

# RCP6-WSA10R RCP6S-WSA10R



| 型式項目                                  |     | WSA10R           | WA                        | 35P                                      | リード                              | ストローク  | 対応コントローラ/<br>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                    | リード                                      | ストローク                            | 対応コントローラ/<br>I/Oタイプ  | ケーブル長  | オプション            |       |
| RCP6<br>コントローラ別置<br>RCP6S<br>コントローラ内蔵 |     | WA<br>バッテリーレスアップ | 35P<br>パルスモーター<br>35mmサイズ | 16 16mm<br>10 10mm<br>5 5mm<br>2.5 2.5mm | 50 50mm<br>500 500mm<br>(50mmごと) | RCP6<br>P3 PCON<br>MSEL<br>P5 RCON<br>RSEL<br>RCP6S<br>SE SIOタイプ | N 無し<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X 長さ指定<br>R ロボットケーブル | 下記オプション<br>価格表参照 |       |



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

| ストローク<br>(mm) | 標準価格 |       | ストローク<br>(mm) | 標準価格 |       |
|---------------|------|-------|---------------|------|-------|
|               | RCP6 | RCP6S |               | RCP6 | RCP6S |
| 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       | 3-625 | -    |
| ケーブル取出し方向変更 (外側) | CJO     | 3-626 | -    |
| モーター左折返し仕様 (注1)  | ML      | 3-628 | -    |
| モーター右折返し仕様 (注1)  | MR      | 3-628 | -    |
| 原点逆仕様            | NM      | 3-629 | -    |
| スライダー部ローラー仕様     | SR      | 3-630 | -    |

(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。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類       | ケーブル記号              | RCP6-WSA10R |    | RCP6S-WSA10R |
|----------|---------------------|-------------|----|--------------|
|          |                     | 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) | -           | -  | -            |
| ロボットケーブル | R01(1m) ~ R03(3m)   | -           | -  | -            |
|          | R04(4m) ~ R05(5m)   | -           | -  | -            |
|          | R06(6m) ~ R10(10m)  | -           | -  | -            |
|          | R11(11m) ~ R15(15m) | -           | -  | -            |
|          | R16(16m) ~ R20(20m) | -           | -  | -            |
|          |                     |             |    |              |

(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)  
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

**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。
- 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。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向500mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- リード10、16は、垂直で設置することはできません。

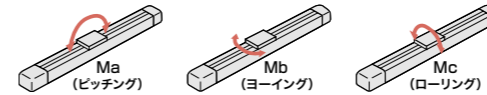
## メインスペック

| 項目         | 内容             | 項目                  |     |     |     |     |
|------------|----------------|---------------------|-----|-----|-----|-----|
|            |                | 16                  | 10  | 5   | 2.5 |     |
| 水平         | リード            | ボールねじリード (mm)       | 16  | 10  | 5   | 2.5 |
|            | 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)         | -   | -   | 305 | 175 |
|            |                | 最低速度 (mm/s)         | -   | -   | 7   | 4   |
|            |                | 定格加減速度 (G)          | -   | -   | 0.5 | 0.5 |
| 押付け        | 最高加減速度 (G)     | -                   | -   | 0.5 | 0.5 |     |
|            | 押付け時最大推力 (N)   | 48                  | 77  | 155 | 310 |     |
| ブレーキ       | 押付け最高速度 (mm/s) | 40                  | 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)  | -                   | -   | 3   | 10  |     |
|            | 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      | ±0.01mm                 |
| 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: 271N・m              |
|                | Mb: 271N・m              |
|                | Mc: 553N・m              |
| 動的許容モーメント (注2) | Ma: 65.4N・m             |
|                | Mb: 65.4N・m             |
|                | Mc: 134N・m              |
| 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 <sup>2</sup>     |
| 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) 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。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

## スライダータイプモーメント方向



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1-23ページをご参照ください。

## 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。

### リード16

| 姿勢<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     |     |
|--------------------|---------------|-----|-----|-----|
|                    | 0.1           | 0.3 | 0.5 | 0.7 |
| 0                  | 4             | 4   | 3   | 3   |
| 140                | 4             | 4   | 3   | 3   |
| 280                | 4             | 4   | 3   | 3   |
| 420                | 4             | 4   | 3   | 3   |
| 560                | 4             | 4   | 3   | 1.5 |
| 700                | 4             | 4   | 3   | 0.5 |
| 840                |               | 1   | 0.5 |     |

### リード10

| 姿勢<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     |     |
|--------------------|---------------|-----|-----|-----|
|                    | 0.1           | 0.3 | 0.5 | 0.7 |
| 0                  | 15            | 15  | 13  | 13  |
| 85                 | 15            | 15  | 13  | 13  |
| 175                | 15            | 15  | 13  | 12  |
| 260                | 15            | 15  | 13  | 8   |
| 350                | 15            | 15  | 13  | 8   |
| 435                | 15            | 15  | 10  | 7   |
| 525                | 14            | 10  | 5   | 3   |
| 610                |               | 5   | 2   | 1   |

### リード5

| 姿勢<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     |     | 垂直<br>加速度 (G) |
|--------------------|---------------|-----|-----|-----|---------------|
|                    | 0.1           | 0.3 | 0.5 | 0.7 |               |
| 0                  | 28            | 25  | 22  | 20  | 3             |
| 40                 | 28            | 25  | 22  | 20  | 3             |
| 85                 | 28            | 25  | 22  | 20  | 3             |
| 130                | 28            | 25  | 22  | 20  | 3             |
| 175                | 28            | 25  | 22  | 20  | 3             |
| 215                | 28            | 25  | 22  | 16  | 3             |
| 260                | 28            | 25  | 20  | 16  | 2             |
| 305                | 28            | 20  | 12  | 8   | 1             |
| 350                | 28            | 14  | 6   | 4   | 3             |
| 390                | 28            | 6   | 1   |     |               |

### リード2.5

| 姿勢<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     |     | 垂直<br>加速度 (G) |
|--------------------|---------------|-----|-----|-----|---------------|
|                    | 0.1           | 0.3 | 0.5 | 0.7 |               |
| 0                  | 40            | 40  | 40  | 35  | 10            |
| 20                 | 40            | 40  | 40  | 35  | 10            |
| 40                 | 40            | 40  | 36  | 35  | 10            |
| 65                 | 40            | 40  | 36  | 35  | 10            |
| 85                 | 40            | 40  | 36  | 35  | 10            |
| 105                | 40            | 40  | 35  | 35  | 10            |
| 130                | 40            | 40  | 35  | 30  | 7             |
| 150                | 40            | 35  | 35  | 30  | 4             |
| 175                | 40            | 34  | 32  | 24  | 2             |
| 195                | 40            | 20  | 14  | 12  | 1             |

## 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。

### リード16

| 姿勢<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>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<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>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<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     | 垂直<br>加速度 (G) |
|--------------------|---------------|-----|-----|---------------|
|                    | 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<br>速度<br>(mm/s) | 水平<br>加速度 (G) |     |     | 垂直<br>加速度 (G) |
|--------------------|---------------|-----|-----|---------------|
|                    | 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<br>(mm) | 接続<br>コントローラ | 50~300<br>(50mmごと) |              |             |             |  |
|-------------|--------------|--------------------|--------------|-------------|-------------|--|
|             |              | 350<br>(mm)        | 400<br>(mm)  | 450<br>(mm) | 500<br>(mm) |  |
| 16          | 高出力有効        | 840                |              | 775         | 660         |  |
|             | 高出力無効        |                    | 560          |             |             |  |
| 10          | 高出力有効        | 610                | 590          | 490         | 415         |  |
|             | 高出力無効        | 525                |              | 490         | 415         |  |
| 5           | 高出力有効        | 390<br><305>       | 355<br><305> | 290         | 245         |  |
|             | 高出力無効        | 260                |              | 245         | 205         |  |
| 2.5         | 高出力有効        | 195<br><175>       | 175          | 145         | 120         |  |
|             | 高出力無効        | 130                |              | 120         | 100         |  |

(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

