

# RCP6-TA6C

〈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 60mm    24Vパルスモーター

# RCP6S-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	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	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42サイズ	12   12mm 6   6mm 3   3mm	45   45mm 320   320mm	RCP6 P3 PCON MCON MSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6S コントローラ内蔵						P5 RCON RSEL	X □ □ 長さ指定 R □ □ ロボットケーブル	
						RCP6S SE		



### 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
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

### 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-TA6C		RCP6S-TA6C
		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。
  - RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-286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)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
	最高速度(mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
	最高速度(mm/s)	680	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	93	185	370	
	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)	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45	
	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク45~120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)	加速度(G)					速度 (mm/s)	加速度(G)																
		0.1	0.3	0.5	0.7	1		0.1	0.3	0.5	0.7	1												
0	15	15	12	11	10	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3				
80	15	15	12	11	10	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3			
200	15	15	12	11	10	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3		
320	15	15	12	11	10	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
440	15	14	11	10	8	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
500	13	10	8	6	6	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
560	12	9	6	4	3	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	
680	10	7	4	2	1.5	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
800	5	2	1																					

■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)	
		0.3	0.7		0.3	0.7
0	15	11	3	20	16	6
80	15	11	3	40	20	6
200	15	11	3	100	20	6
320	15	10	2.5	160	20	6
440	9	5	1	220	20	6
500	6	3		250	17	3
560	4	1.5		280	14	2
				340	5	3

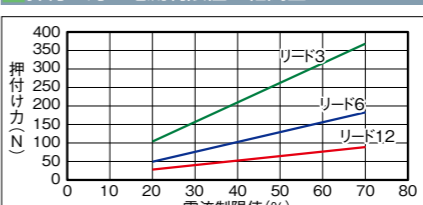
### ストロークと最高速度

リード	接続	45~220	270	320
12	コントローラ	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

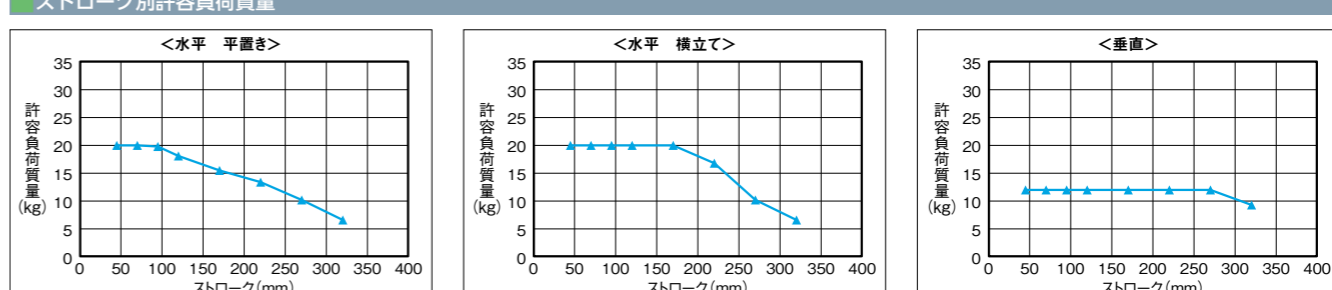
(単位はmm/s)

(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



### ストローク別許容負荷質量



(注) 許容負荷質量の算出の条件: 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)

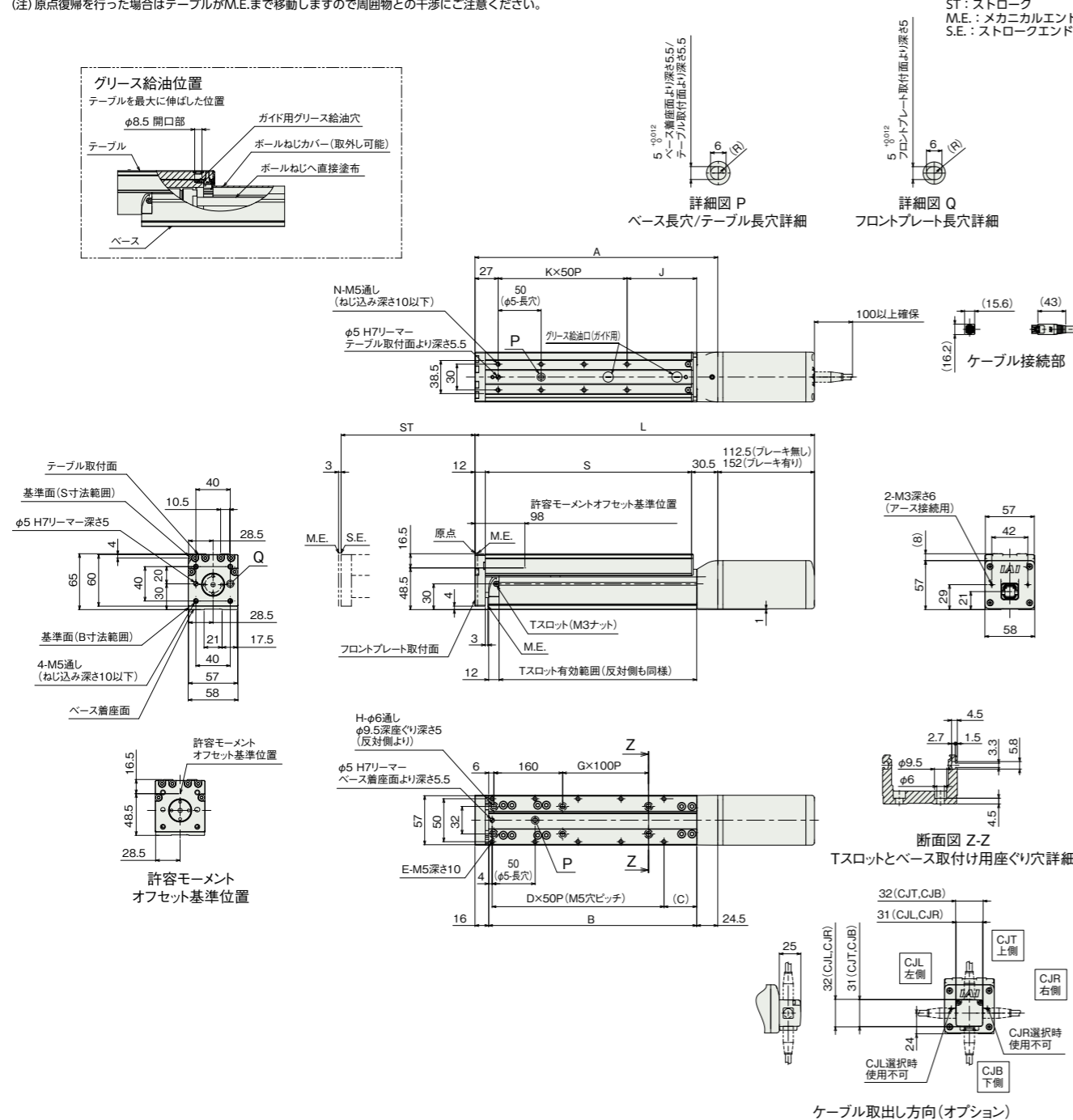
寸法図

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-TA6C(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

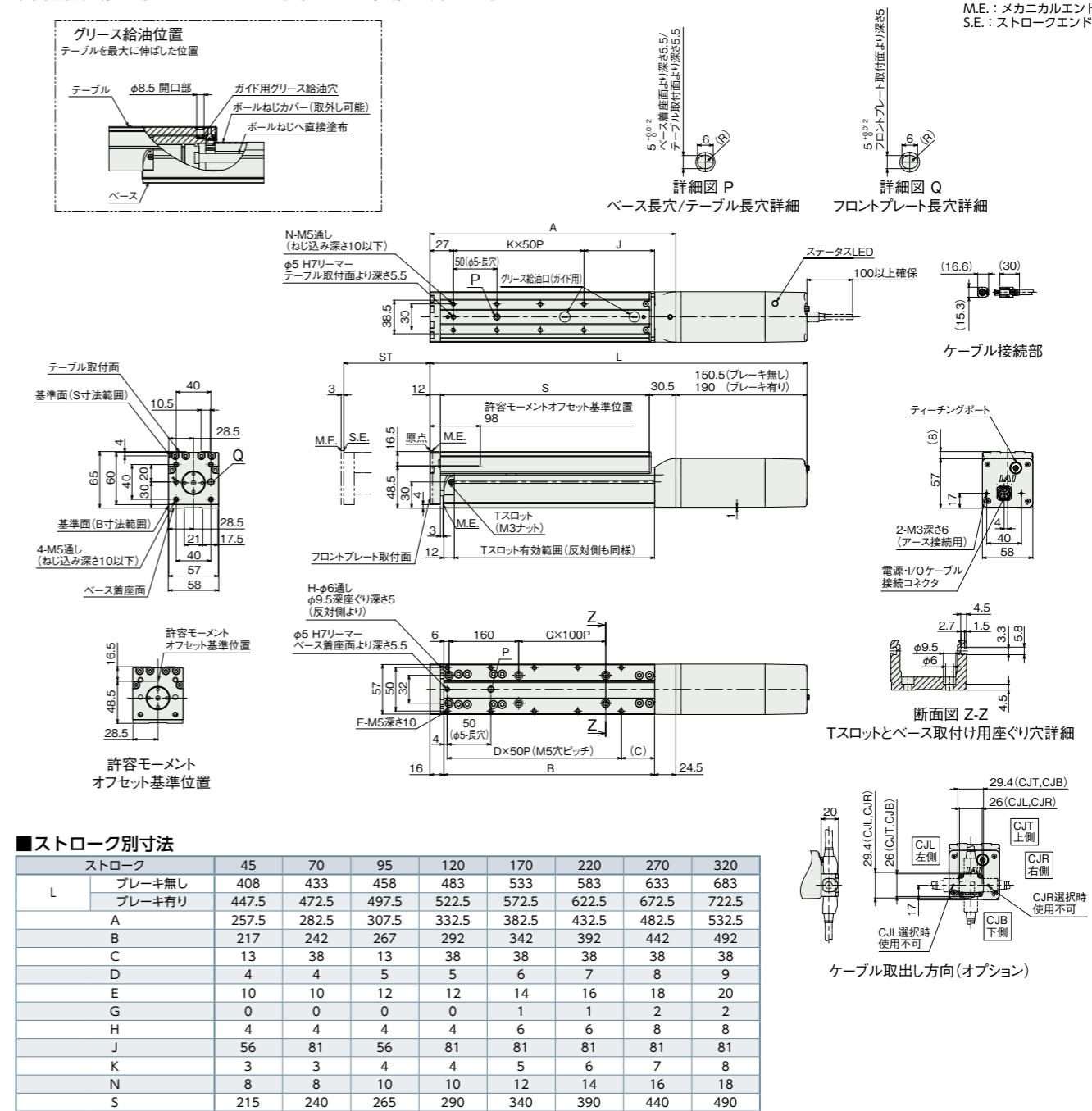
ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	370	395	420	445	495	545	595
	ブレーキ有り	409.5	434.5	459.5	484.5	534.5	584.5	634.5
A	257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.0	3.2	3.3	4.0	4.3	4.6
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.4	3.6	3.9	4.2	4.9

■RCP6-TA6C(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	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無し	408	433	458	483	533	583	633
	ブレーキ有り	447.5	472.5	497.5	522.5	572.5	622.5	672.5
A	257.5	282.5	307.5	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
S	215	240	265	290	340	390	440	490

■ストローク別質量

ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.3	3.5	3.8	4.1	4.4
	ブレーキ有り	3.2	3.4	3.6	3.7	4.0	4.4	5.0

■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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	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	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。