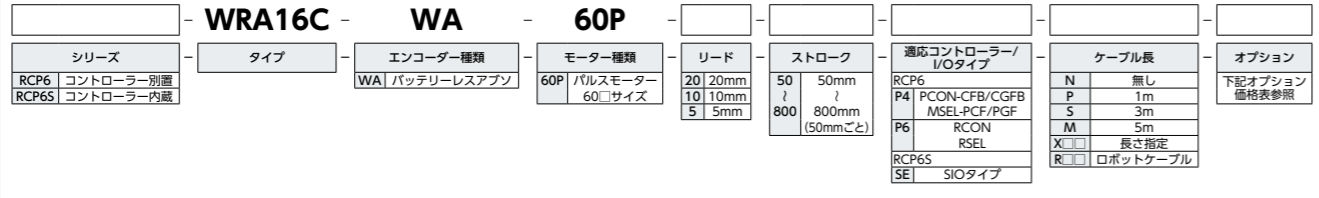


RCP6-WRA16C RCP6S-WRA16C

±10μm パッケージレスアップ モーターストレート 本体幅 160mm 24V パルスモーター

■型式項目



- 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 1-295 ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラ内蔵) は、デューティ比 70% 以下で運転してください。
 - リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」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 1-287 ページをご参照ください。
 - リード 20 は垂直で設置することはできません。
 - RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-99 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	
	RCP6	RCP6S		RCP6	RCP6S
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

メインスペック

項目	内容	
	項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)	20 10 5
	最大可搬質量 (kg)	30 60 100
	最高速度 (mm/s)	450 240 130
水平	最低速度 (mm/s)	25 13 7
	定格加速度 (G)	0.2 0.2 0.1
	最高加速度 (G)	0.2 0.2 0.1
垂直	最大可搬質量 (kg)	- 36.5 70
	最高速度 (mm/s)	- 200 100
	最低速度 (mm/s)	- 13 7
押付け	定格加速度 (G)	- 0.2 0.1
	最高加速度 (G)	- 0.2 0.1
	押付け時最大推力 (N)	500 1000 2000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10 10 10
	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)	- 36.5 70
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	800 800 800
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WRA16C			RCP6S-WRA16C		
		P4	P6	SE	P4	P6	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)	-	-	-	-	-	-

速度・加速度別可搬質量表

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	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	30	0.2
240	30	0.2
300	30	0.2
360	24	0.2
420	14	0.2
450	5	0.2

リード10

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	60	0.2
150	60	0.2
200	45	0.2
240	36	0.2

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	36.5	0.2
88	36.5	0.2
100	29.5	0.2
110	24.5	0.2
120	19.5	0.2
130	16.5	0.2
140	14.5	0.2
150	11	0.2
160	9.5	0.2
170	5.5	0.2
180	4.5	0.2
190	2.5	0.2
200	0.5	0.2

リード5

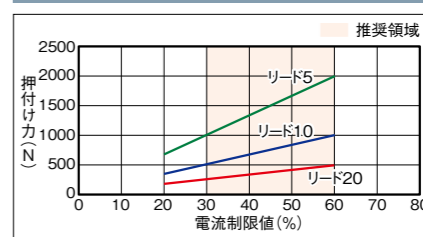
姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	100	0.1
90	100	0.1
120	58	0.1
130	24	0.1

姿勢	垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	70	0.1
48	70	0.1
60	50	0.1
70	35	0.1
80	25	0.1
90	20	0.1
100	13	0.1

ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	450	450	400	340	295	260	225	200	180	180
10	240	<200>	230	<200>	195	165	145	125	110	100	90	90
5	130	<100>	115	<100>	95	80	70	60	55	50	45	45

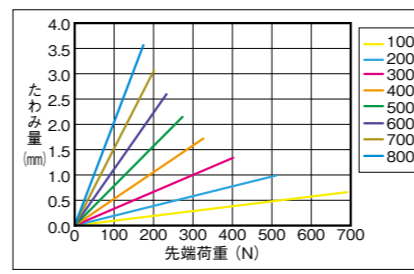
押付け力と電流制限値の相関図



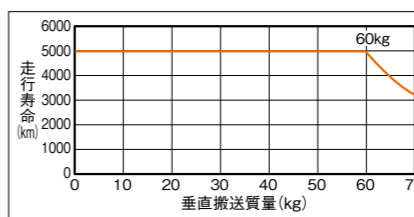
(注) < > 内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

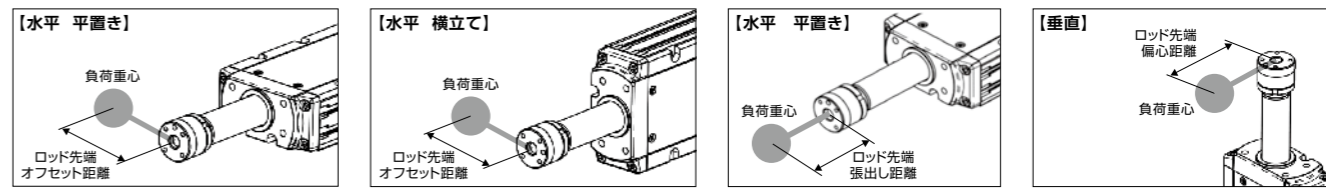
ロッドたわみ量 (参考値)



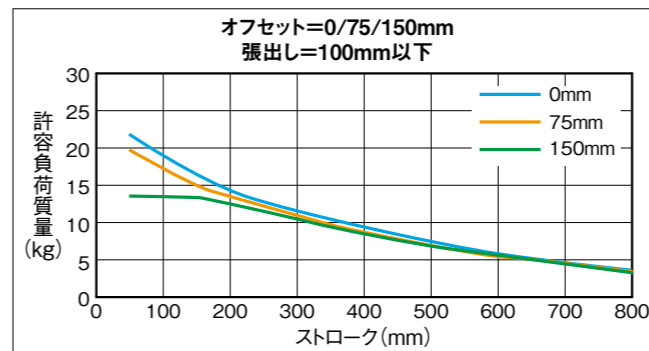
垂直搬送質量と走行寿命



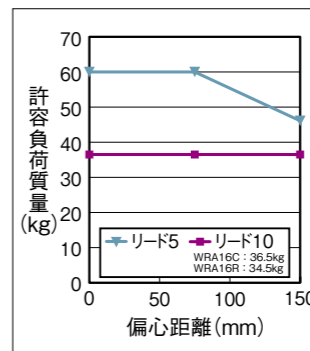
ロッド先端許容負荷質量



■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0.2G、速度450mm/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0.2G、速度200mm/s)

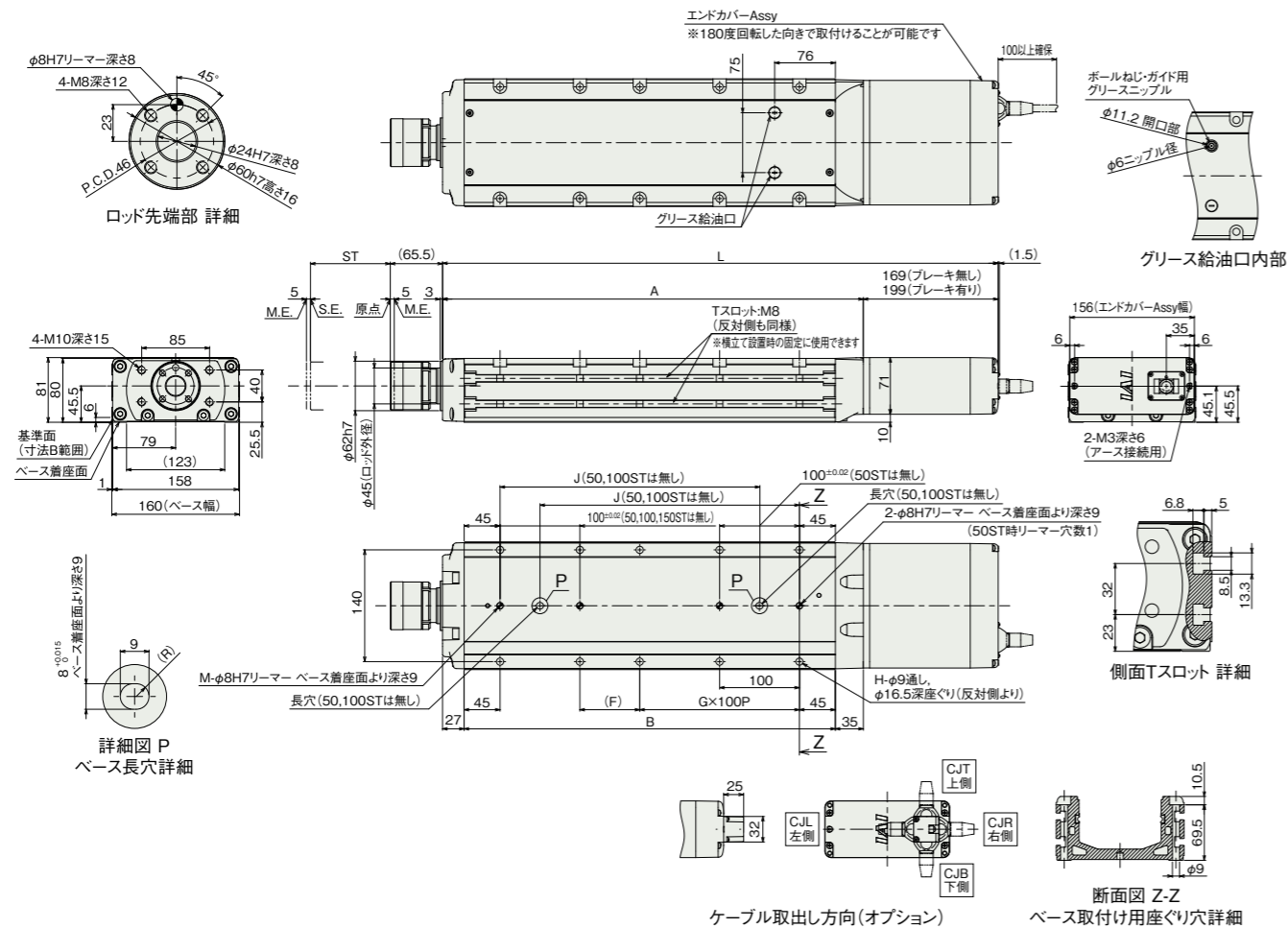
寸法図

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-WRA16C

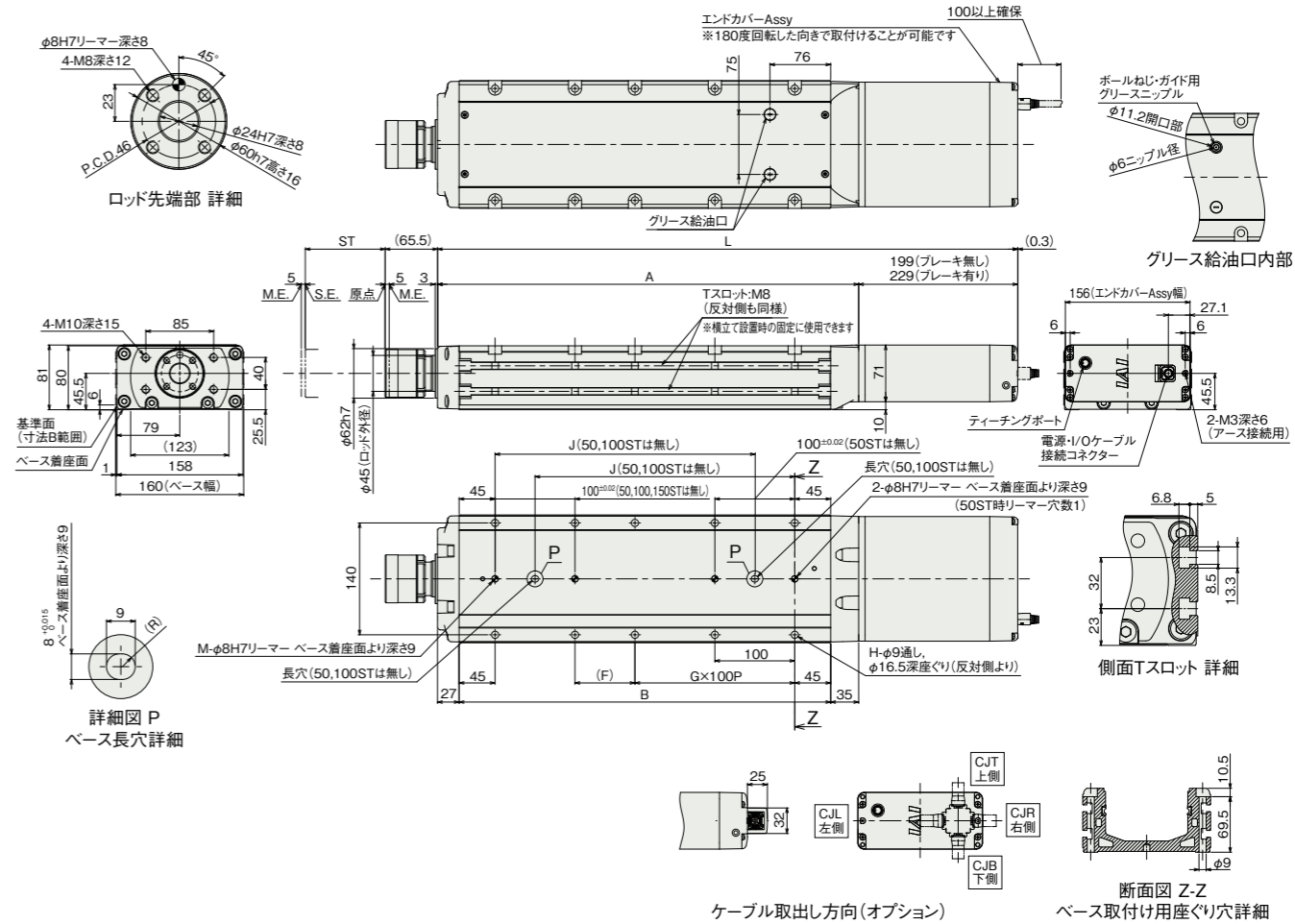
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリマー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



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

■RCP6S-WRA16C

(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。



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

■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	650	700	750	800	
L	RCP6	プレーキ無し	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
		プレーキ有り	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
	RCP6S	プレーキ無し	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226
		プレーキ有り	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256
A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
H		4	6	8	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J		-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176	
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42
オフセット150mm			133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3	

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	RCP6	プレーキ無し	11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.5	21.7	22.8	23.9	25.1	26.2	27.3	28.5
		プレーキ有り	12.0	13.1	14.3	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0
	RCP6S	プレーキ無し	11.6	12.7	13.9	15.0	16.2	17.3	18.4	19.5	20.7	21.8	23.0	24.1	25.2	26.3	27.5	28.6
		プレーキ有り	12.1	13.3	14.4	15.5	16.7	17.8	18.9	20.1	21.2	22.3	23.5	24.6	25.8	26.9	28.0	29.1

■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	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	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317
PCON-CFB/CFB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
RCON		16 (ML3,SSNECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSNECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-177ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

