

# RCP6B-WSA12R



■型式項目

**RCP6** **B** **-WSA12R-** **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                                  | 対応コントローラー/<br>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 バッテリーレスアップ | 42P パルスモーター<br>42サイズ | 20 20mm<br>12 12mm<br>6 6mm<br>3 3mm | 50<br>800<br>50mm<br>800mm<br>(50mmごと) | P3 PCON<br>MSEL<br>P5 RCON<br>RSEL | 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 (mm) | 標準価格 | ストローク (mm) | 標準価格 |
|------------|------|------------|------|
| 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       | 521 | -    |
| ケーブル取出し方向変更 (外側)         | CJO     | 521 | -    |
| モーター左折返し仕様 (注1)          | ML      | 521 | -    |
| モーター右折返し仕様 (注1)          | MR      | 521 | -    |
| 原点逆仕様                    | NM      | 521 | -    |
| スライダー部ローラー仕様             | SR      | 521 | -    |
| ステンレス吸引継手取付け仕様 (左側) (注2) | SVL     | 522 | -    |
| ステンレス吸引継手取付け仕様 (右側) (注2) | SVR     | 522 | -    |

(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。  
(注2) 継手取付け位置はモーター折返し方向と逆側のみ選択可能です。

## 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・3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。

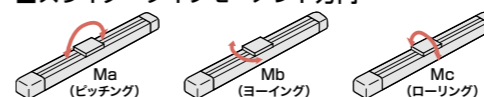


- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は総合カタログ・1巻のページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下です。張出し負荷長については総合カタログ・3巻のページの説明をご確認ください。
- リード12、20は、垂直で設置することはできません。

## メインスペック

| 項目         | 内容             | 項目                  |     |      |     |      |
|------------|----------------|---------------------|-----|------|-----|------|
|            |                | 20                  | 12  | 6    | 3   |      |
| 水平         | リード            | ボールねじリード (mm)       | 20  | 12   | 6   | 3    |
|            | 可搬質量           | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | 8.5 | 17.5 | 28  | 42   |
|            |                | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | 5.5 | 12.5 | 21  | 29.5 |
|            | 速度/加減速度        | 最高速度 (mm/s)         | 800 | 500  | 250 | 125  |
|            |                | 最低速度 (mm/s)         | 25  | 15   | 8   | 4    |
| 定格加減速度 (G) |                | 0.5                 | 0.3 | 0.3  | 0.1 |      |
| 垂直         | 可搬質量           | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | -   | -    | 6.5 | 11   |
|            |                | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | -   | -    | 5.5 | 10.5 |
|            | 速度/加減速度        | 最高速度 (mm/s)         | -   | -    | 200 | 100  |
|            |                | 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)  | -                   | -   | 6.5  | 11  |      |
| 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  |      |

## ■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)

### リード20

| 姿勢  | 水平        |         |     |     |     |
|-----|-----------|---------|-----|-----|-----|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |     |     |     |
|     | 0.1       | 0.3     | 0.5 | 0.7 | 1   |
| 0   | 8.5       | 8.5     | 8.5 | 7.5 | 7.5 |
| 160 | 8.5       | 8.5     | 8.5 | 7.5 | 7.5 |
| 320 | 8.5       | 8.5     | 8.5 | 7.5 | 6.5 |
| 480 | 8.5       | 8.5     | 8.5 | 7.5 | 6.5 |
| 640 | 8.5       | 7       | 6.5 | 5.5 |     |
| 800 | 7         | 6.5     |     |     |     |

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12

| 姿勢  | 水平        |         |      |     |     |
|-----|-----------|---------|------|-----|-----|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |      |     |     |
|     | 0.1       | 0.3     | 0.5  | 0.7 | 1   |
| 0   | 17.5      | 17.5    | 12.5 | 11  | 8.5 |
| 100 | 17.5      | 17.5    | 12.5 | 11  | 8.5 |
| 200 | 17.5      | 17.5    | 12.5 | 11  | 7   |
| 285 | 17.5      | 17.5    | 12.5 | 8.5 | 5.5 |
| 400 | 14        | 14      | 10   | 7   | 4   |
| 500 | 10.5      | 10.5    | 5.5  |     |     |

### リード6

| 姿勢  | 水平        |         |      |      |      | 垂直  |     |     |     |   |
|-----|-----------|---------|------|------|------|-----|-----|-----|-----|---|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |      |      |      |     |     |     |     |   |
|     | 0.1       | 0.3     | 0.5  | 0.7  | 1    | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 |
| 0   | 28        | 28      | 24.5 | 21   | 17.5 | 6.5 | 6.5 | 6.5 |     |   |
| 50  | 28        | 28      | 24.5 | 21   | 17.5 | 6.5 | 6.5 | 6.5 |     |   |
| 100 | 28        | 28      | 24.5 | 21   | 17.5 | 6.5 | 6.5 | 6.5 |     |   |
| 140 | 28        | 28      | 24.5 | 17.5 | 17.5 | 6.5 | 6.5 | 6.5 |     |   |
| 200 | 28        | 28      | 21   | 17.5 | 14   | 6.5 | 6.5 | 6.5 |     |   |
| 250 | 28        | 28      | 19   |      |      |     |     |     |     |   |

### リード3

| 姿勢  | 水平        |         |     |      |    | 垂直  |     |     |     |   |
|-----|-----------|---------|-----|------|----|-----|-----|-----|-----|---|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |     |      |    |     |     |     |     |   |
|     | 0.1       | 0.3     | 0.5 | 0.7  | 1  | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 |
| 0   | 42        | 39      | 35  | 31.5 | 28 | 11  | 11  | 11  |     |   |
| 25  | 42        | 39      | 35  | 31.5 | 28 | 11  | 11  | 11  |     |   |
| 50  | 42        | 39      | 35  | 31.5 | 28 | 11  | 11  | 11  |     |   |
| 65  | 42        | 39      | 32  | 28.5 | 28 | 11  | 11  | 11  |     |   |
| 100 | 42        | 39      | 32  | 28.5 | 28 | 11  | 11  | 11  |     |   |
| 125 | 42        | 39      | 32  |      |    |     |     |     |     |   |

## ■高出力設定無効 (省エネモード)

### リード20

| 姿勢  | 水平        |         |
|-----|-----------|---------|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |
|     | 0.3       | 0.7     |
| 0   | 5.5       | 2.5     |
| 160 | 5.5       | 2.5     |
| 320 | 5.5       | 2.5     |
| 480 | 5.5       | 2       |
| 640 | 3.5       | 1.5     |

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12

| 姿勢  | 水平        |         |
|-----|-----------|---------|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |
|     | 0.3       | 0.7     |
| 0   | 12.5      | 11      |
| 100 | 12.5      | 11      |
| 200 | 12.5      | 10      |
| 285 | 12.5      | 7.5     |
| 400 | 8.5       | 5       |
| 500 | 4         |         |

### リード6

| 姿勢  | 水平        |         |     | 垂直 |  |  |
|-----|-----------|---------|-----|----|--|--|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |     |    |  |  |
|     | 0.3       | 0.7     | 0.3 |    |  |  |
| 0   | 21        | 21      | 5.5 |    |  |  |
| 50  | 21        | 21      | 5.5 |    |  |  |
| 100 | 21        | 21      | 5.5 |    |  |  |
| 140 | 21        | 21      | 5.5 |    |  |  |
| 200 | 13.5      | 13.5    | 4   |    |  |  |
| 250 | 11.5      |         |     |    |  |  |

### リード3

| 姿勢  | 水平        |         |      | 垂直 |  |  |
|-----|-----------|---------|------|----|--|--|
|     | 速度 (mm/s) | 加速度 (G) |      |    |  |  |
|     | 0.3       | 0.7     | 0.3  |    |  |  |
| 0   | 29.5      | 23      | 10.5 |    |  |  |
| 25  | 29.5      | 23      | 10.5 |    |  |  |
| 50  | 29.5      | 23      | 10.5 |    |  |  |
| 65  | 29.5      | 23      | 9    |    |  |  |
| 100 | 29.5      | 23      | 8.5  |    |  |  |
| 125 | 29.5      |         |      |    |  |  |

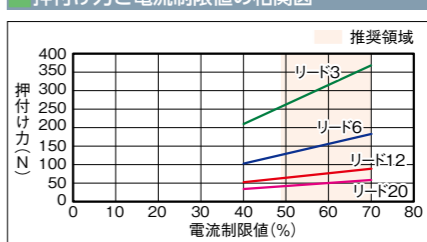
## ストロークと最高速度

| リード (mm) | 接続<br>コントローラー | 50~550<br>(50mmごと) | 600<br>(mm) | 650<br>(mm) | 700<br>(mm) | 750<br>(mm) | 800<br>(mm) |
|----------|---------------|--------------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| 20       | 高出力有効         | 800                | 740         | 650         | 580         | 520         |             |
|          | 高出力無効         | 640                | 580         | 520         |             |             |             |
| 12       | 高出力有効         | 500                | 465         | 405         | 355         | 285         |             |
|          | 高出力無効         | 500                | 465         | 405         | 355         | 285         |             |
| 6        | 高出力有効         | <200>              | <200>       | 200         | 175         | 140         |             |
|          | 高出力無効         | <200>              | <200>       | 200         | 175         | 140         |             |
| 3        | 高出力有効         | 125                | 115         | 100         | 85          | 70          |             |
|          | 高出力無効         | <100>              | <100>       | 100         | 85          | 70          |             |

(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

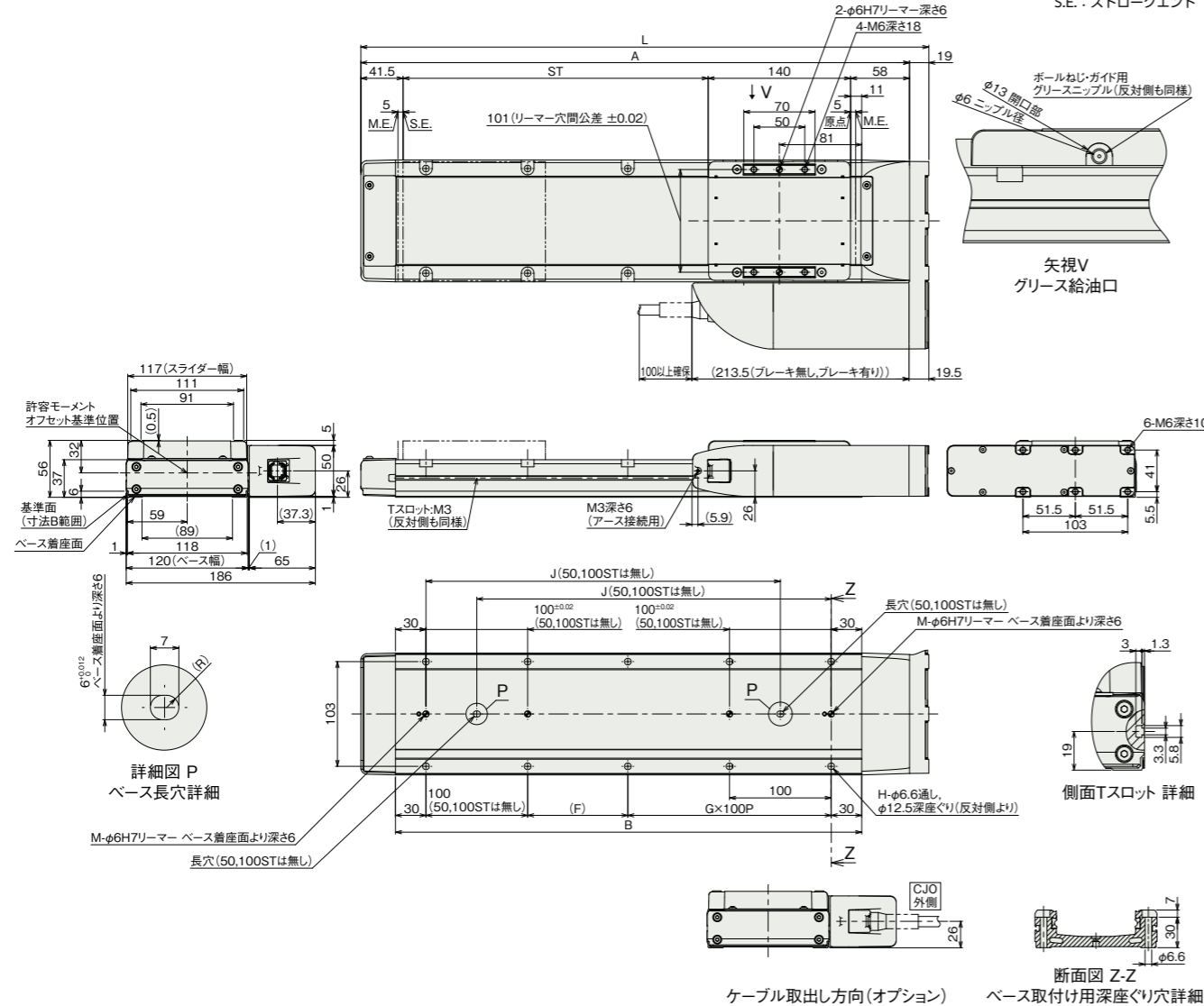


寸法図

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

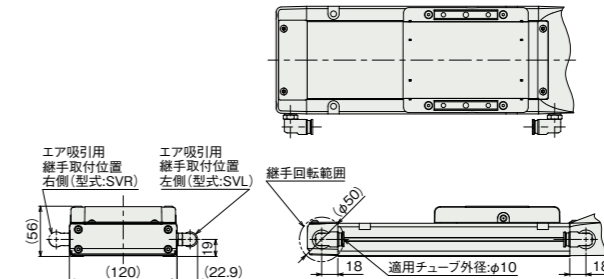


(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ステンレス吸引継手取付け仕様(オプション)

(注) 継手取付け位置はモーター折返し方向と逆側のみ選択可能です。



■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     | 308.5 | 358.5 | 408.5 | 458.5 | 508.5 | 558.5 | 608.5 | 658.5 | 708.5 | 758.5 | 808.5 | 858.5 | 908.5 | 958.5 | 1008.5 | 1058.5 |
| A     | 289.5 | 339.5 | 389.5 | 439.5 | 489.5 | 539.5 | 589.5 | 639.5 | 689.5 | 739.5 | 789.5 | 839.5 | 889.5 | 939.5 | 989.5  | 1039.5 |
| B     | 208.5 | 258.5 | 308.5 | 358.5 | 408.5 | 458.5 | 508.5 | 558.5 | 608.5 | 658.5 | 708.5 | 758.5 | 808.5 | 858.5 | 908.5  | 958.5  |
| F     | 148.5 | 198.5 | 48.5  | 98.5  | 48.5  | 98.5  | 48.5  | 98.5  | 48.5  | 98.5  | 48.5  | 98.5  | 48.5  | 98.5  | 48.5   | 98.5   |
| 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     | -     | -     | 198.5 | 248.5 | 298.5 | 348.5 | 398.5 | 448.5 | 498.5 | 548.5 | 598.5 | 648.5 | 698.5 | 748.5 | 798.5  | 848.5  |
| 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) | 4.1 | 4.4 | 4.7 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6.1 | 6.4 | 6.7 | 7.1 | 7.4 | 7.7 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9.1 |
|         | 4.1 | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.5 | 5.8 | 6.1 | 6.5 | 6.8 | 7.1 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.5 | 8.8 | 9.1 |

■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<br>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   | CIT        | PR | CN | ML | ML3 | EC | EP | PRT | SSN | ECM |   |                                 |      |        |
| MSEL-PC/PG       |    | 4                     | 単相AC<br>100~230V | -      | -    | ●     | ●          | ●  | ●  | ●  | ●   | ●  | ●  | ●   | ●   | ●   | ● | 30000                           | -    | 総カタログ巻 |
| PCON-CB/CGB      |    | 1                     | DC24V            | ●      | ●    | -     | ●          | ●  | ●  | ●  | ●   | ●  | ●  | ●   | ●   | ●   | ● | 512<br>(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<br>(ML3,SSN,ECMは8) | DC24V            | -      | -    | -     | ●          | ●  | ●  | ●  | ●   | ●  | ●  | ●   | ●   | ●   | ● | 128<br>(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。

