

# RCP6-WSA10R RCP6S-WSA10R



型式項目		WSA10R	WA	35P	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
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	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 P5 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。

## 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	3-619	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-620	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-622	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-622	-
原点逆仕様	NM	3-623	-
スライダー部ローラー仕様	SR	3-624	-

(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。

## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA10R		RCP6S-WSA10R
		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」はロボットケーブル  
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。

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。
- 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。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向500mm以下です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- リード10、16は、垂直で設置することはできません。

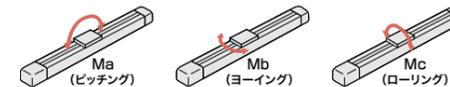
## メインスペック

項目	内容	項目				
		16	10	5	2.5	
水平	リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	4	15	28	40
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	4	12	25	36
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	840	610	390	195
		最低速度 (mm/s)	40	13	7	4
定格加減速度 (G)		0.3	0.3	0.1	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	3	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	3	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	305	175
		最低速度 (mm/s)	-	-	7	4
		定格加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	-	-	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	48	77	155	310	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	3	10	
	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	

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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 271N・m
	Mb: 271N・m
	Mc: 553N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 65.4N・m
	Mb: 65.4N・m
	Mc: 134N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <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	バッテリーレスアップソリュート
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2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

## 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16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7
0	4	4	3	3
140	4	4	3	3
280	4	4	3	3
420	4	4	3	3
560	4	4	3	1.5
700	4	4	3	0.5
840		1	0.5	

### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			
	0.1	0.3	0.5	0.7
0	15	15	13	13
85	15	15	13	13
175	15	15	13	12
260	15	15	13	8
350	15	15	13	8
435	15	15	10	7
525	14	10	5	3
610		5	2	1

### リード5

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	
0	28	25	22	20	3
40	28	25	22	20	3
85	28	25	22	20	3
130	28	25	22	20	3
175	28	25	22	20	3
215	28	25	22	16	3
260	28	25	20	16	2
305	28	20	12	8	1
350	28	14	6	4	3
390	28	6	1		

### リード2.5

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	
0	40	40	40	35	10
20	40	40	40	35	10
40	40	40	36	35	10
65	40	40	36	35	10
85	40	40	36	35	10
105	40	40	35	35	10
130	40	40	35	30	7
150	40	35	35	30	4
175	40	34	32	24	2
195	40	20	14	12	11

■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16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	4	3
140	4	3
280	4	3
420	4	3
560	3.5	1

### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
	0.3	0.7
0	12	9.5
85	12	9.5
175	12	9
260	12	9
350	10.5	6.5
435	6	3.5
525	3	1.5

### リード5

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	25	20	3	
40	25	20	3	
85	25	20	3	
130	25	20	3	
175	25	19	3	
215	19	13	3	
260	10.5	7.5	2	

### リード2.5

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	36	27	10	
20	36	27	10	
40	36	27	10	
65	36	27	10	
85	36	27	9	
105	36	27	7	
130	33	20	4.5	

## ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~300 (50mmごと)				
		350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	
16	高出力有効	840		775	660	
	高出力無効		560			
10	高出力有効	610	590	490	415	
	高出力無効		525	490	415	
5	高出力有効	390 <305>	355 <305>	290	245	
	高出力無効		260	245	205	
2.5	高出力有効	195 <175>	175	145	120	
	高出力無効		130	120	100	

(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

