

RCP6B-WRA14C



■型式項目

RCP6 B - WRA14C - WA - 56P

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	対応コントローラ/ 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ソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 600	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



- 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16、24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	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

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	524	-
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) 24 16 8 4
水平	可搬質量 (注1) 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 17.5 35 45.5 59.5
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 12.5 26 31.5 40
	最高速度 (mm/s) 630 560 350 175
	最低速度 (mm/s) 30 20 10 5
	速度/加減速度 定格加減速度 (G) 0.1 0.3 0.3 0.1
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) - - 10.5 17.5
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効) - - 8.5 12.5
	最高速度 (mm/s) - - 210 130
	最低速度 (mm/s) - - 10 5
	速度/加減速度 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) 182 273 547 1094
	押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様 無動磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf) - - 10.5 17.5
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) 600 600 600 600
	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)	-	-
ロボットケーブル	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 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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 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ソリニア
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24

姿勢	水平			
	加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7
0	17.5	15.5	10	8.5
210	17.5	15.5	10	8.5
420	17.5	12.5	10	4
630	14	5.5	1.5	

リード16

姿勢	水平			
	加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7
0	35	35	28	24.5
140	35	35	28	24.5
280	35	35	21.5	17.5
420	35	17.5	10	5.5
560	7	4		

リード8

姿勢	水平				垂直
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	
0	45.5	45.5	38.5	35	10.5
70	45.5	45.5	38.5	35	10.5
140	45.5	45.5	38.5	35	10.5
210	45.5	45.5	28	21	17.5
280	45.5	21	10.5	6.5	2
350	35	5			

リード4

姿勢	水平				垂直
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	
0	59.5	56	49	45.5	17.5
35	59.5	56	49	45.5	17.5
70	59.5	56	49	45.5	17.5
105	59.5	56	42	35	28
130	59.5	35	6.5	4	5
175	31.5				3

■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24

姿勢	水平	
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	12.5	6.5
210	12.5	6.5
420	5.5	2

リード16

姿勢	水平	
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.7
0	26	19
140	26	19
280	12.5	9
420	2.5	

リード8

姿勢	水平			垂直
	加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	31.5	23	8.5	
70	31.5	23	8.5	
140	31.5	19	4	
210	8.5	3		

リード4

姿勢	水平			垂直
	加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	40	33.5	12.5	
35	40	33.5	12.5	
70	40	33.5	9.5	
105	8.5	5	0.5	

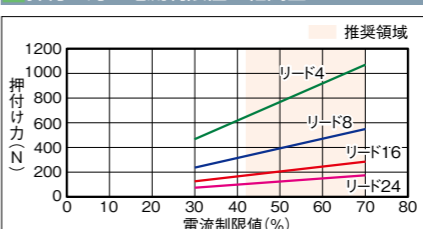
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	50~600 (50mmごと)
24	高出力有効	630
	高出力無効	420
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	350<210>
	高出力無効	210<140>
4	高出力有効	175<130>
	高出力無効	105

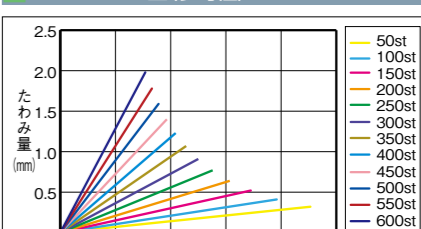
(単位:mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

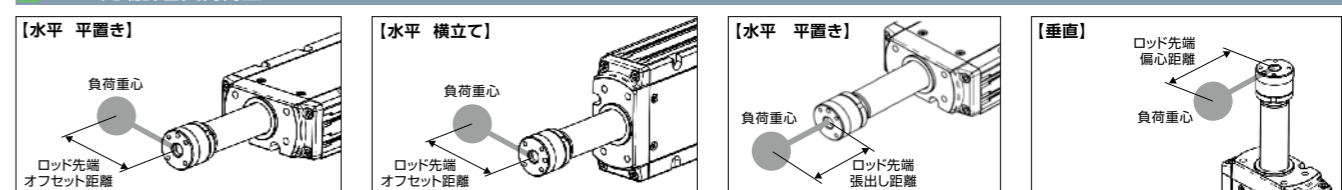
押付け力と電流制限値の相関図



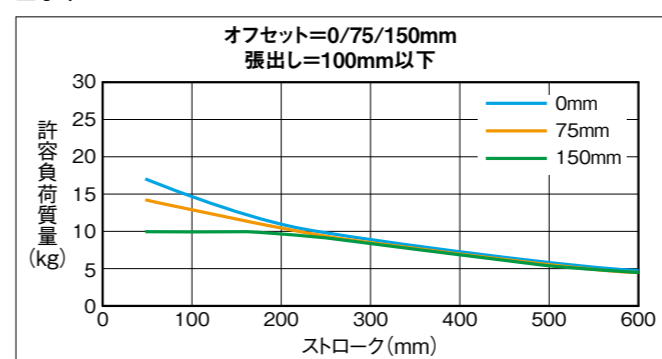
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

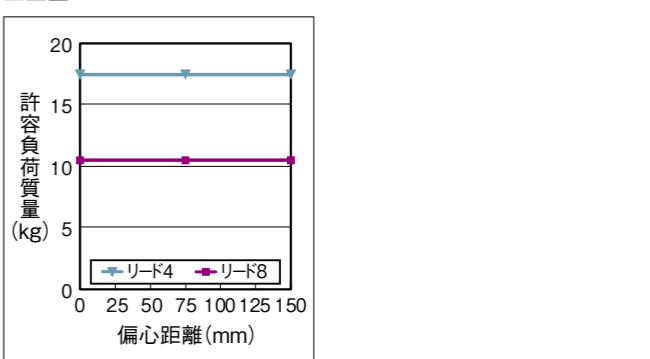


■水平



許容負荷質量の算出条件
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)

■垂直



許容負荷質量の算出条件
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210mm/s)

