RCP6-WSA14R
RCP6S-WSA14R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	-	WSA14R	-	WA	-	56P	-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション

シリーズ	
RCP6	コントローラー別置
RCP6S	コントローラー内蔵

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
56P	パルスモーター 56□サイズ

リード	
24	24mm
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク	
50 ～ 800	50mm ～ 800mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6S	
SE	SIOタイプ

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(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 (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 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**	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-WSA14R P3	RCP6-WSA14R P5	RCP6S-WSA14R 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方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター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。
□□□はケーブル長さを記入。(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

(1) 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。
(2) 「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。
(3) 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。
(4) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-306 ページをご参照ください。
(5) 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。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 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。
(7) リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

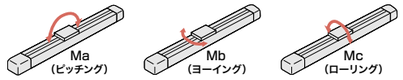
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	25	50	65	80
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15.5	33	45	54
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	560	420	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	–	–	14	26
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	–	–	11	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–	350	175
		最低速度(mm/s)	–	–	10	5
		定格加減速度(G)	–	–	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	–	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20
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)	–	–	14	26
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 φ12mm 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:462N·m
	Mb:462N·m
	Mc:1170N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma:122N·m
	Mb:122N·m
	Mc:308N·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/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	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24

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	23	19	14	11
140	25	23	19	14	11
420	25	23	19	13	8
560	20	19	14	10	5
700	20	8	6	6	3

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	42	40	32	30
140	50	42	40	32	30
280	50	42	35	23	17
420	47	25	18	14	10
560	12	10	5	3	2

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	51	46	45	12	12	12
210	65	65	45	31	22	8	6	6
280	65	31	21	14	6	6	4	2
350	35	8				1		
420	7							

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	5				4		

■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24

姿勢	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.7
0	15.5	12
140	15.5	12
420	13	8
560	7.5	3

リード16

姿勢	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.7
0	33	24.5
140	33	24.5
280	22.5	12.5
420	9.5	3.5

リード8

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	45	33	11
70	45	33	11
140	45	27.5	10.5
210	13.5	9	3

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	54	48	18
35	54	48	18
70	54	48	18
105	36	24	6

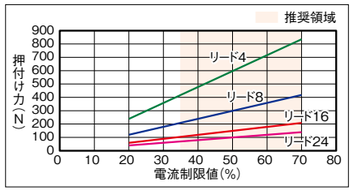
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700						665
	高出力無効	560						
16	高出力有効	560				550	490	440
	高出力無効	420						
8	高出力有効	420 <350>	400 <350>	350	305	270	240	215
	高出力無効	210						
4	高出力有効	175		170	150	135	120	105
	高出力無効	105						

(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



IAI

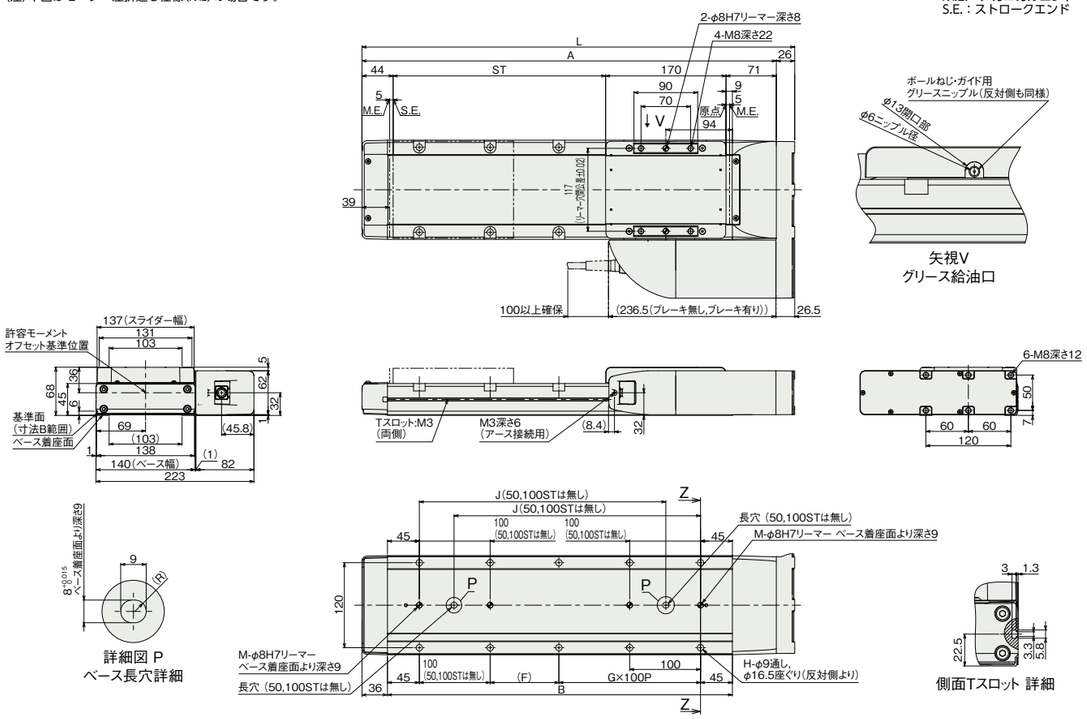
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

■RCP6-WSA14R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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) 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



■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	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

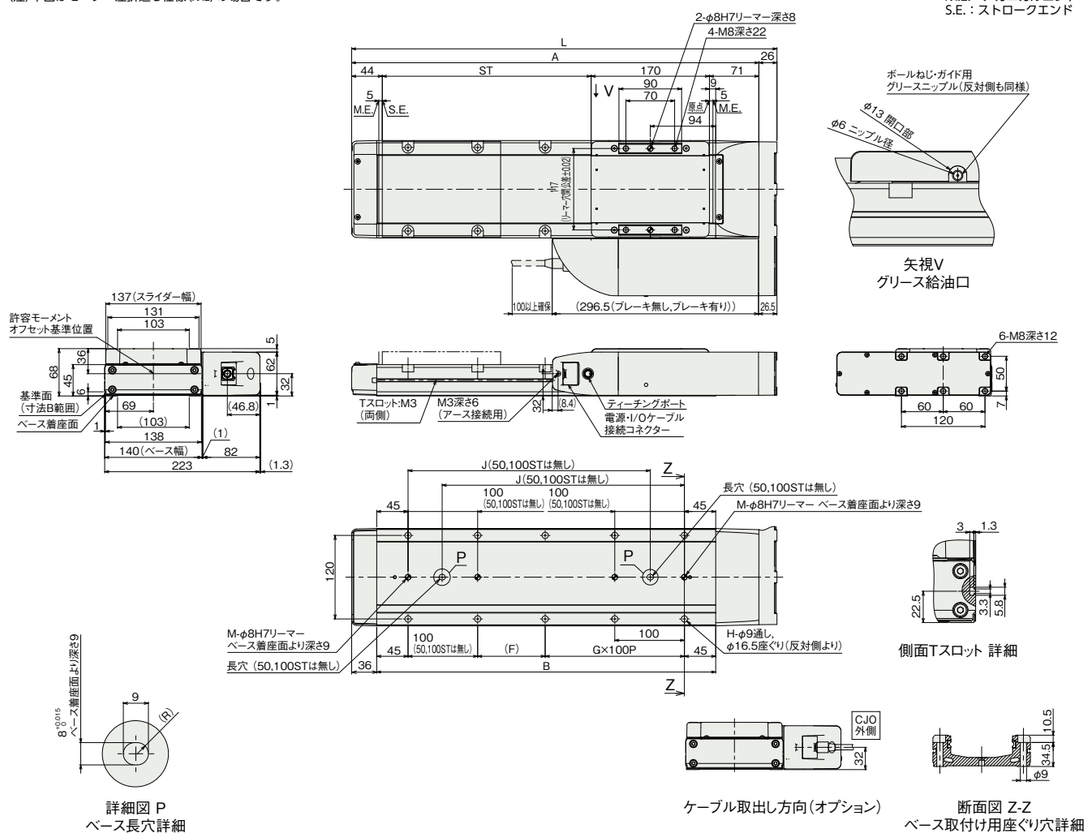
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.3	7.8	8.2	8.7	9.2	9.6	10.1	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	13.0	13.4	13.9	14.4
	ブレーキ有り	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

■RCP6S-WSA14R

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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) 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



■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	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■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)	ブレーキ無し	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6
	ブレーキ有り	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7

適応コントローラー

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-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8	DC24V	–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	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。

IAI