

RCP6-WSA14C RCP6S-WSA14C



■型式項目		WSA14C	WA	56P						
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 コントローラ別置 RCP6S コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (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	



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	3-619	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	3-620	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	3-620	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	3-620	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	3-620	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-621	-
高精度仕様 (注1)	HPR	3-621	-
原点逆仕様	NM	3-623	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-624	-

(注1) リード16・24の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-WSA14C		RCP6S-WSA14C
		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)	-	-	-
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。
□□□はケーブル長さを入力。(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。

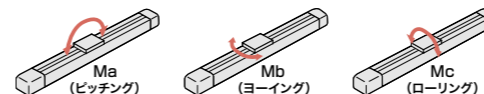
選定上の注意

- 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。
- RCP6S (コントローラ内蔵) のリード4/8/16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ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向550mm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16、24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	24				16				8				4				
		水平				垂直				水平				垂直				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	24	16	8	4	24	16	8	4	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	80	15.5	33	45	54	7.5	15	20	24	3.75	7.5	10	12
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	15.5	33	45	54	7.5	15	20	24	3.75	7.5	10	12	1.875	3.75	5	6
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	700	560	420	210	30	20	10	5	15	10	5	2.5	7.5	5	2.5	1.25
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	15	10	5	2.5	7.5	5	2.5	1.25	3.75	2.5	1.25	0.625
定格加速度 (G)		0.3	0.1	0.3	0.3	0.3	0.1	0.3	0.3	0.3	0.1	0.3	0.3	0.3	0.1	0.3	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	14	26	-	-	11	18	-	-	5	9	-	-	2.5	4.5
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	11	18	-	-	5	9	-	-	2.5	4.5	-	-	1.25	2.25	
	最低速度 (mm/s)	-	-	10	5	-	-	5	2.5	-	-	2.5	1.25	-	-	1.25	0.625	
	定格加速度 (G)	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	
	最高加速度 (G)	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	-	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	139	209	418	836	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	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)	-	-	14	26	-	-	5	9	-	-	2.5	4.5	-	-	1.25	2.25	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	

■スライダ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。

姿勢 速度 (mm/s)	水平										垂直									
	加速度 (G)					加速度 (G)					加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5							
0	25	25	23	20	17	50	42	40	32	30	65	65	55	50	45	14	14	14		
140	25	25	23	20	17	140	50	42	40	32	30	65	65	55	50	45	14	14	14	
420	25	25	23	20	15	280	50	42	35	23	17	65	65	55	46	45	12	12	12	
560	20	19	14	12	9	420	47	25	18	14	10	210	65	65	45	36	22	10	10	9
700	20	10	6	6	6	560	12	10	5	3	2	280	65	39	27	18	12	8	5	4

■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。

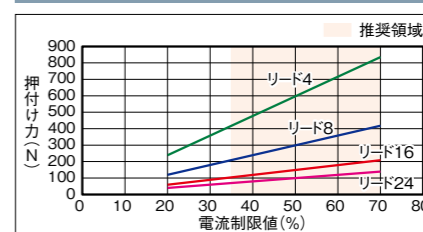
姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直				
	加速度 (G)		加速度 (G)		加速度 (G)				
	0.3	0.7	0.3	0.7	0.3	0.7	0.3		
0	15.5	12	33	24.5	45	33	11		
140	15.5	12	140	33	24.5	45	33	11	
420	13	8	280	22.5	12.5	45	27.5	10.5	
560	7.5	3	420	9.5	3.5	210	13.5	9	3

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	700						
24	高出力無効	665						
16	高出力有効	560						
16	高出力無効	420						
8	高出力有効	420	400	350	305	270	240	215
8	高出力無効	210						
4	高出力有効	210	200	170	150	135	120	105
4	高出力無効	105						

(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



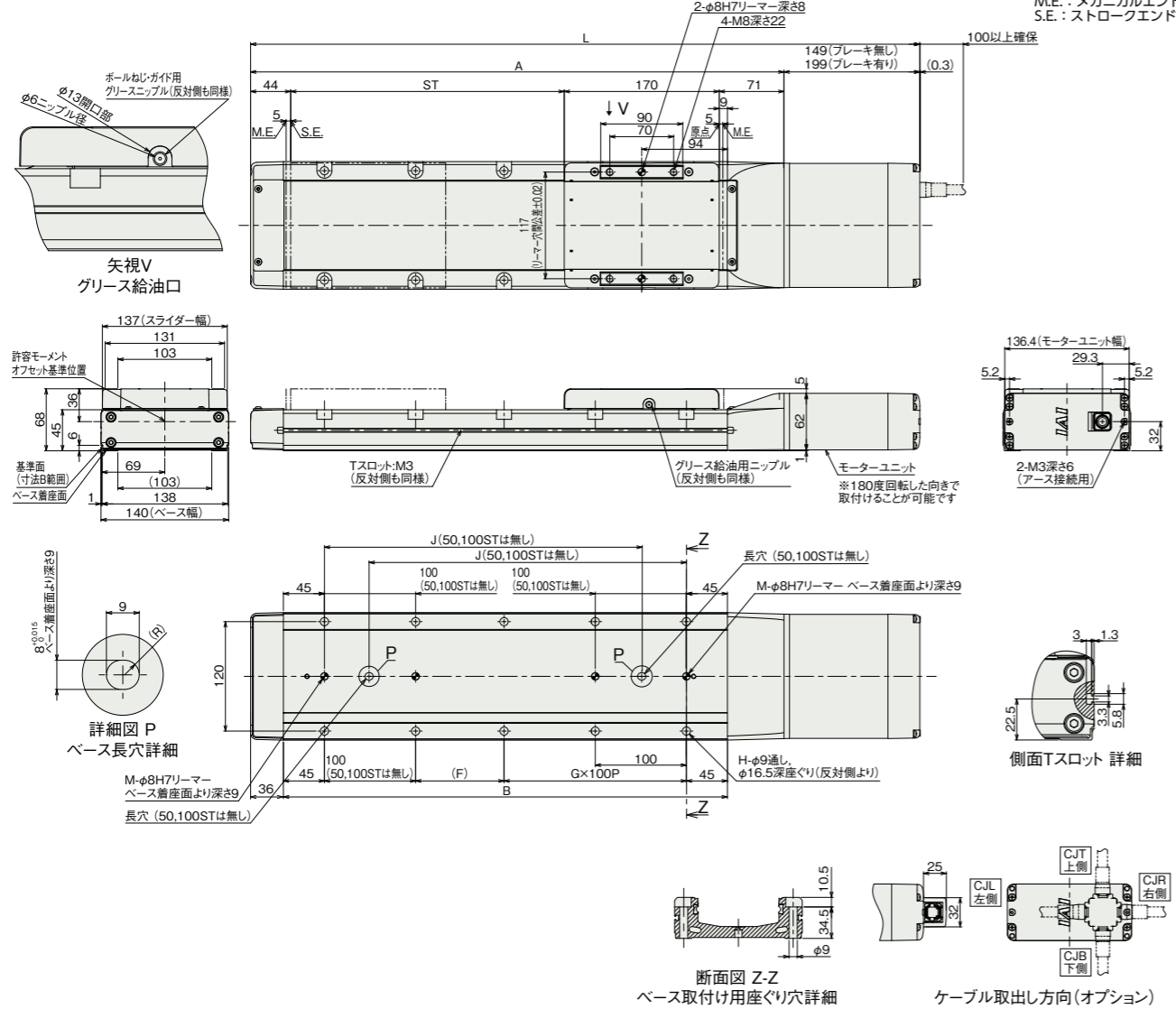
寸法図

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



■RCP6-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダが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。



■ストローク別寸法

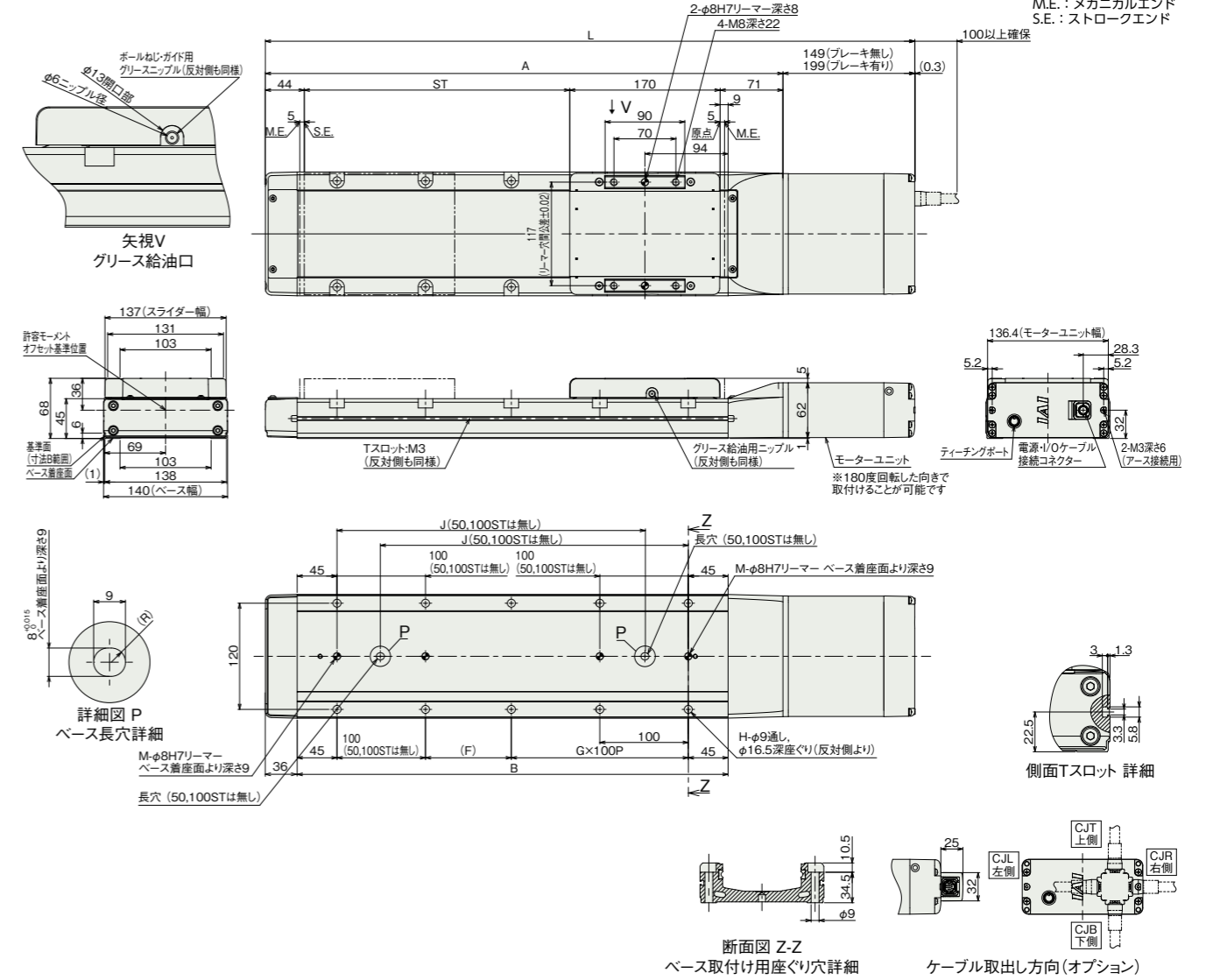
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
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	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
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)	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
ブレーキ有り	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2

■RCP6S-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダが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。



■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	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
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	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
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)	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
ブレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8
ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2

■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確認ください。

名称	外形	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								ECM					
				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)	-	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	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。