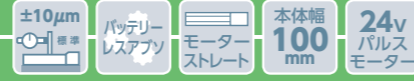


# RCP6-WRA10C

# RCP6S-WRA10C



■型式項目

シリーズ	WRA10C	WA	35P	リード	ストローク	選定コントローラ/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35mmサイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m 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**
- (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) 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。
  - (4) 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。
  - (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) リード10、16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	
	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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	-

## メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm) 16 10 5 2.5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) 4 14.5 28 40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効) 3.5 9.5 25 40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 700 525 350 175
		最低速度 (mm/s) 40 13 7 4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効) - - 5 10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効) - - 5 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) - - 260 175
		最低速度 (mm/s) - - 7 4
押付け	押付け時最大推力 (N) 48 77 155 310	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
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2) 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	RCP6-WRA10C			RCP6S-WRA10C		
		P3	P5	SE	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。

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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ25mm 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注3)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
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3) 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。

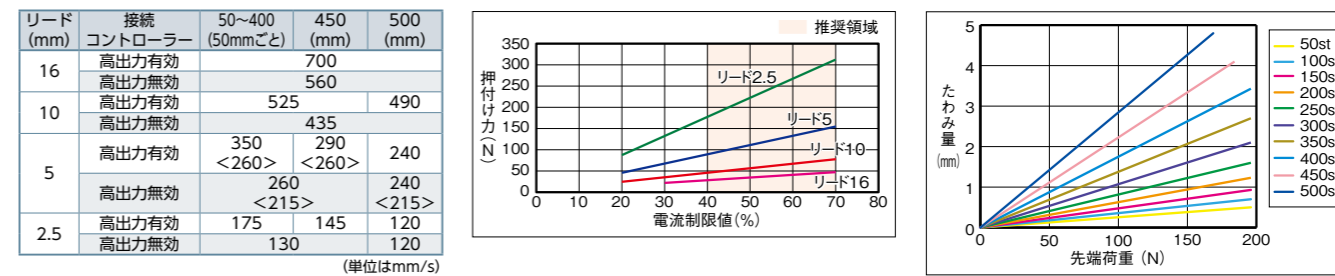
■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)
			0.1	0.3	0.5	0.7	1	
リード16	0	4	4	3.5	2.5	1.5		
	140	4	4	3.5	2.5	1.5		
	280	4	4	3.5	2.5	1		
	420	4	4	3.5	2	0.5		
	560		2.5	2.5				
	700			0.5				
リード10	0	14.5	14.5	13	12.5	12		
	85	14.5	14.5	13	12.5	12		
	175	14.5	14.5	12.5	11.5	9.5		
	260	14.5	14.5	12.5	8.5	6.5		
	350	14.5	14.5	11.5	7.5	3.5		
	435	14.5	12.5	7.5	4.5	2.5		
リード5	0	28	25	22	20	20	5	
	40	28	25	22	20	20	5	
	85	28	25	22	20	20	5	
	130	28	25	22	20	20	5	
	175	28	25	22	20	20	5	
	215	28	25	22	20	13.5	3	
リード2.5	0	40	40	40	35	30	10	
	20	40	40	40	35	30	10	
	40	40	40	40	35	30	10	
	65	40	40	40	35	30	10	
	85	40	40	40	35	30	10	
	105	40	40	35	35	30	10	

■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。

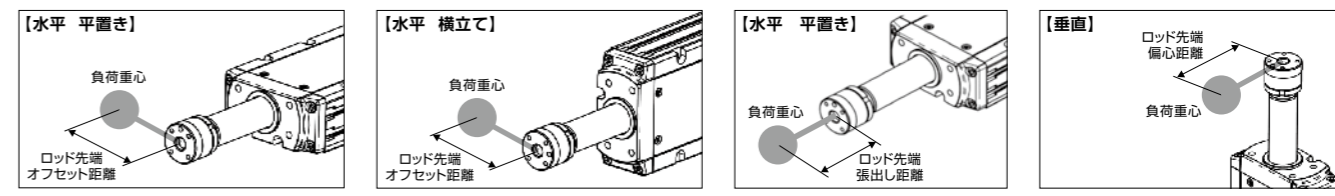
リード	姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直 加速度(G)
			0.3	0.7	0.3	0.3	
リード16	0		3.5	0.5			
	140		3.5	0.5			
	280		3.5	0.5			
	420		3.5	0.5			
	560		2.5				
	リード10	0		9.5	8		
85			9.5	8			
175			9.5	8			
260			9.5	6.5			
350			7.5	6			
435			5	2.5			
リード5	0		25	19	5		
	40		25	19	5		
	85		25	19	5		
	130		25	19	5		
	175		25	15.5	4		
	215		18	12	2.5		
リード2.5	0		40	27	10		
	20		40	27	10		
	40		36	27	10		
	65		36	27	10		
	85		36	27	8.5		
	105		36	27	6		

## ストロークと最高速度 押付け力と電流制限値の相関図 ロッドたわみ量 (参考値)

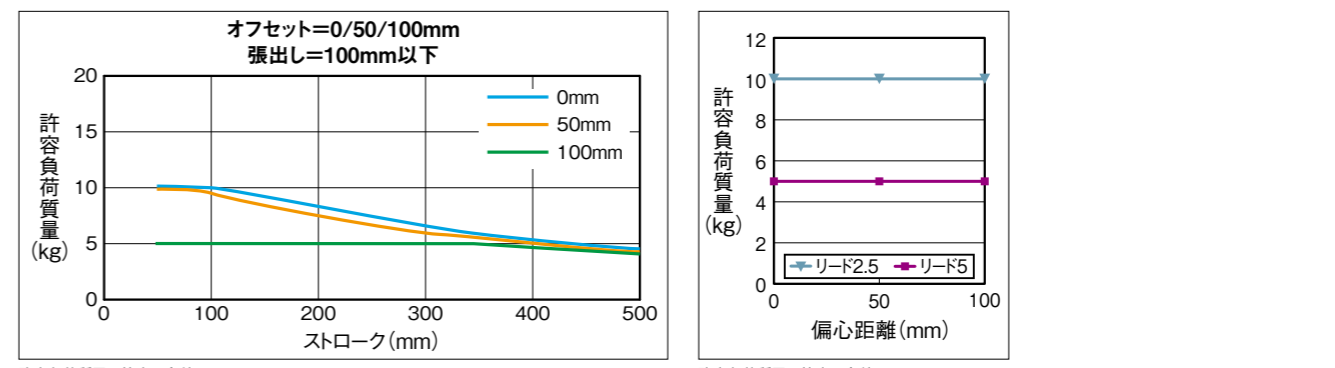


(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

## ロッド先端許容負荷質量



## ■水平 ■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1G、速度500mm/s)

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260mm/s)

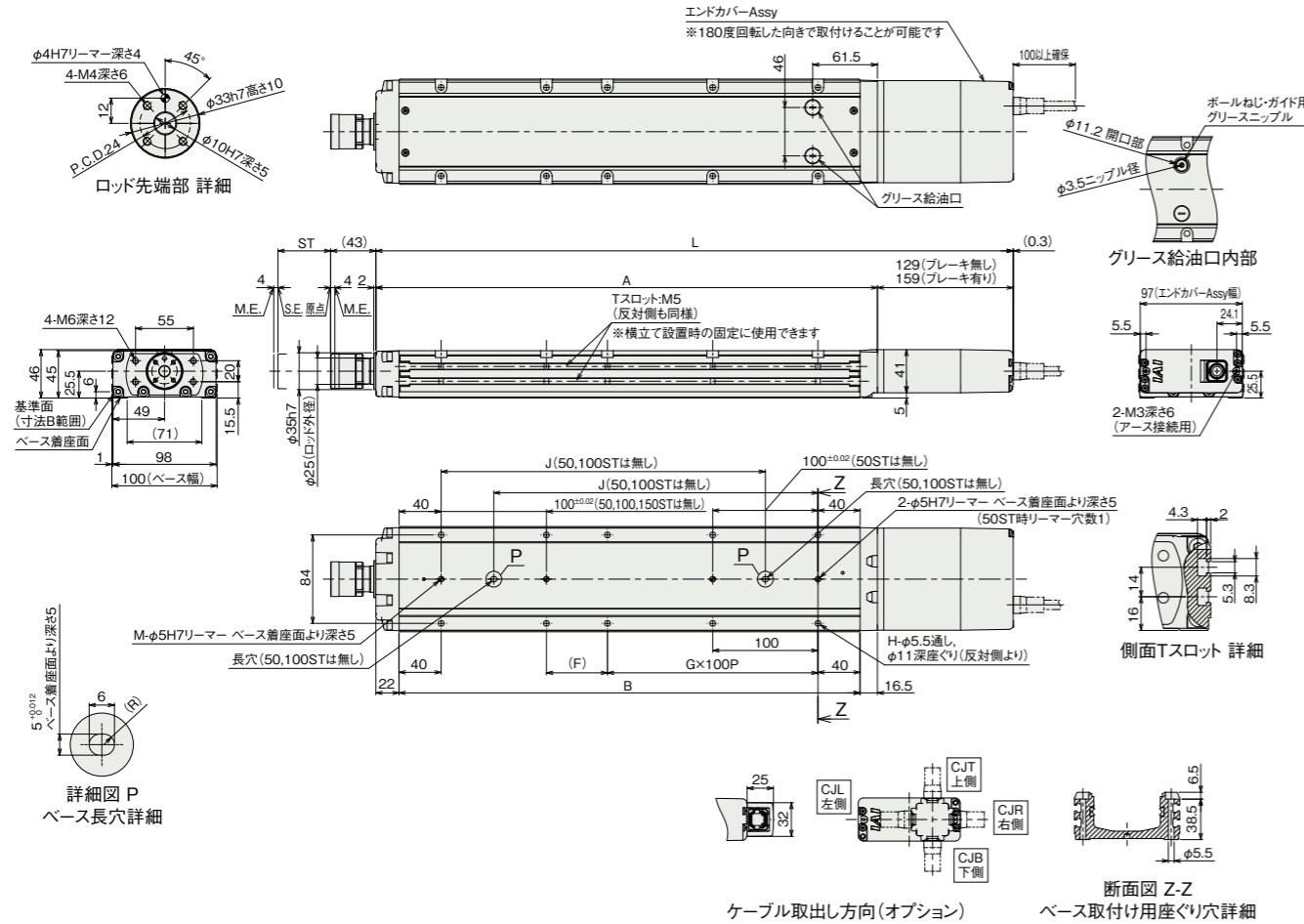
寸法図

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



■RCP6-WRA10C

(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) 先端フランジリマア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、リマア穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



■ストローク別寸法

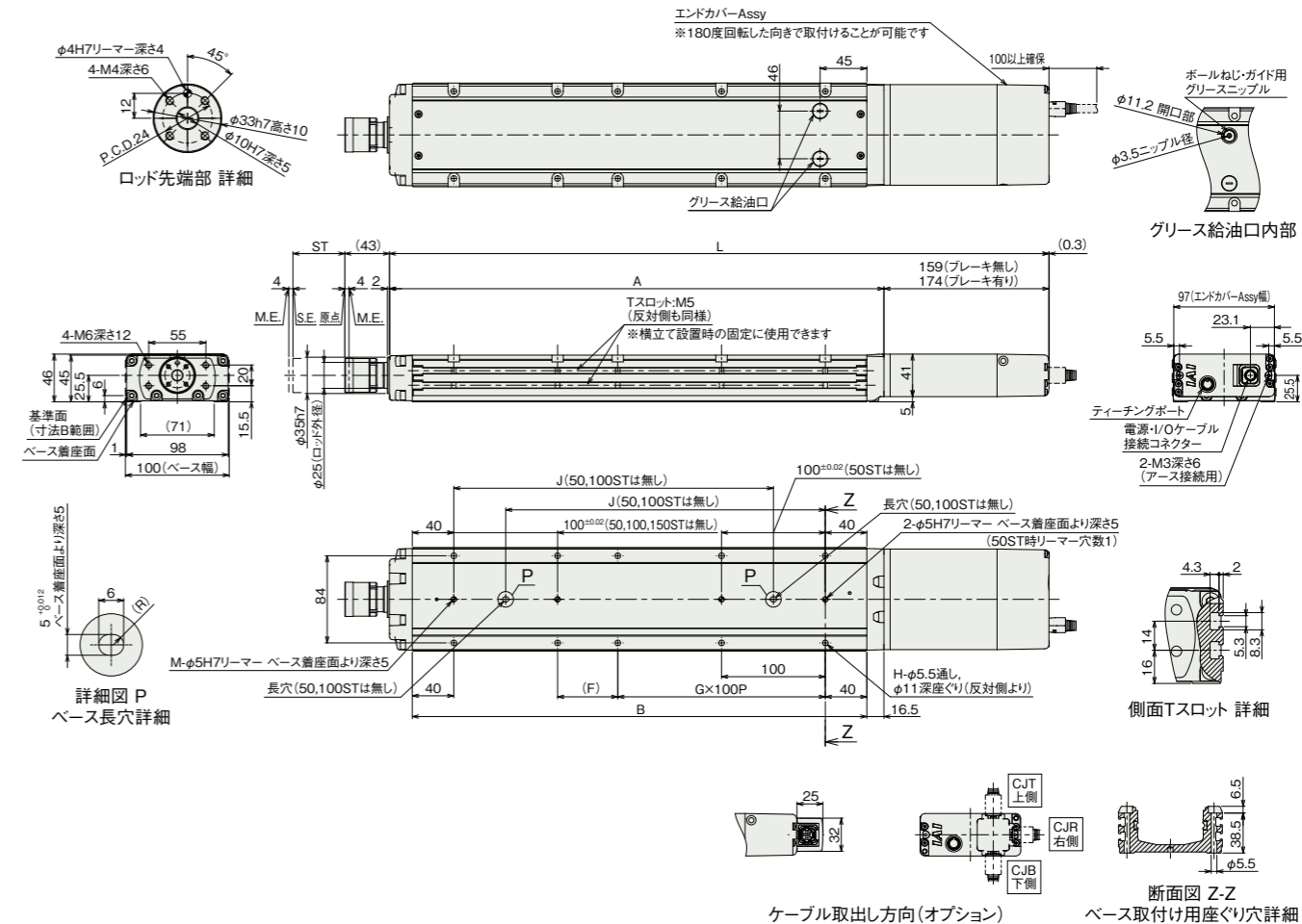
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6	ブレーキ無し	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
		ブレーキ有り	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
	RCP6S	ブレーキ無し	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5
		ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
ロッド先端静的許容荷重(N)		196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	オフセット0mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
		オフセット100mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
5000km寿命	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	オフセット0mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
		オフセット100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

■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)	RCP6	ブレーキ無し	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有り	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6
	RCP6S	ブレーキ無し	3.4	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5
		ブレーキ有り	3.6	4.1	4.5	4.9	5.4	5.8	6.3	6.7	7.2	7.6

■RCP6S-WRA10C

(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) 先端フランジリマア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、リマア穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



(注) RCP6Sのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

■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		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。