

RCP6-WSA14R

RCP6S-WSA14R



型式項目

シリーズ	WA	WA	56P	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	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアンプ	56P パルスモーター 56mmサイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 800 50mm 800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	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	-	-	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 (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)

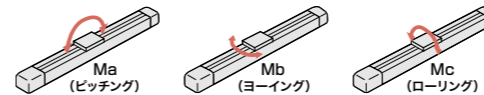
種類	ケーブル記号	RCP6-WSA14R		RCP6S-WSA14R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(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。

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	25	50	65	80
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	15.5	33	45	54
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	700	560	420	175
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	-	-	14	26
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	-	-	11	18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	-	350	175
		最低速度 (mm/s)	-	-	10	5
押付け	押付け時最大推力 (N)	139	209	418	836	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-	14	26	
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)	800	800	800	800	

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。

リード24	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
		0.1	0.3	0.5	0.7	1
		0	25	23	19	14
140	25	23	19	14	11	
420	25	23	19	13	8	
560	20	19	14	10	5	
700	20	8	6	6	3	

リード16	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
		0.1	0.3	0.5	0.7	1
		0	50	42	40	32
140	50	42	40	32	30	
280	50	42	35	23	17	
420	47	25	18	14	10	
560	12	10	5	3	2	

リード8	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	65	65	55	50	45	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14	
140	65	65	51	46	45	12	12	12	
210	65	65	45	31	22	8	6	6	
280	65	31	21	14	6	6	4	2	
350	35	8				1			
420	7								

リード4	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直	
		0.1	0.3	0.5	0.7	1		
		0	80	80	70	65		60
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	10	6	6	13	8	3
175	40	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。

リード24	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
		0.3	0.7
		0	15.5
140	15.5	12	
420	13	8	
560	7.5	3	

リード16	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)	
		0.3	0.7
		0	33
140	33	24.5	
280	22.5	12.5	
420	9.5	3.5	

リード8	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			垂直
		0.3	0.7	0.3	
		0	45	33	
70	45	33	11		
140	45	27.5	10.5		
210	13.5	9	3		

リード4	姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)			垂直
		0.3	0.7	0.3	
		0	54	48	
35	54	48	18		
70	54	48	18		
105	36	24	6		

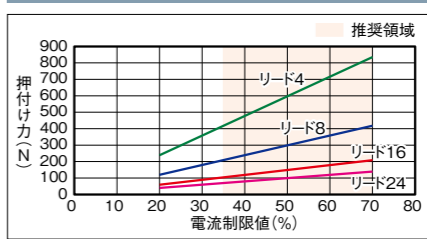
ストロークと最高速度

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	560						
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
	高出力無効	<350>	<350>	210				
4	高出力有効	175	170	150	135	120	105	
	高出力無効	105						

(単位はmm/s)

(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



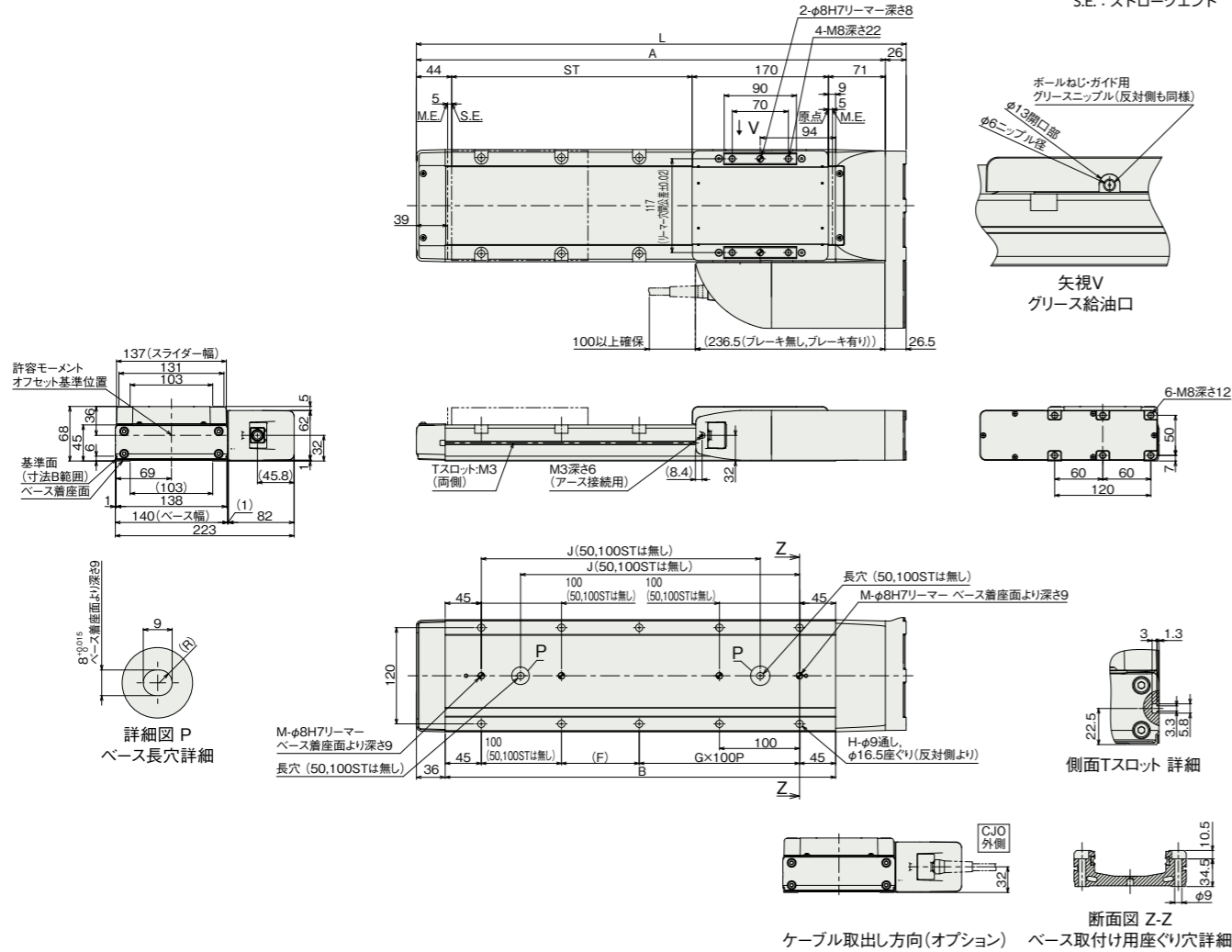
寸法図

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-WSA14R

(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。
(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

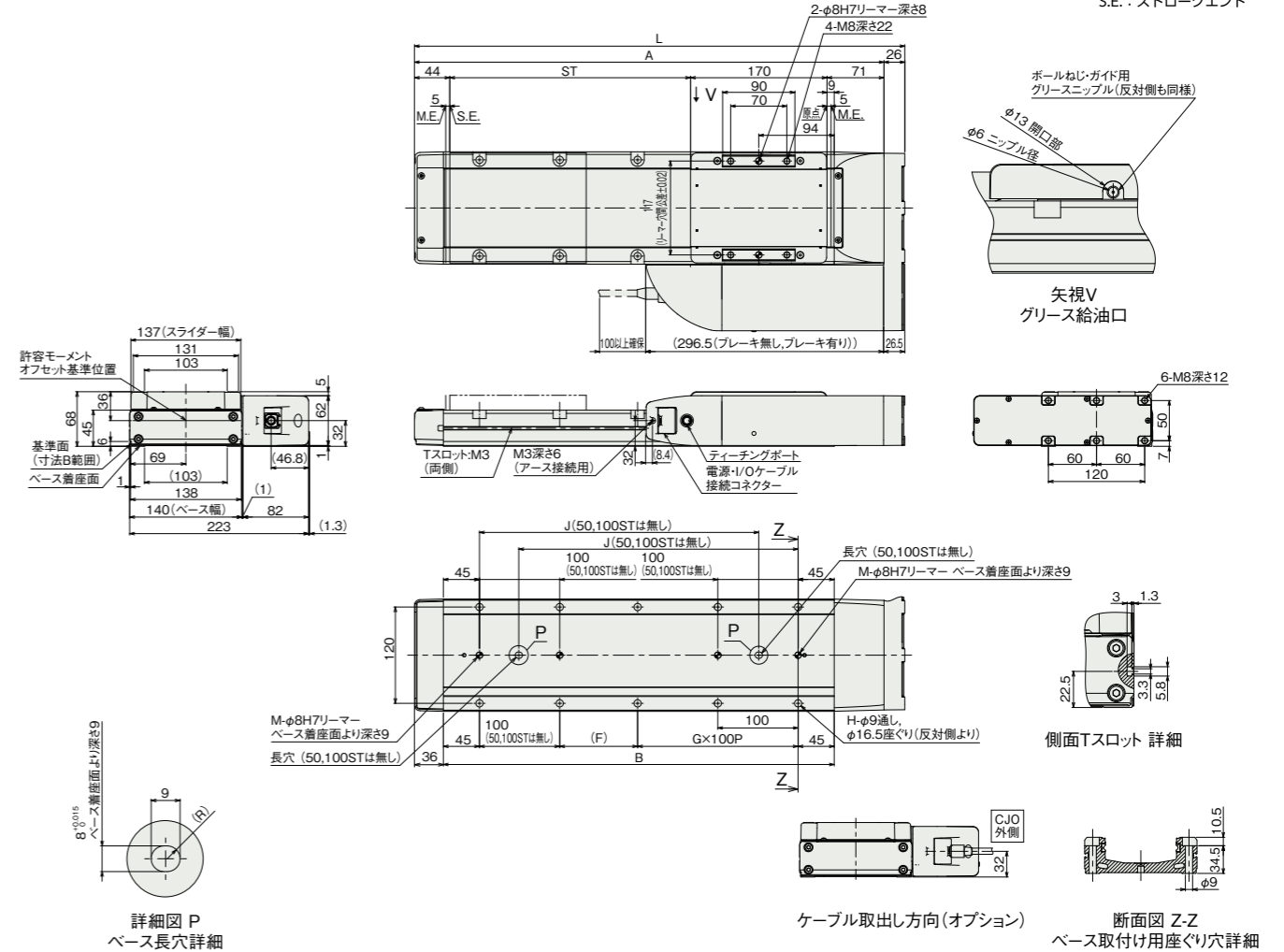
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	247	297	347	397	447	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)																	
	ブレーキ無し	7.3	7.8	8.2	8.7	9.2	9.6	10.1	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	13.0	13.4	13.9	14.4
	ブレーキ有り	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

■RCP6S-WSA14R

(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。
(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	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
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)																	
	ブレーキ無し	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6
	ブレーキ有り	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7

■適用コントローラー

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	外觀	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								その他								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-

(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。

