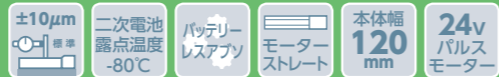


RCP6B-WRA12C



■型式項目

RCP6 B - WRA12C - WA - 42P

シリーズ	仕様	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	通信コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
B 二次電池製造工程対応製品			WA バッテリーレスアプン	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- 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。注意点は総合カタログ・1巻の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5ページをご参照ください。
 - リード12、20は、垂直で設置することはできません。

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
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	523	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	523	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	523	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	523	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	523	-
フランジ	FL	524	-
グリース給油口追加仕様	GU	521	-
原点逆仕様	NM	526	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	527	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	527	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (上側)	SVT	528	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	5	21	38.5	49
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	5	13	27.5	42
		最高速度 (mm/s)	800	560	280	140
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1	1
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	5	12
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	4	9
		最高速度 (mm/s)	-	-	220	110
		最低速度 (mm/s)	-	-	8	4
		定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	56	93	185	370	
	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)	-	-	5	12	
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	

(注1) 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	P3	P5
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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	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。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 P3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 P5: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は総合カタログ・4巻のページをご参照ください。
 (注) ケーブル型式は、総合カタログ・1巻のページをご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ30mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	10~40℃、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
エンコーダー種類	バッテリーレスアプンリユート
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は総合カタログ・1巻の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20

姿勢	速度 (mm/s)	水平				
		加速度 (G)				
	0	5	5	4	4	4
	160	5	5	4	4	4
	320	5	5	3	1.5	1
	480	5	3	2.5	0.5	0.5
	640	3	2.5			
	800	0.5	0.5			

リード12

姿勢	速度 (mm/s)	水平				
		加速度 (G)				
	0	21	17.5	12.5	11	8.5
	80	21	17.5	12.5	11	8.5
	200	21	17.5	12.5	11	7
	320	21	17.5	12.5	8.5	5.5
	440	17.5	14	9.5	7	4
	560	10.5	5.5			

リード6

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直			
		加速度 (G)				加速度 (G)			
	0	38.5	28	24.5	21	17.5	5	5	5
	40	38.5	28	24.5	21	17.5	5	5	5
	100	38.5	28	24.5	21	17.5	5	5	5
	160	38.5	28	22.5	17.5	17.5	5	5	5
	220	38.5	28	19	17.5	13.5	5	5	4.5
	280	38.5	24.5	17.5					

リード3

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直			
		加速度 (G)				加速度 (G)			
	0	49	42	35	31.5	28	12	12	12
	20	49	42	35	31.5	28	12	12	12
	50	49	42	35	31.5	28	12	12	12
	80	49	42	35	31.5	28	12	12	12
	110	49	42	35	31.5	28	12	12	12
	140	49	42	35	31.5	28	12	12	12

■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。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	速度 (mm/s)	水平	
		加速度 (G)	
	0	5	3.5
	160	5	3.5
	320	5	1.5
	480	2	

リード12

姿勢	速度 (mm/s)	水平	
		加速度 (G)	
	0	13	7.5
	80	13	7.5
	200	13	6.5
	320	10.5	5
	440	2	1

リード6

姿勢	速度 (mm/s)	水平		垂直
		加速度 (G)		加速度 (G)
	0	27.5	21	4
	40	27.5	21	4
	100	27.5	21	4
	160	27.5	17	3.5
	220	17	10.5	1.5

リード3

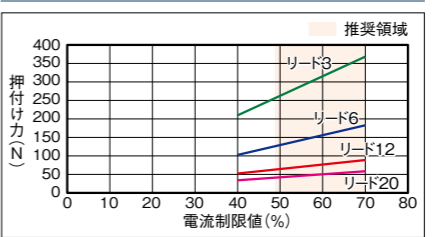
姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直
		加速度 (G)			加速度 (G)
	0	42	31.5	9	0.3
	20	42	31.5	9	0.3
	50	42	31.5	9	0.3
	80	42	31.5	8.5	0.3
	110	42	31.5	4	0.3

ストロークと最高速度

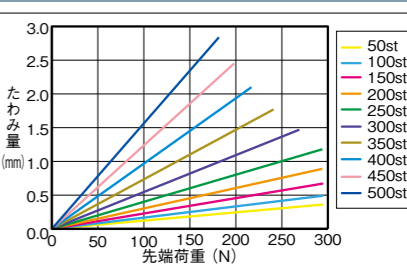
リード (mm)	接続コントローラ	50~500 (50mmごと)
20	高出力有効	800
	高出力無効	480
12	高出力有効	560
	高出力無効	440
6	高出力有効	280<220>
	高出力無効	220
3	高出力有効	140<110>
	高出力無効	110

(単位:mm/s)

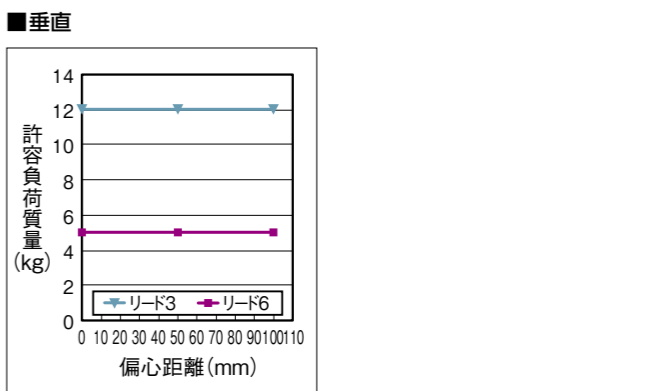
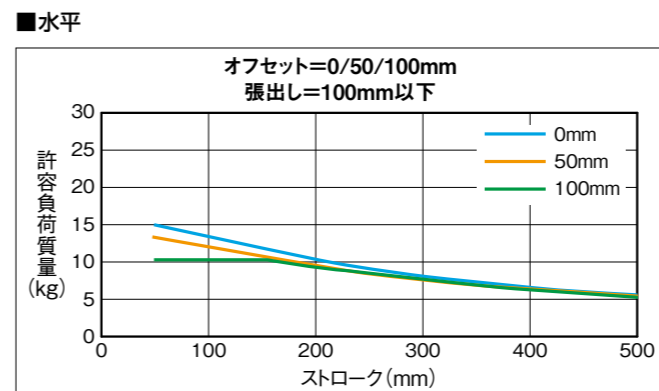
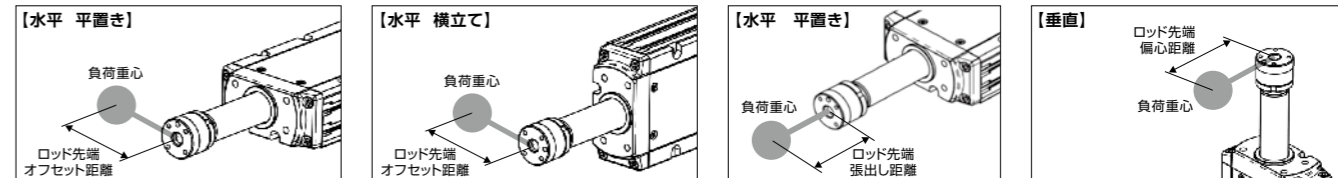
押付け力と電流制限値の相関図



ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量



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1G、速度500mm/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0.5G、速度500mm/s)

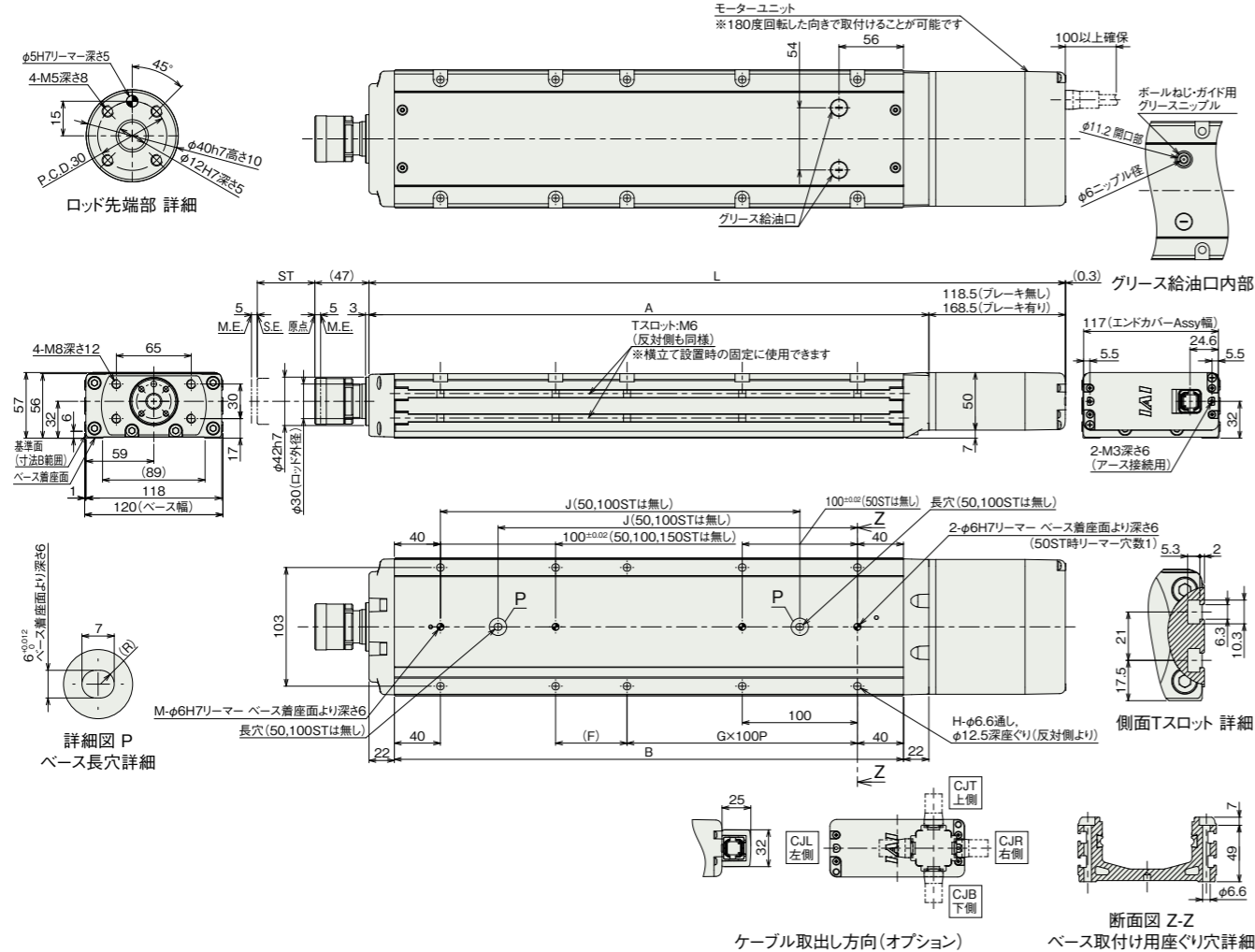
寸法図

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



(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



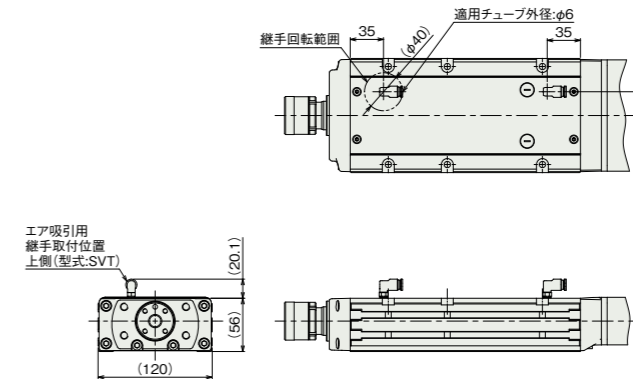
■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5
	ブレーキ有り	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686	
B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	

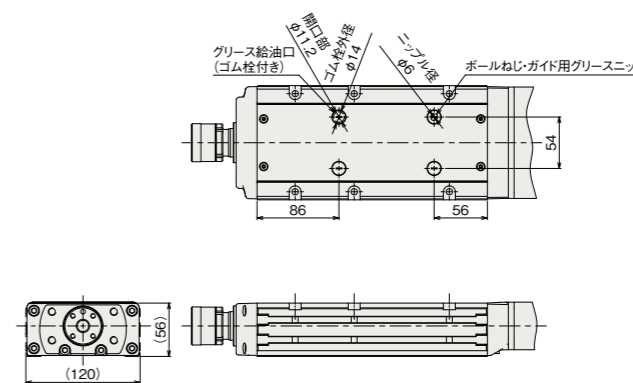
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.3	6.0	6.6	7.3	7.9	8.5	9.2	10.5
	ブレーキ有り	5	5.6	6.3	6.9	7.6	8.2	8.8	9.5	10.8

■ステンレス吸引継手取付け仕様(オプション)



■グリス給油口追加仕様(オプション)



■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	外形	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								その他							
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	総カタログ・巻			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	総カタログ・巻			
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	総カタログ・巻			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	総カタログ・巻			
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	総カタログ・巻				

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻のページをご確認ください。

