

RCP6-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

±10µm | バッテリーレス | モーター折返し | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

RCP6S-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA4R - 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		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35Pサイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm ? 240mm	RCP6 P3 PCON MCON 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	
	RCP6	RCP6S
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

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	3-561	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	3-561	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-570	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-570	-
原点逆仕様	NM	3-573	-

(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) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-TA4R		RCP6S-TA4R
		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)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
		-	-	-

- POINT**
選定上の注意
- 「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1-269ページをご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-199ページをご確認ください。
 - 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。
 - テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
 - 許容負荷質量は機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
 - 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真正上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-179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)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	8	10	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	8	10	10
	最高速度 (mm/s)	700	390	195	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.7	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	2.5	5	9
	最高速度 (mm/s)	525	390	195	
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	40	40	40	
	最大ストローク (mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(注3) 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。1-180ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 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	水平						垂直											
	速度 (mm/s)			加速度 (G)			速度 (mm/s)			加速度 (G)								
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	10	10	9	8	6	5	5	5	5	
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	10	10	9	8	6	5	5	5	5	
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	10	10	9	8	6	5	5	5	5	
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	130	10	9	8	6	5	5	5	5	
350	8	8	8	6	6	2.5	2.5	2	175	10	9	8	6	6	5	5	5	
435	8	8	6	5	2.5	2			215	10	9	8	6	5	5	5	5	
525				8	5	4.5		1.5	260	9	8	7	5	4.5	5	5	5	5
610				5	4	3.5			305	9	8	6	5	4	4	4	4	4
700				3.5	2.5	2			350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3	3
									390	7	6	3.5	3	2	2	2	2	2

■高出力設定無効 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	水平			垂直			
	速度 (mm/s)		加速度 (G)	速度 (mm/s)		加速度 (G)	
0	8	6	2.5	10	8	5	
85	8	6	2.5	10	8	5	
175	8	6	2.5	10	8	5	
260	8	6	2.25	130	9	8	5
350	7	5	1.5	175	9	6	4.5
435	5	3.5	1	215	9	6	4
525			1.5	260	8	5	2.5

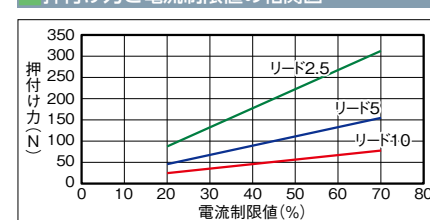
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	40~190 (mm)		240 (mm)
		高出力有効	高出力無効	高出力有効
10	コントローラ	700<525>	680<525>	525<435>
5		390	340	260
2.5		195	170	130

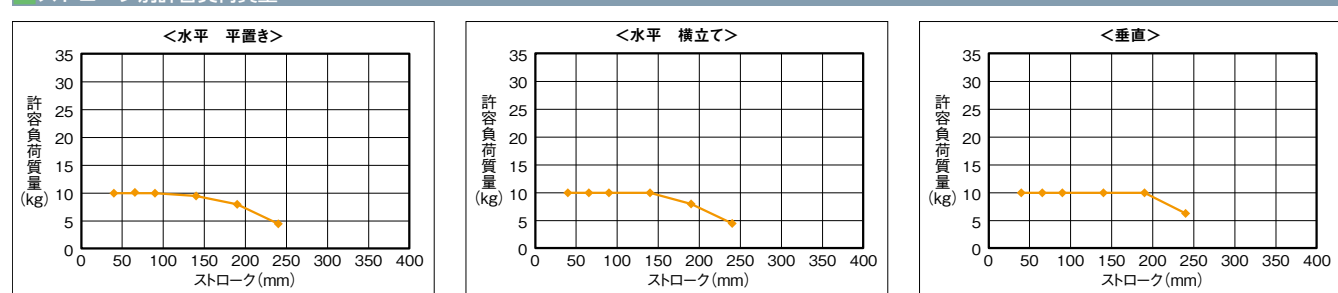
(単位:mm/s)

(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



ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

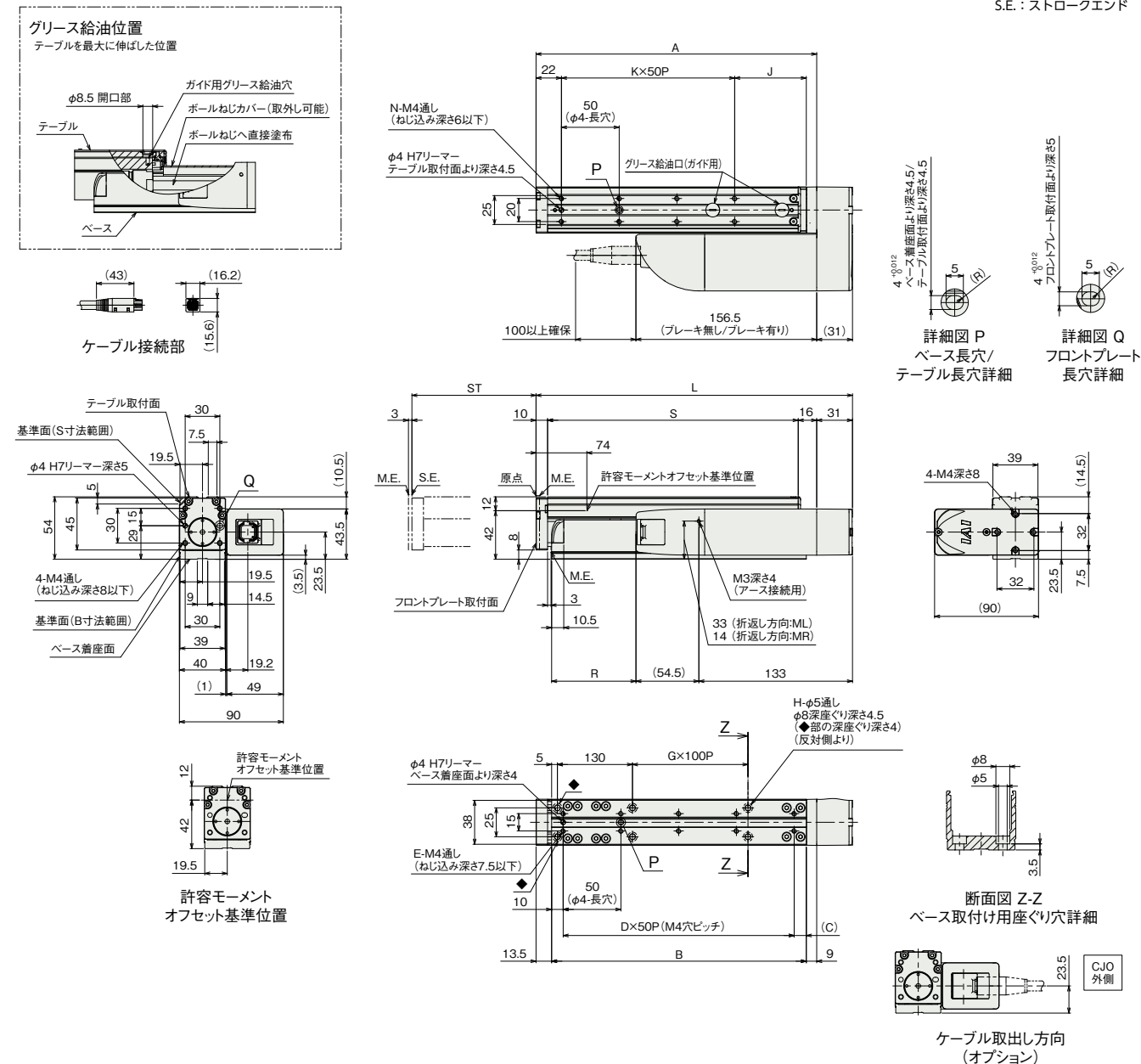
寸法図

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-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルが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

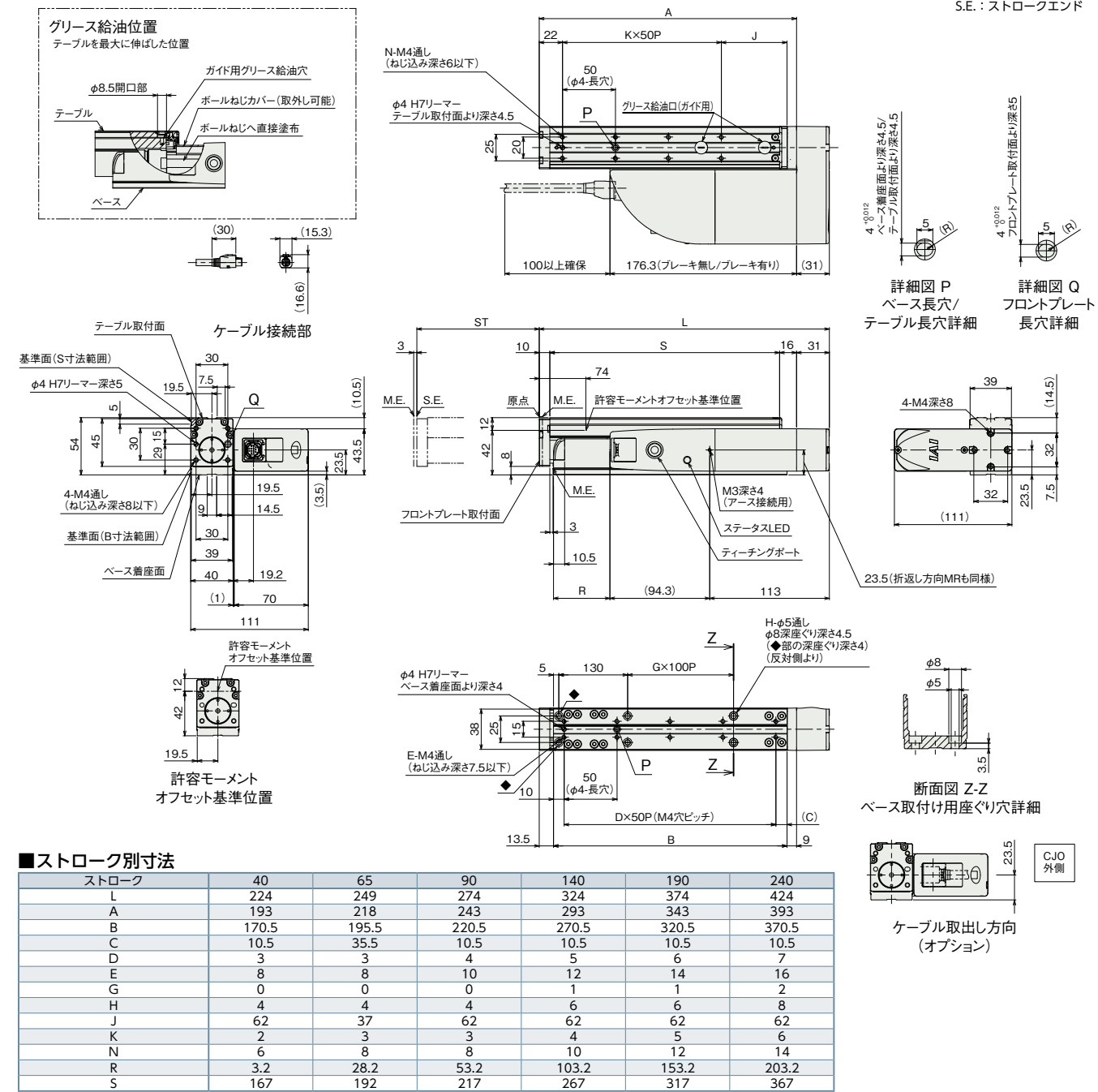
ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D	3	3	4	5	6	7
E	8	8	10	12	14	16
G	0	0	0	1	1	2
H	4	4	4	6	6	8
J	62	37	62	62	62	62
K	2	3	3	4	5	6
N	6	8	8	10	12	14
R	23	48	73	123	173	223
S	167	192	217	267	317	367

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
ブレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.3	2.5

■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルが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。



■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-117
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-153	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-25	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	7-27		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-17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、7-103ページをご確認ください。
(注) MCONはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。