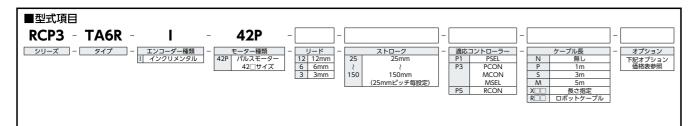
RCP3-TA6R







C € RoHS 水平直横立て天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。

ストローク別価格表(標準価格)										
ストローク (mm)	標準価格									
25	_									
50	_									
75	_									
100	_									
125	_									
150	_									

オノンヨノ価恰衣(標準価恰)			
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	В	3-551	_
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-551	_
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	3-551	_
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-551	_
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-563	_
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-563	_
原点逆仕様	NM	3-567	_

(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	P1	P3	P5						
	P (1m)	_	_	_						
標準タイプ	S (3m)	_	_	_						
	M (5m)	_	_	_						
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	_	_						
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_	_	_						
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	_	_						
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	_	_	_						
	R04 (4m) \sim R05 (5m)	_	_	_						
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	_	_						
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	_	_						
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_	_	_						
(注) D1 D2(+口+)"。	トケーブルです									

(注) P1、P3はロボットケーブルです。

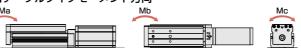
- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速 度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平使用と垂直使用では最高速度が異なりますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-431ページをご確認 ください。
- (4) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」 になります。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361ページをご参照く
- (6) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。



項目	内容						
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10						
繰返し位置決め精度	±0.02mm						
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						
	Ma : 29N⋅m						
静的許容モーメント	Mb: 42N·m						
	Mc: 74N·m						
動的許容モーメント	Ma∶8N·m						
(注2)	Mb: 12N⋅m						
(/±2)	Mc : 21N·m						
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85% RH以下(結露なきこと)						
保護等級	_						
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下						
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						
エンコーダー種類	インクリメンタル						
エンコーダーパルス数	800 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。						

1-342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



リード6

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12

姿勢	水平	垂直
速度	加速	隻(G)
(mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

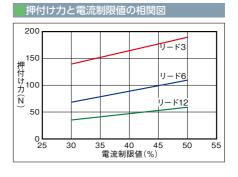
姿勢	水平	垂直		
速度	加速原	隻(G)		
(mm/s)	0.3	0.2		
150	6	2		
250	4	2		
300	4	1		

姿勢	水平	垂直		
速度	加速原	隻(G)		
(mm/s)	0.2	0.2		
50	8	4		
125	6	4		
150	6	2		

ストロークと最高速度

J-K	25~150 (25mm每)
12	560<500>
6	300
3	150

(単位はmm/s) (注) < >内は垂直使用の場合です。



リード3

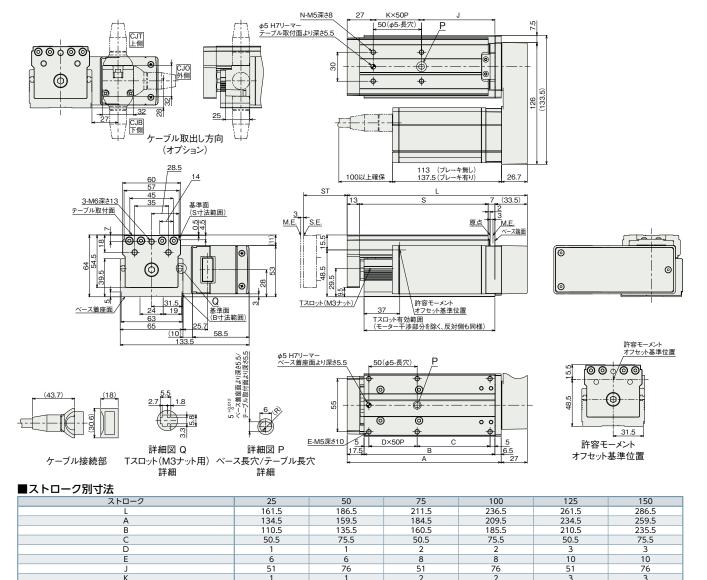
IAI

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

- (注) モーター・エンコーダーケーブルは一体型となります。ケーブルの詳細は1-253ページをご参照ください。
 (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、周辺物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有りでストロークが25mmの場合、モーターユニットがテーブル端面より張り出しますのでご注意ください。(原点位置のとき)
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の図面になります。

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

233



■ストローク	/別質量						
	ストローク	25	50	75	100	125	150
質量	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
(kg)	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

133

158

183

208

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選択ください。

108

				1					W-1/6-												
		最大接続	L		制御方法																
名称	外観	可能軸数	電源電圧	#27277+_	プジショナー パルス列 プログラム ネットワーク ※選択								最大位置決め点数	標準価格	参照ページ						
		リ形ギ面女人		ル フフョナー	ניל אינו ל	70774	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MCON-C/CG	111	8	DC24V	-	-	-	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	-	7-73
MCON-LC/LCG	mi	6	DC24V	_	-	•	•	•	-	•	•	-	-	•	•	•	-	-	256	_	7-73
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	_	•	•	•	_	•	_	_	-	•	•	•	-	-	30000	_	7-245
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	_	7-95
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	-	-	-	-	-	_	-	-	-	-	_	-	64	_	7-111
RCON		16	DC24V	_	_	_	•	•	•	•	-	_	-	•	•	•	-	-	128	_	7-41
PSEL-CS		2		•	-	•	•	•	_	•	-	_	-	-	•	_	_	-	1500	_	7-211

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。

032_RCP3-TA6R_JPN_2.6.indd 4 2019/01/30 19:49:07