

RCP6-WRA12R RCP6S-WRA12R



■型式項目

シリーズ: RCP6 (コントローラー別置), RCP6S (コントローラー内蔵)

タイプ: WRA12R

エンコーダー種類: WA (バッテリーレスアプソ)

モーター種類: 42P (パルスモーター 42サイズ)

リード: 20 (20mm), 12 (12mm), 6 (6mm), 3 (3mm)

ストローク: 50 (50mm), 100 (100mm), 150 (150mm), 200 (200mm), 250 (250mm)

対応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 (P3: PCON, MSEL, S, M, X, R; P5: RCON, RSEL; RCP6S: SE), P3, P5, RCP6S, SE

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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



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1-315ページをご確認ください。
 - RCP6S (コントローラー内蔵) のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-326ページをご参照ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307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	
	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 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ	FL	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
Tスロットナットバー (左) (注2)	NTBL	4-595	-
Tスロットナットバー (右) (注2)	NTBR	4-595	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。

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3)	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	7.5	30	55	70
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	7.5	18.5	39	60
		最高速度 (mm/s)	800	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
水平	速度/加減速度	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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	7.5	17.5
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	6	13
		最高速度 (mm/s)	-	-	280	200
垂直	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	8	4
	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)	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	無励磁動作電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	7.5	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)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

(注3) 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-WRA12R		RCP6S-WRA12R
		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)	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
ロボットケーブル	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」をご指定し、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 「R-B」=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。

(注4) 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20	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
		0.1	0.3	0.5	0.7	1
		0	7.5	7.5	5.5	5.5
160	7.5	7.5	5.5	5.5	5.5	
320	7.5	7.5	4.5	2.5	1.5	
480	7.5	4.5	3.5	0.5	0.5	
640	4.5	3.5				
800	0.5	0.5				

リード12	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
		0.1	0.3	0.5	0.7	1
		0	30	25	18	16
80	30	25	18	16	10	
200	30	25	18	16	10	
320	30	25	18	12	8	
440	25	20	13.5	10	6	
560	13.5	8	5.5	3.5		

リード6	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
		0	55	40	35	30	25	7.5	7.5
40	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	
100	55	40	35	30	25	7.5	7.5	7.5	
160	55	40	32.5	25	25	7.5	7.5	7.5	
220	55	40	27.5	25	19.5	7.5	7.5	6.5	
280	55	35	25	20	14	3.5	3.5	3.5	
340	55	25.5	14	12	10				
400	45	12.5	10	6	3.5				

リード3	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直		
		0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
		0	70	60	50	45	40	17.5	17.5
20	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
50	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
80	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
110	70	60	50	45	40	17.5	17.5	17.5	
140	70	50	40	30	25	13.5	10	6	
170	70	40	35	25	20	3.5	3.5	3.5	
200	70	35	30	20	14	1	1	0.5	
225	50	16	16	10	6				

■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20	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
		0.3	0.7
		0	7.5
160	7.5	5.5	
320	7.5	2.5	
480	3	0.5	

リード12	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
		0.3	0.7
		0	18.5
80	18.5	10.5	
200	18.5	9.5	
320	15	7	
440	3	1.5	

リード6	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		垂直
		0.3	0.7	0.3
		0	39	30
40	39	30	6	
100	39	30	6	
160	39	24	5	
220	24	15	2	

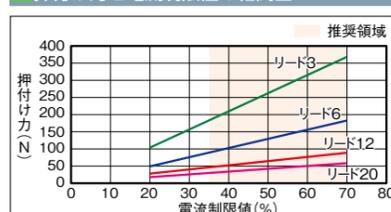
リード3	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		
		0.3	0.7	0.3
		0	60	45
20	60	45	13	
50	60	45	13	
80	60	45	12	
110	60	45	6	

ストロークと最高速度

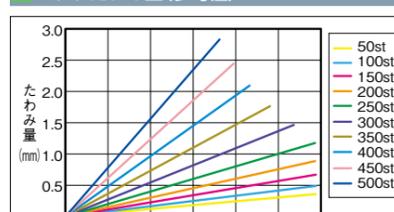
リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)
20	高出力有効		800	
	高出力無効		480	
12	高出力有効		560	
	高出力無効		440	
6	高出力有効	400<280>		375<280>
	高出力無効		220	
3	高出力有効	225<200>	220<200>	185
	高出力無効		110	

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

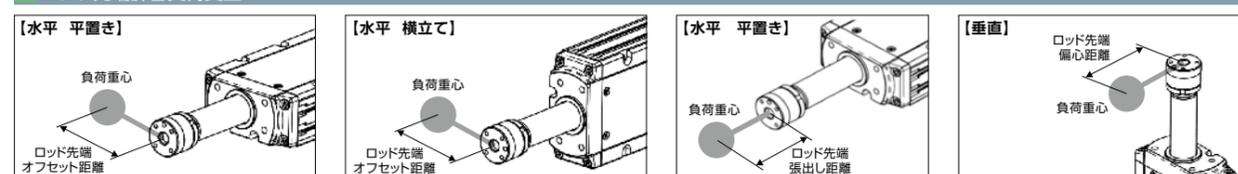


ロッドたわみ量 (参考値)

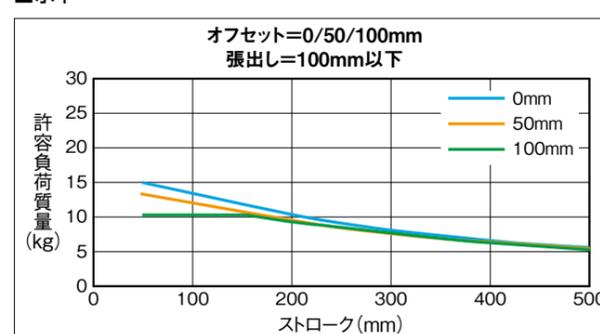


(注) < >内は垂直使用の場合です。

ロッド先端許容負荷質量

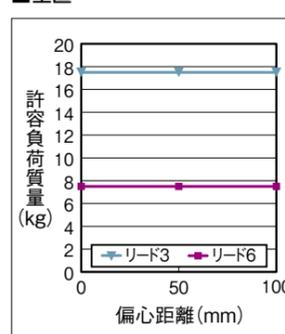


■水平



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)

■垂直



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280mm/s)

