

RCP6CR-WSA10C

RCP6SCR-WSA10C



■型式項目

| | | | | | | | | |
|---|--------|----------------------------|-----------------------------------|--|-------------------------------------|--|--|------------------|
| シリーズ | WSA10C | 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 |
| RCP6CR コントローラ別置 RCP6SCR コントローラ内蔵 | タイプ | エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ | モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ | 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm | 50 50mm 500 500mm (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 | - | - | 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 | 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)(注1) | 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2) | 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) RCP6SCRは選択できません。
(注2) リード16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-WSA10C | | RCP6SCR-WSA10C |
|----------|---------------------|---------------|----|----------------|
| | | 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) ~ 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) | - | - | - |

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。
- 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500mm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。

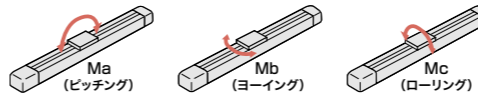
メインスペック

| 項目 | 内容 | 16 | | | | 10 | | | | 5 | | | | 2.5 | | | | | | | |
|-----------|----------------|-------------------|-----|----|-----|-----|-----|----|-----|-----|-----|----|-----|-----|-----|--|-----|-----|--|--|--|
| | | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | 速度 | 加速度 | | | | | | |
| 水平 | 可搬質量 | 最大可搬質量(kg)(高出力有効) | | | | 4 | | | | 15 | | | | 28 | | | | 40 | | | |
| | | 最大可搬質量(kg)(高出力無効) | | | | 4 | | | | 12 | | | | 25 | | | | 36 | | | |
| | 速度/加減速度 | 最高速度(mm/s) | | | | 840 | | | | 610 | | | | 390 | | | | 195 | | | |
| | | 最低速度(mm/s) | | | | 40 | | | | 13 | | | | 7 | | | | 4 | | | |
| | | 定格加減速度(G) | | | | 0.3 | | | | 0.3 | | | | 0.1 | | | | 0.5 | | | |
| 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量(kg)(高出力有効) | | | | - | | | | - | | | | 3 | | | | 10 | | | |
| | | 最大可搬質量(kg)(高出力無効) | | | | - | | | | - | | | | 3 | | | | 10 | | | |
| | 速度/加減速度 | 最高速度(mm/s) | | | | - | | | | - | | | | 350 | | | | 175 | | | |
| | | 最低速度(mm/s) | | | | - | | | | - | | | | 7 | | | | 4 | | | |
| | | 定格加減速度(G) | | | | - | | | | - | | | | 0.5 | | | | 0.5 | | | |
| 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 | | | | |
| グリーンルーム仕様 | パキューム量(NL/min) | | | | 115 | | | | 70 | | | | 50 | | | | 35 | | | | |
| ブレーキ | ブレーキ仕様 | | | | - | | | | - | | | | - | | | | - | | | | |
| | ブレーキ保持力(kgf) | | | | - | | | | - | | | | 3 | | | | 10 | | | | |
| 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) | | | | 500 | | | | 500 | | | | 500 | | | | 500 | | | | |
| | 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 φ8mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度(注3) | ±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: 271 N·m |
| | Mb: 271 N·m |
| | Mc: 553 N·m |
| 動的許容モーメント(注4) | Ma: 65.4 N·m |
| | Mb: 65.4 N·m |
| | Mc: 134 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 | バッテリーレスアップソリユート |
| 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) 【 】内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(注4) 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16

| 姿勢 速度 (mm/s) | 水平 加速度(G) | | | | |
|--------------------|--------------|-----|-----|-----|-----|
| | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 |
| 0 | 4 | 4 | 3 | 3 | 2.5 |
| 140 | 4 | 4 | 3 | 3 | 2.5 |
| 280 | 4 | 4 | 3 | 3 | 2.5 |
| 420 | 4 | 4 | 3 | 3 | 2.5 |
| 560 | 4 | 4 | 3 | 1.5 | 1.5 |
| 700 | 4 | 4 | 3 | 0.5 | 0.5 |
| 840 | 1 | 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 | 15 | 15 | 13 | 13 | 12 |
| 85 | 15 | 15 | 13 | 13 | 12 |
| 175 | 15 | 15 | 13 | 12 | 10 |
| 260 | 15 | 15 | 13 | 10 | 8 |
| 350 | 15 | 15 | 13 | 8 | 5 |
| 435 | 15 | 15 | 10 | 7 | 4 |
| 525 | 15 | 10 | 5 | 3 | 2 |
| 610 | 15 | 5 | 2 | 1 | |

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 | 3 | 3 | 3 |
| 40 | 28 | 25 | 22 | 20 | 20 | 3 | 3 | 3 |
| 85 | 28 | 25 | 22 | 20 | 20 | 3 | 3 | 3 |
| 130 | 28 | 25 | 22 | 20 | 20 | 3 | 3 | 3 |
| 175 | 28 | 25 | 22 | 20 | 20 | 3 | 3 | 3 |
| 215 | 28 | 25 | 22 | 20 | 18 | 3 | 3 | 3 |
| 260 | 28 | 25 | 22 | 20 | 14 | 3 | 3 | 3 |
| 305 | 28 | 22 | 18 | 14 | 10 | 2 | 1.5 | 1.5 |
| 350 | 28 | 18 | 11 | 7 | 6 | 1 | | |
| 390 | 28 | 12 | 7 | 4 | 2 | | | |

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 | 10 | 10 | 9 |
| 150 | 40 | 35 | 35 | 30 | 30 | 7 | 7 | 7 |
| 175 | 40 | 35 | 35 | 30 | 25 | 3 | 3 | 3 |
| 195 | 40 | 35 | 30 | 26 | 18 | | | |

■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16

| 姿勢 速度 (mm/s) | 水平 加速度(G) | |
|--------------------|--------------|-----|
| | 0.3 | 0.7 |
| 0 | 4 | 3 |
| 140 | 4 | 3 |
| 280 | 4 | 3 |
| 420 | 4 | 3 |
| 560 | 3.5 | 1 |

リード10

| 姿勢 速度 (mm/s) | 水平 加速度(G) | |
|--------------------|--------------|-----|
| | 0.3 | 0.7 |
| 0 | 12 | 9.5 |
| 85 | 12 | 9.5 |
| 175 | 12 | 9 |
| 260 | 12 | 9 |
| 350 | 10.5 | 6.5 |
| 435 | 6 | 3.5 |
| 525 | 3 | 1.5 |

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 | 20 | 3 | |
| 40 | 25 | 20 | 3 | |
| 85 | 25 | 20 | 3 | |
| 130 | 25 | 20 | 3 | |
| 175 | 25 | 19 | 3 | |
| 215 | 19 | 13 | 3 | |
| 260 | 10.5 | 7.5 | 2 | |

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 | 36 | 27 | 10 | |
| 20 | 36 | 27 | 10 | |
| 40 | 36 | 27 | 10 | |
| 65 | 36 | 27 | 10 | |
| 85 | 36 | 27 | 9 | |
| 105 | 36 | 27 | 7 | |
| 130 | 33 | 20 | 4.5 | |

ストロークと最高速度

| リード (mm) | 接続 コントローラ | 50~300 (50mm毎) | 350 (mm) | 400 (mm) | 450 (mm) | 500 (mm) |
|-------------|--------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| | | 高出力有効 | 840 | 560 | | |
| 高出力無効 | | | 610 | 590 | 490 | 415 |
| 高出力有効 | | 390<350> | 355<350> | 290 | 245 | 205 |
| 高出力無効 | | | 260 | | 245 | 205 |
| 高出力有効 | | 195<175> | 175 | 145 | 120 | 100 |
| 高出力無効 | | | 130 | | 120 | 100 |

(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

