

RCP6-WRA16R

RCP6S-WRA16R

±10μm

リニアガイド

バッテリーレスアップ

モーター左折返し

本体幅160mm

24Vパルスモーター

■型式項目

	WRA16R	WA	60P					
シリーズ	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (50mmごと)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

CE

RoHS 10

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

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 1-315 ページをご確認ください。

(5) RCP6S (コントローラー内蔵) は、デューティ比 70%以下で運転してください。

(6) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。

(7) 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。

(8) リード 20 は垂直で設置することはできません。

(9) RCON/RSEL 接続時は、交換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

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	—	—	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	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	10	5
	可搬質量 (注3)	30	60	100
	最高速度 (mm/s)	420	240	120
水平	最低速度 (mm/s)	25	13	7
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	—	34.5	63
	最高速度 (mm/s)	—	180	100
	最低速度 (mm/s)	—	13	7
速度/加減速度	定格加減速度 (G)	—	0.2	0.1
	最高加減速度 (G)	—	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
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)	—	34.5	63
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	800	800	800
	ストロークピッチ (mm)	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-WRA16R		RCP6S-WRA16R
		P4	P6	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)	—	—	—
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—	—

速度・加速度別可搬質量表

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)
	0.2
0	30
240	30
300	30
360	19
420	10.5

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
	0.2
0	60
150	60
200	45
240	18

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.2
0	34.5
88	34.5
100	24.5
110	19.5
120	16.5
130	14.5
140	11.5
150	7.5
160	5.5
170	4.5
180	2.5

リード5

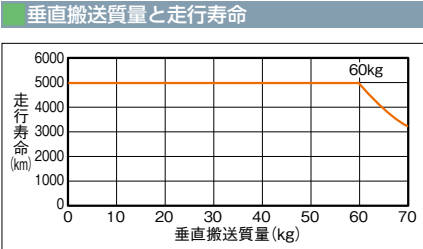
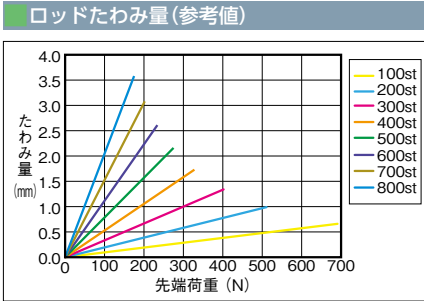
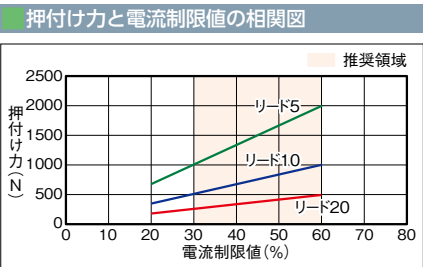
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)
	0.1
0	100
90	100
120	58

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度 (G)
	0.1
0	63
48	63
60	33
70	28
80	18
90	9
100	2

ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	280	405	420	400	340	295	260	225	200	180	
10		240 <180>	230 <180>	195	165	145	125	110	100	90	
5		120 <100>	115 <100>	95	80	70	60	55	50	45	

(注) < >内は垂直使用の場合です。



ロッド先端許容負荷質量

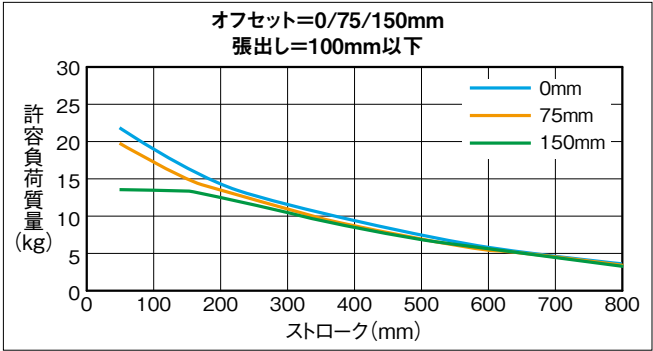
【水平 平置き】

【水平 横立て】

【水平 平置き】

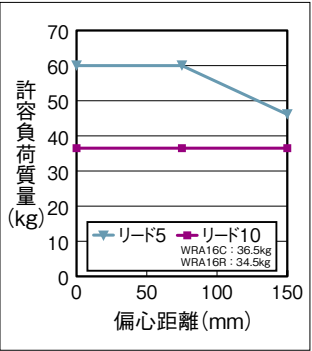
【垂直】

■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0.2G、速度420mm/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0.2G、速度180mm/s)

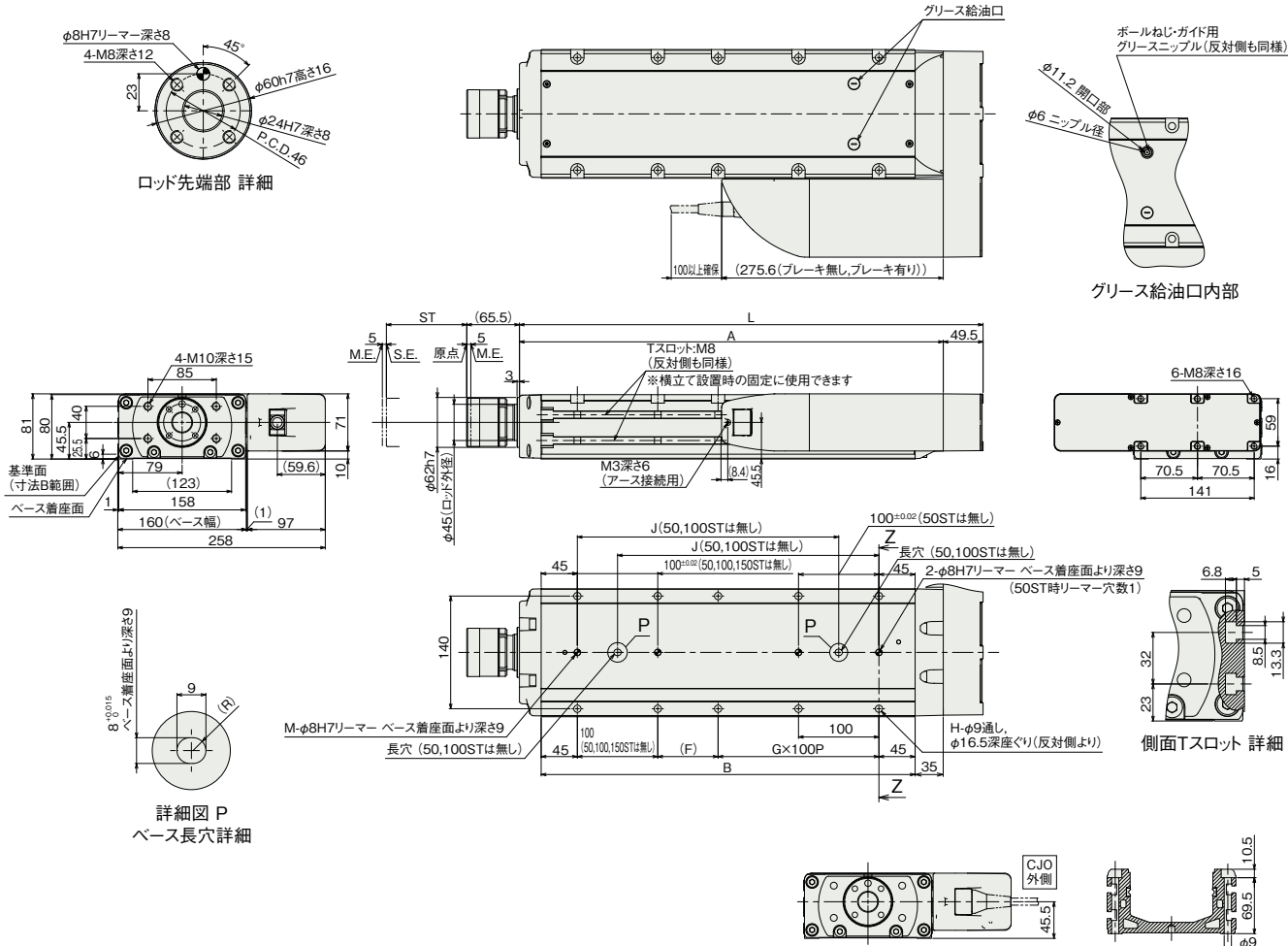
寸法図

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-WRA16R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

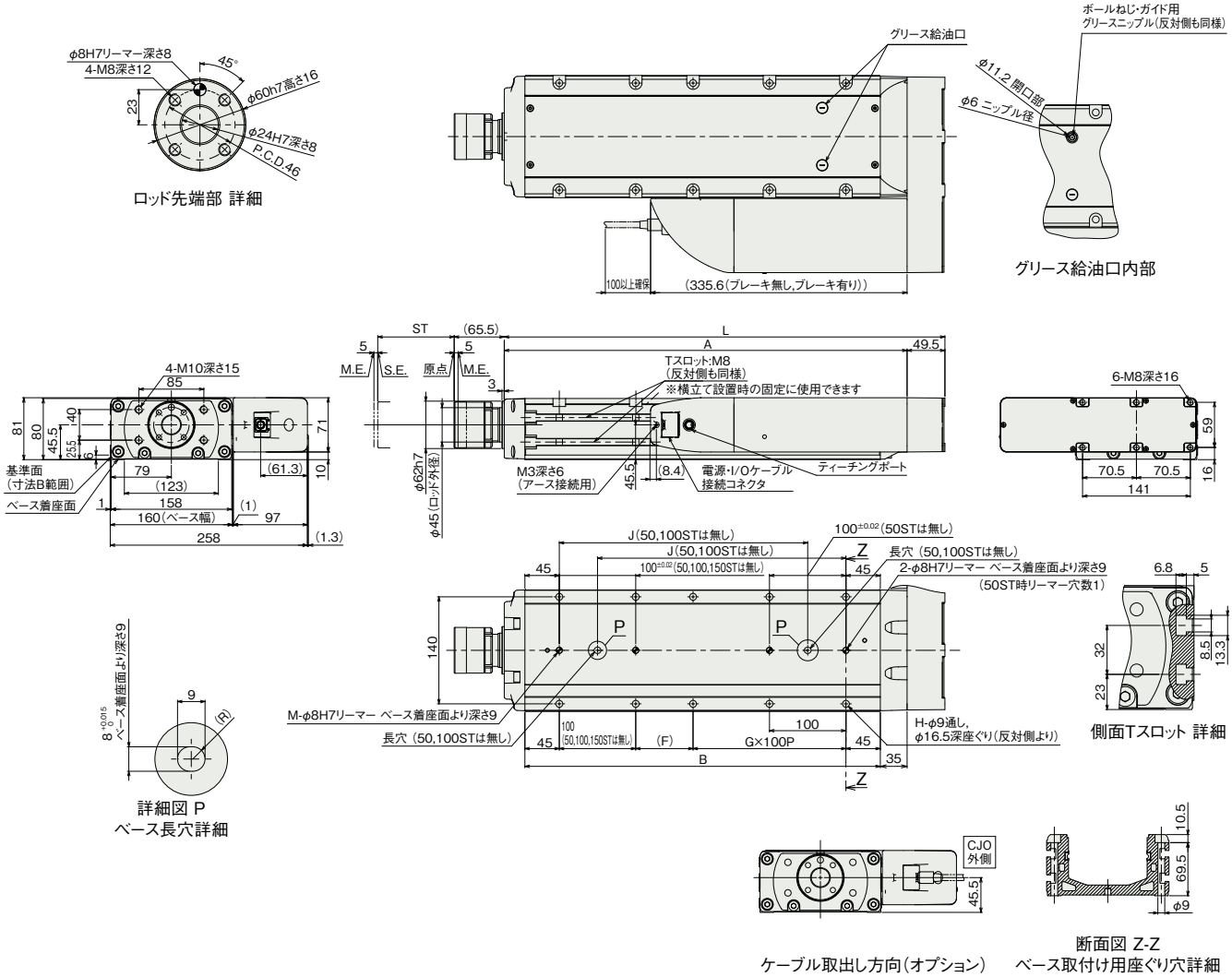
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		—	—	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク (N・m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重 (N)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

■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)	RCP6	13.1	14.2	15.3	16.5	17.6	18.7	19.9	21.0	22.2	23.3	24.5	25.6	26.7	27.9	29.0	30.1
		13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.3	30.4
	RCP6S	13.3	14.4	15.6	16.7	17.9	19.0	20.1	21.3	22.4	23.5	24.7	25.8	27.0	28.1	29.2	30.4
		13.6	14.7	15.8	16.9	18.1	19.2	20.4	21.5	22.7	23.8	24.9	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6

■RCP6S-WRA16R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



(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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-195	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57	
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-105

(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、8-181ページをご確認ください。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。