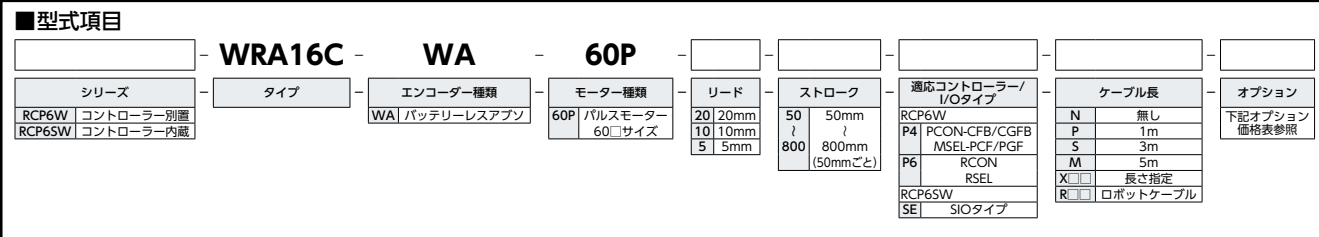


# RCP6W-WRA16C RCP6SW-WRA16C

防塵・防滴  
バッテリーレスアップ  
モーター・ストレート  
本体幅 160mm  
24Vパルスモーター



ラジアル荷重対応  
ラジアルシリンダー®



- 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1-295ページをご確認ください。
- RCP6SW (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。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。
- 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8-99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	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-726	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-726	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-726	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-726	-
ブレーキ	B	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-726	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-726	-
フランジ	FL	7-728	-
原点逆仕様	NM	7-734	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-735	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-735	-

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1)	最大可搬質量 (kg)	30 60 100
		最高速度 (mm/s)	360 220 110
		最低速度 (mm/s)	25 13 7
速度/加減速度	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	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	- 30.5 59
		最高速度 (mm/s)	- 160 90
垂直	最低速度 (mm/s)	- 13 7	
	定格加減速度 (G)	- 0.2 0.1	
	最高加減速度 (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	- 無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	- 30.5 59	
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1) 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	RCP6W-WRA16C		RCP6SW-WRA16C	
		P4	P6	SE	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) ~ X18 (18m)	-	-	-	-
	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) ~ R18 (18m)	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

項目

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 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
ロッドガイド	直動無限循環型
主要部材	ロッド φ45mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル 塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)
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) 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

### ■環境温度が5℃を超える場合

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)	
	0.2	
0	30	
240	30	
300	30	
360	12	

#### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		
	0.2		
0	60	30.5	
88	60	30.5	
100	60	20.5	
110	60	15.5	
120	60	12.5	
130	60	10.5	
140	60	7.5	
150	60	3.5	
160	23	1.5	
200	23		
220	2		

#### リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		
	0.1		
0	100	59	
48	100	59	
60	100	29	
70	100	24	
80	100	14	
90	100	5	
100	100		
110	45		

### ■環境温度が5℃以下の場合

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	

#### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		
	0.2		
0	60	30.5	
88	60	30.5	
100	60	20.5	
110	60	15.5	
120	60	12.5	

#### リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)		
	0.1		
0	100	59	
48	100	59	
60	100	29	
70	100	24	
80	100	14	

## ストロークと最高速度

### ■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>	195<160>	165<160>	145	125	110	100	90	
5	110<90>	95<90>	80	70	60	55	50	45	

(単位はmm/s)

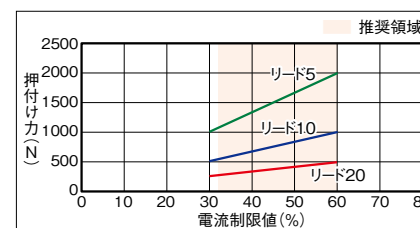
### ■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20			240				225	200	180
10			120				110	100	90
5		80			70	60	55	50	45

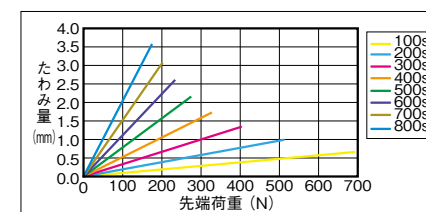
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

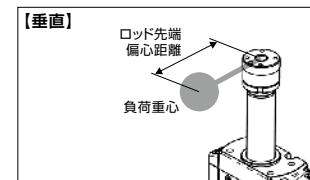
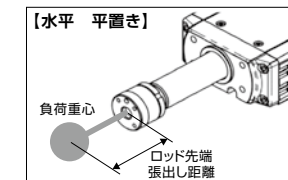
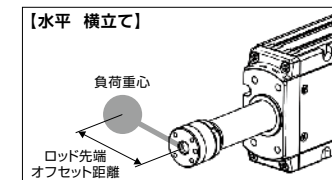
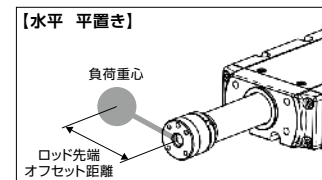
## 押付け力と電流制限値の相関図



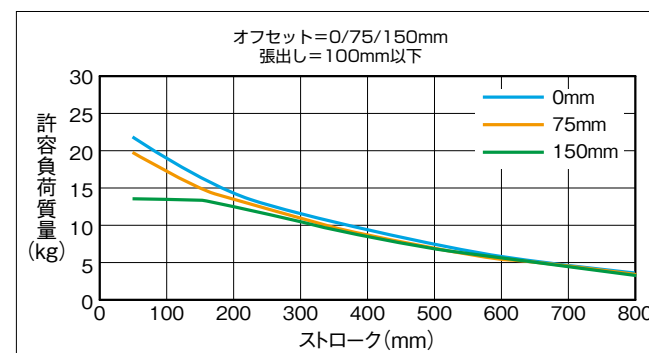
## ロッドたわみ量 (参考値)



## ロッド先端許容負荷質量

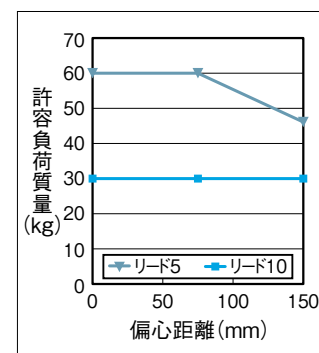


## 水平



許容負荷質量の算出条件  
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450mm/s)

## 垂直



許容負荷質量の算出条件  
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200mm/s)

