

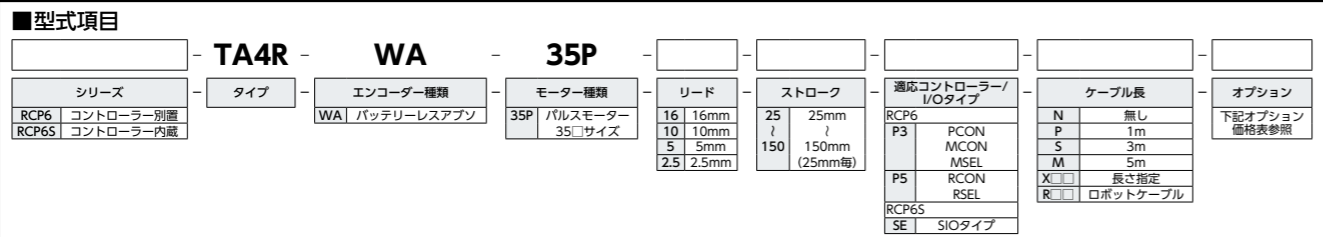
RCP6-TA4R

<シングルブロック仕様>

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

RCP6S-TA4R

<シングルブロック仕様>



(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
25	-	-
50	-	-
75	-	-
100	-	-
125	-	-
150	-	-

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。

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)	-	-	-
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)	-	-	-

- 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」をご確認ください。
 - 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	16				10				5				2.5			
		速度				加速度				速度				加速度			
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)				3				4				5			
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)				3				4				5			
	最高速度 (mm/s)				980				785				390				
	最低速度 (mm/s)				20				13				7				
	定格加減速度 (G)				1				1				1				
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)				1				2.5				5			
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)				1				2.5				5			
	最高速度 (mm/s)				700				700				390				
	最低速度 (mm/s)				20				13				7				
	定格加減速度 (G)				0.5				0.3				0.5				
押付け	押付け時最大推力 (N)				48				77				155				
	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)				1				2.5				5				
ストローク	最小ストローク (mm)				25				25				25				
	最大ストローク (mm)				150				150				150				

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: 13N·m
	Mb: 18N·m
	Mc: 25N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4N·m
	Mb: 7N·m
	Mc: 9N·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	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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。1-180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)
リード16	0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0	0.1 0.3 0.5
リード10	0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0	0.1 0.3 0.5
リード5	0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0	0.1 0.3 0.5
リード2.5	0	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0	0.1 0.3 0.5

■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。

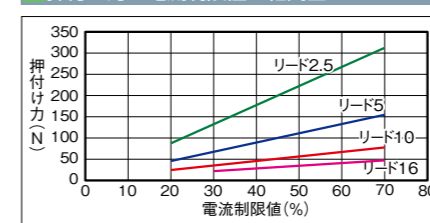
姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
リード16	0	0.3 0.7 0.3	0	0.3 0.7
リード10	0	0.3 0.7 0.3	0	0.3 0.7
リード5	0	0.3 0.7 0.3	0	0.3 0.7
リード2.5	0	0.3 0.7 0.3	0	0.3 0.7

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

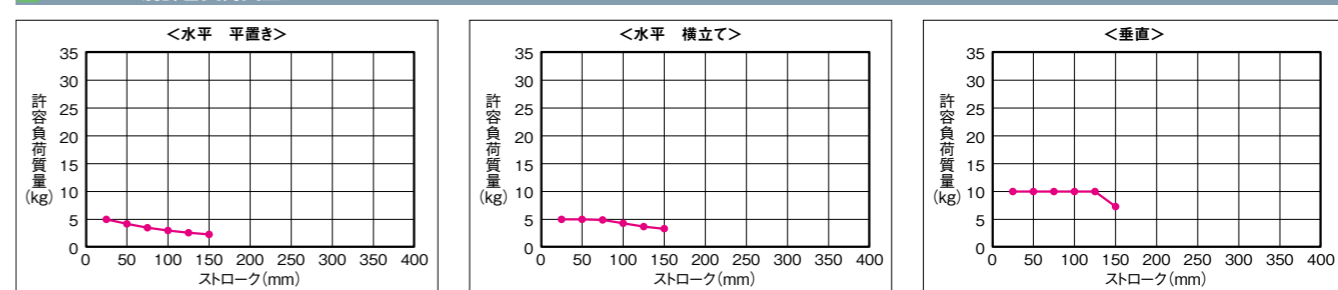
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



(注) < > 内は垂直使用の場合です。

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

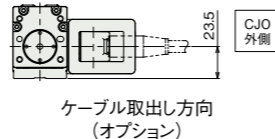
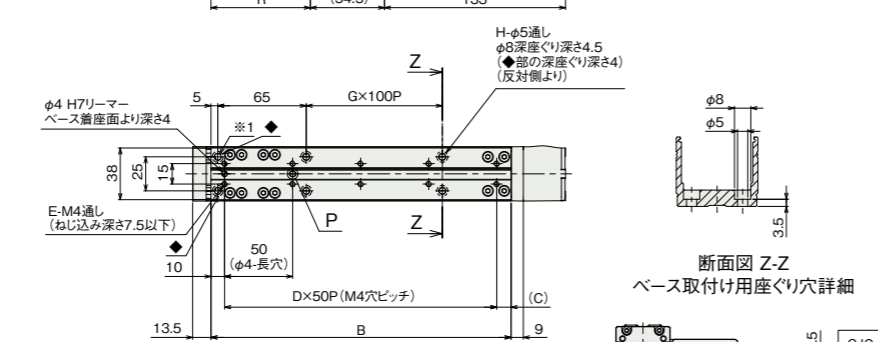
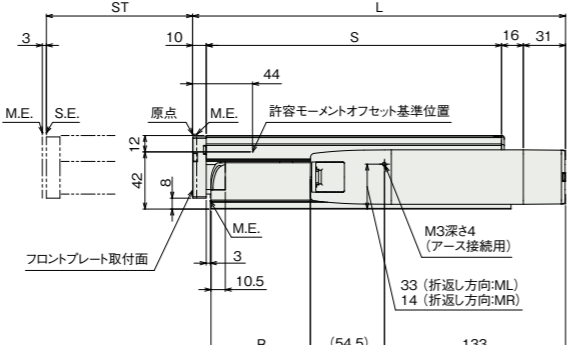
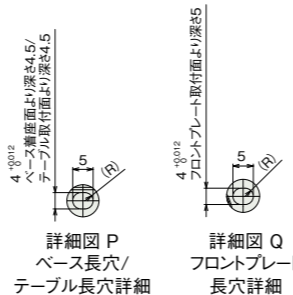
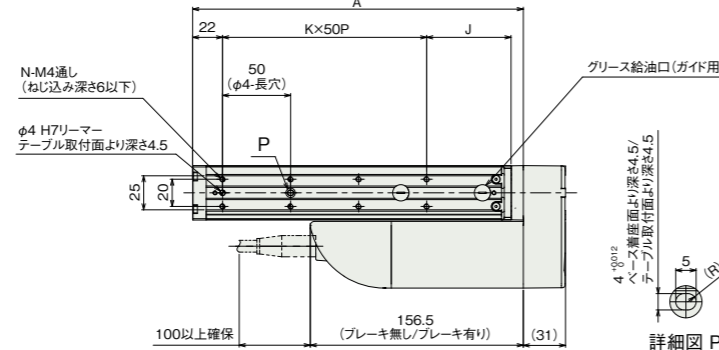
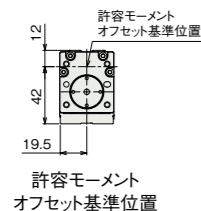
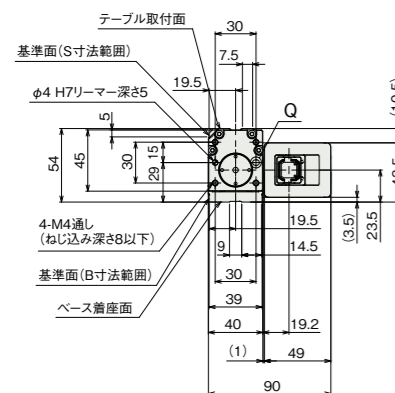
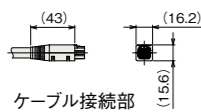
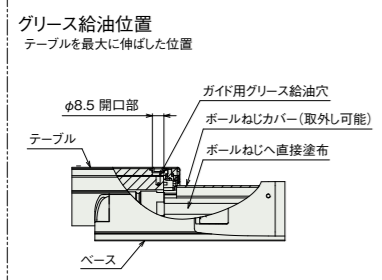
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注)表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。
(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。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-52	-27	-2	23	48	73
S	92	117	142	167	192	217

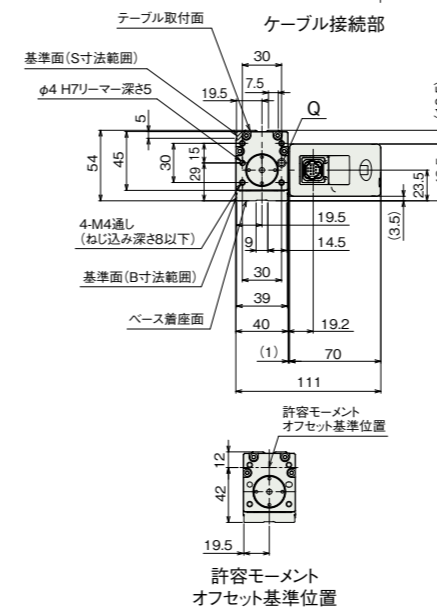
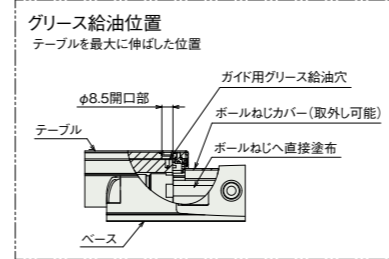
■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8

■RCP6S-TA4R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75ストロークの場合、上面取付用φ5ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。
下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注)表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端面よりも前方に位置していることを示します。
(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。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	149	174	199	224	249	274
A	118	143	168	193	218	243
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1
H	4	4	4	4	6	6
J	37	62	37	62	37	62
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
R	-71.8	-46.8	-21.8	3.2	28.2	53.2
S	92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)						
ブレーキ無し	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9
ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■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。