

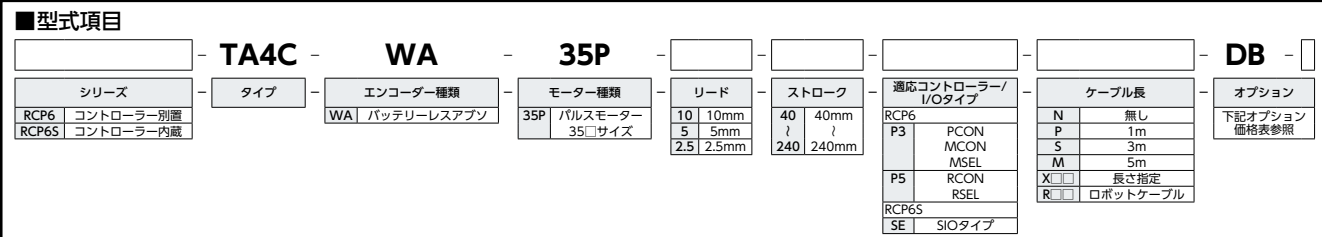
# RCP6-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm | バッテリーレスアップ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24Vパルスモーター

# RCP6S-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉



## 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(上側)	CJT	3-561	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-561	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-561	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-561	-
原点逆仕様	NM	3-573	-

(注) 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-TA4C		RCP6S-TA4C
		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)	-	-	-

- 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				
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)	785	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
最高加減速度(G)	1	1	1		
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	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)	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)	0.3	0.5	0.1
最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5		
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1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

(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)						速度 (mm/s)											
	加速度 (G)						加速度 (G)											
0	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2.5	2	0	10	10	9	8	6	5	5	5
85	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	40	10	10	9	8	6	5	5	5	
175	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	85	10	10	9	8	6	5	5	5	
260	8	8	8	8	6	2.5	2.5	2	130	10	9	9	8	6	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	2		260	9	8	7	5	4.5	5	5	5			
610		6	4.5	4	1.5		305	9	8	6	5	4	4.5	4.5	4.5			
700		4	3.5	2.5	0.5		350	8	7	6	4	3.5	3.5	3	3			
785			2	2			390	7	6	4	3	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)			速度 (mm/s)			
	加速度 (G)			加速度 (G)			
0	8	6	2.5	0	10	8	5
85	8	6	2.5	40	10	8	5
175	8	6	2.5	85	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

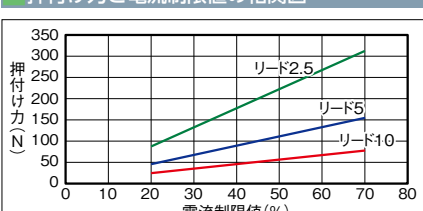
## ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	40~190 (mm)	240 (mm)
10	高出力有効	785<700>	680
	高出力無効	525<435>	
5	高出力有効	390	340
	高出力無効	260	
2.5	高出力有効	195	170
	高出力無効	130	

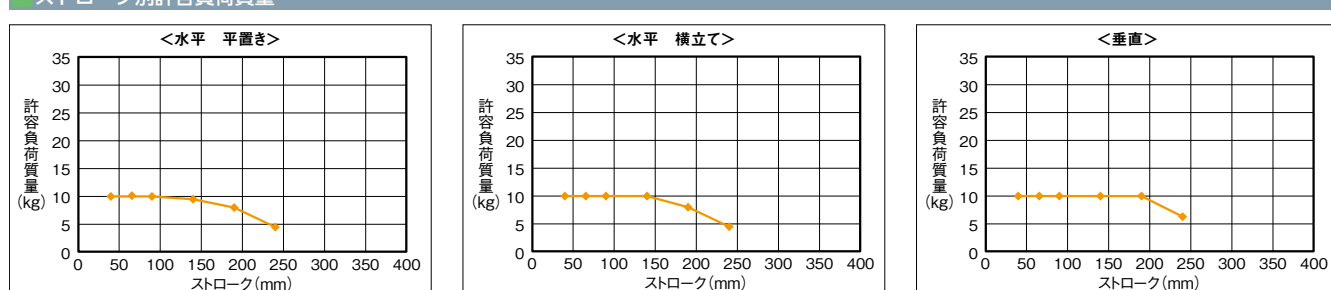
(単位:mm/s)

(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)

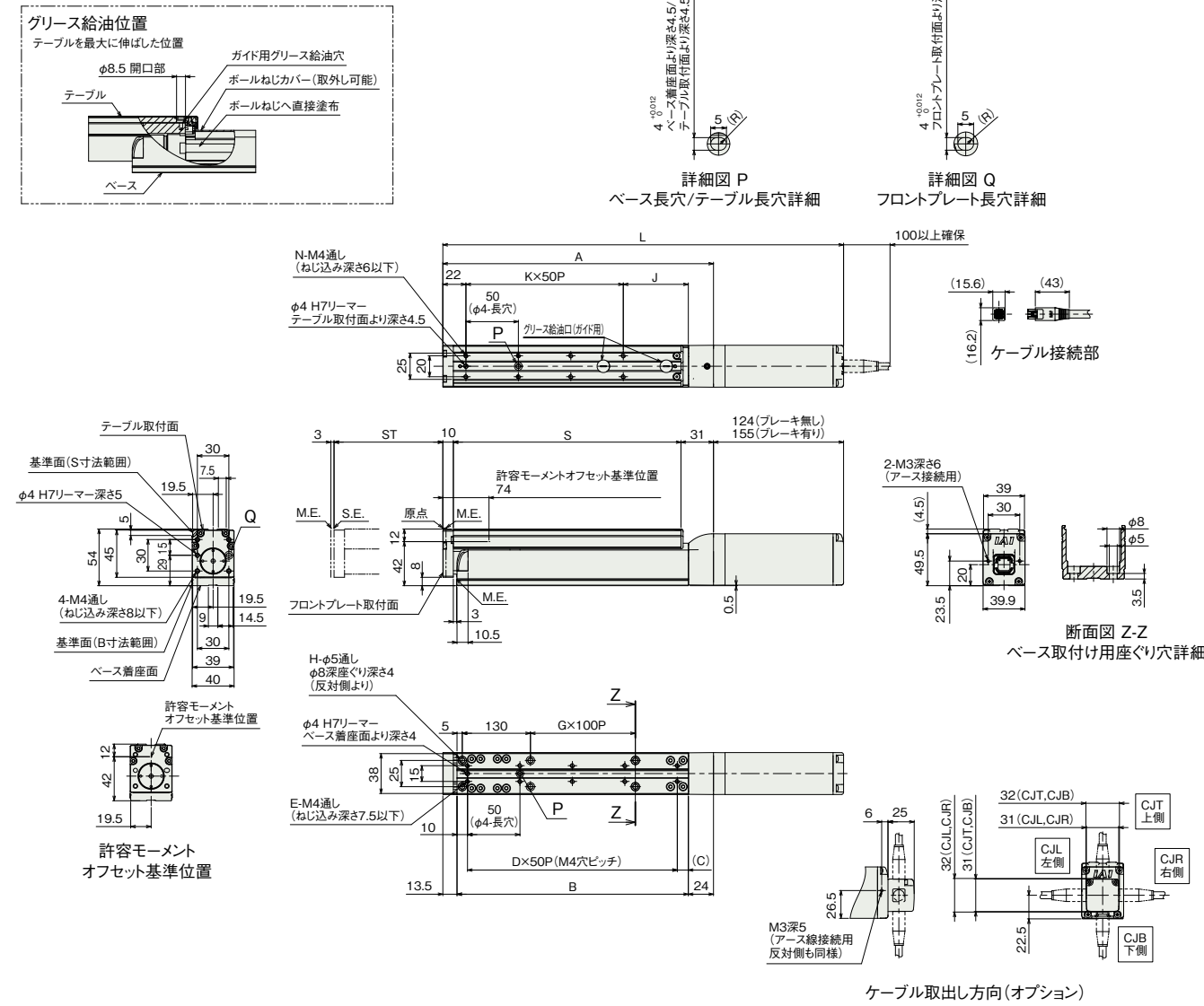
寸法図

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-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルが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

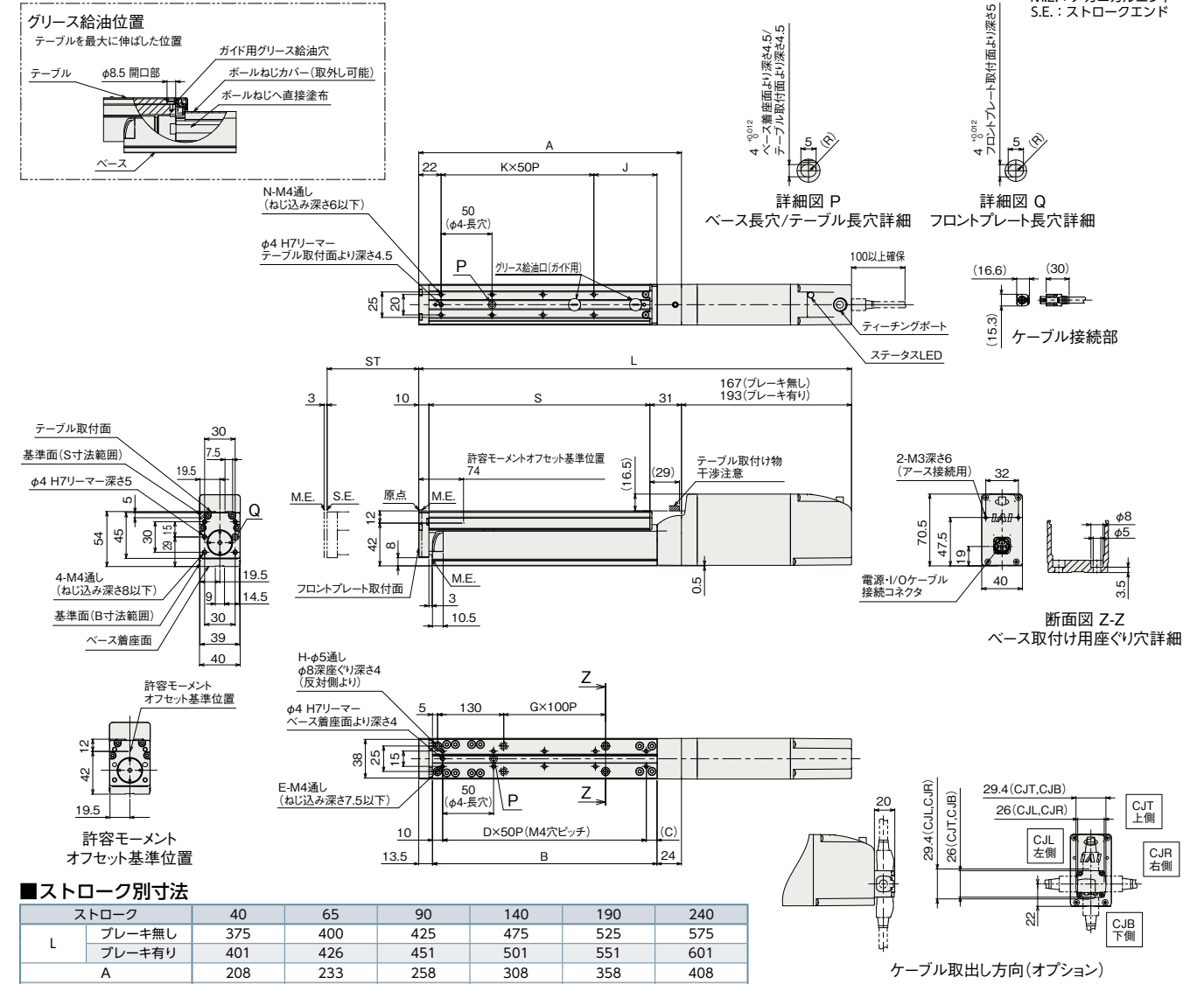
ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	332	357	382	432	482	532
	ブレーキ有り	363	388	413	463	513	563
A	208	233	258	308	358	408	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
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	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4

■RCP6S-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルが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	ブレーキ無し	375	400	425	475	525	575
	ブレーキ有り	401	426	451	501	551	601
A	208	233	258	308	358	408	
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	
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	2.3	2.4
	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選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジションナー	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、高出力有効の設定が可能です。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4, LC: 3です。