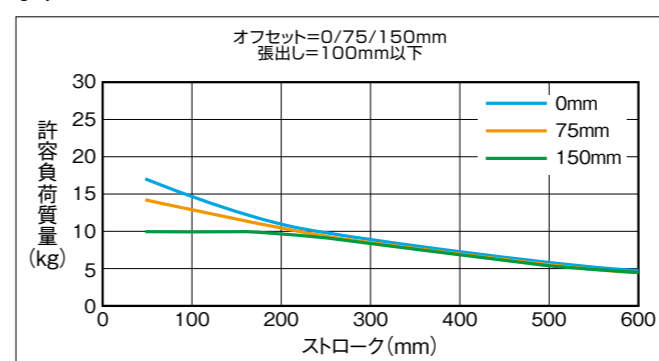
【水平 平置き】



【垂直】

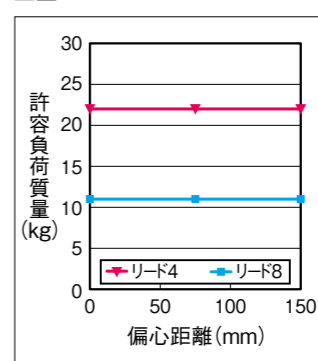


水平



許容負荷質量の算出条件
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

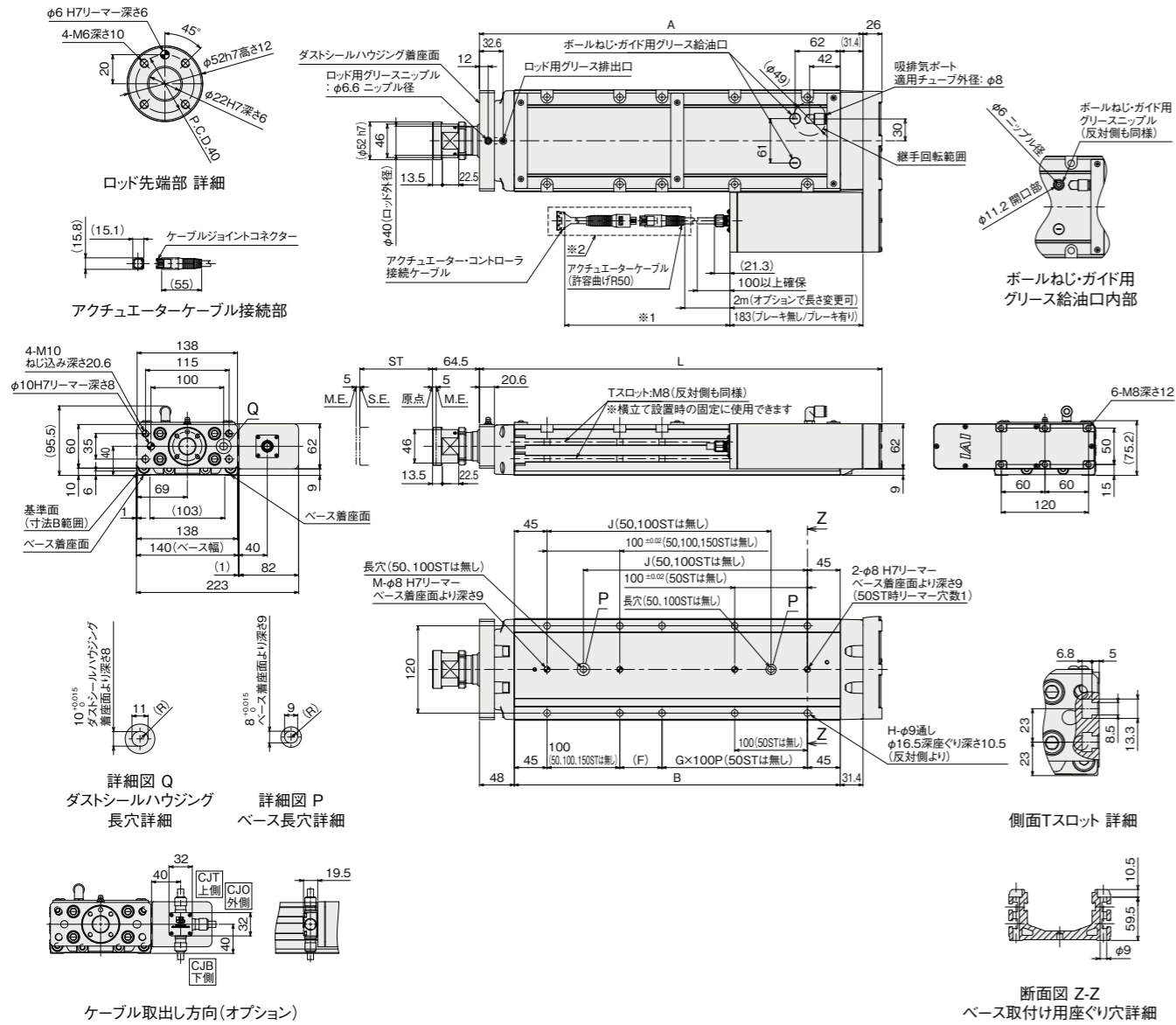
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6W-WRA14R

※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。
(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) 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り付けてください。
(注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

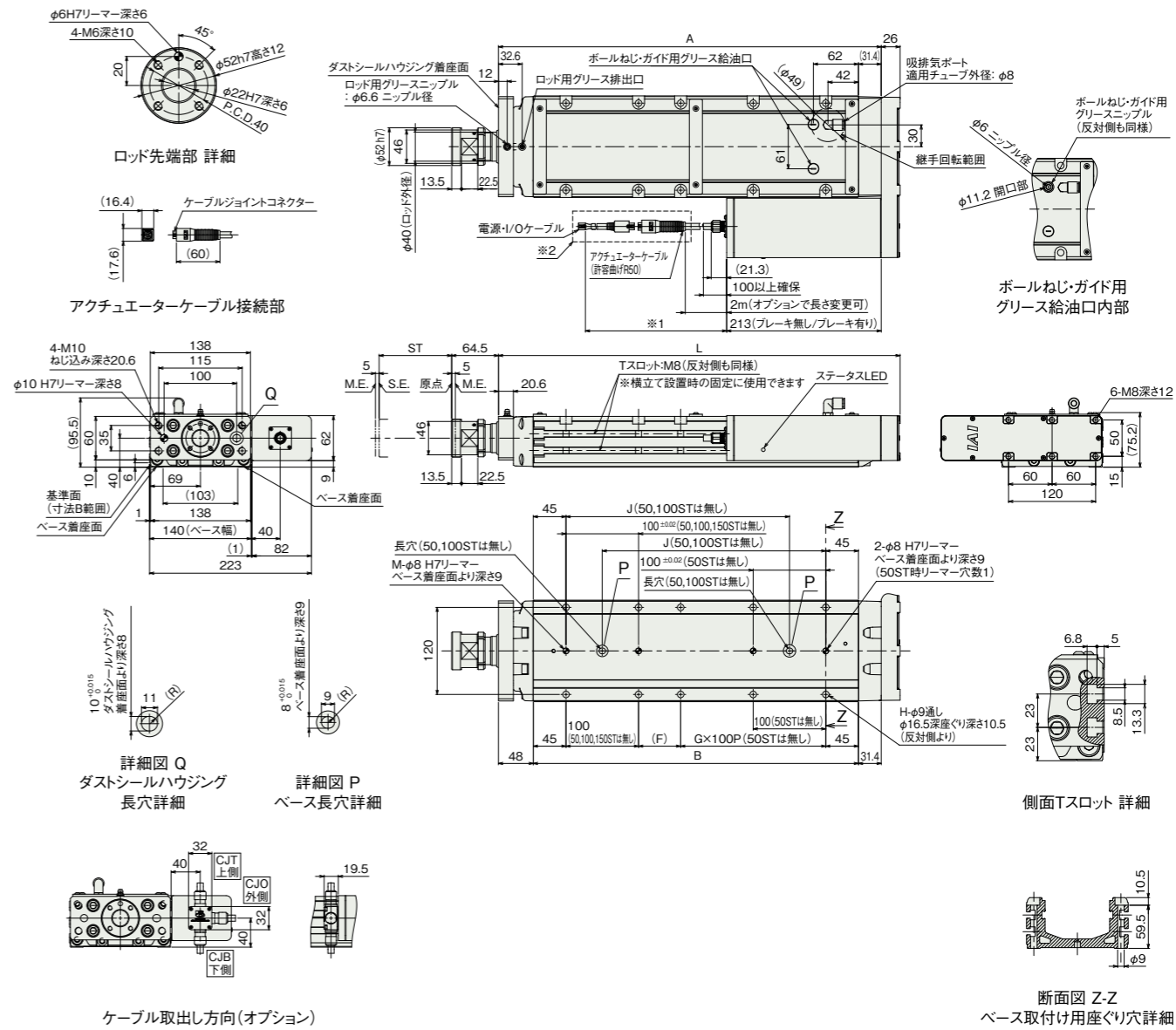
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■RCP6SW-WRA14R

※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。
(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) 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り付けてください。
(注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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。

■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	303.4	353.4	403.4	453.4	503.4	553.4	603.4	653.4	703.4	753.4	803.4	853.4
A	277.4	327.4	377.4	427.4	477.4	527.4	577.4	627.4	677.4	727.4	777.4	827.4
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	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0mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	55
5000km	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	46
	オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	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	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
RCP6W	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
		9.5	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3
	ブレーキ有り	9.6	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4
		9.7	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15.0	15.9	16.8	17.7	18.6	19.5
RCP6SW	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
		9.5	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3
	ブレーキ有り	9.6	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4
		9.7	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15.0	15.9	16.8	17.7	18.6	19.5

■適用コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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	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	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	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は、8-139ページをご確認ください。