

# RCP6-TA6C (シングルブロック仕様)

# RCP6S-TA6C (シングルブロック仕様)

■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/VQタイプ - ケーブル長 - オプション

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/VQ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	42P 42□サイズ	パルスモーター	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mm毎)	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



### 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	-	-
175	-	-
200	-	-

### 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	-

### 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)	-	-	-
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。
  - 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、取扱説明書をご確認ください。
  - 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)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	5	8	10	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	5	8	10	10
	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	1	0.5	0.3	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	1	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	1	3	6	12
	最高速度(mm/s)	800	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
	押付け最高速度(mm/s)	20	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	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25	

### ■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	5	5	5	5	1	1
160	5	5	5	5	1	1
320	5	5	5	5	1	1
480	5	5	5	5	1	1
640	5	5	5	5	1	1
800	5	4.5	4	5	1	1
960		3.5	2			
1120			1.5			

■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。

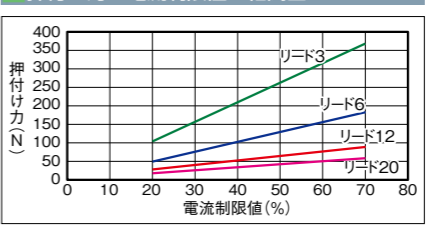
姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)	加速度(G)		速度(mm/s)	加速度(G)	
0	5	5	5	5	1	1
160	5	5	5	5	1	1
320	4.5	4.5	1	4	4	1
480	4	4	1	3	3	0.75
640	3	3	0.75			
800			2			

### ストロークと最高速度

リード(mm)	接続 コントローラ	25~200 (mm)
20	高出力有効	1120<800>
	高出力無効	800<640>
12	高出力有効	800
	高出力無効	680<560>
6	高出力有効	400
	高出力無効	340<280>
3	高出力有効	200
	高出力無効	170<140>

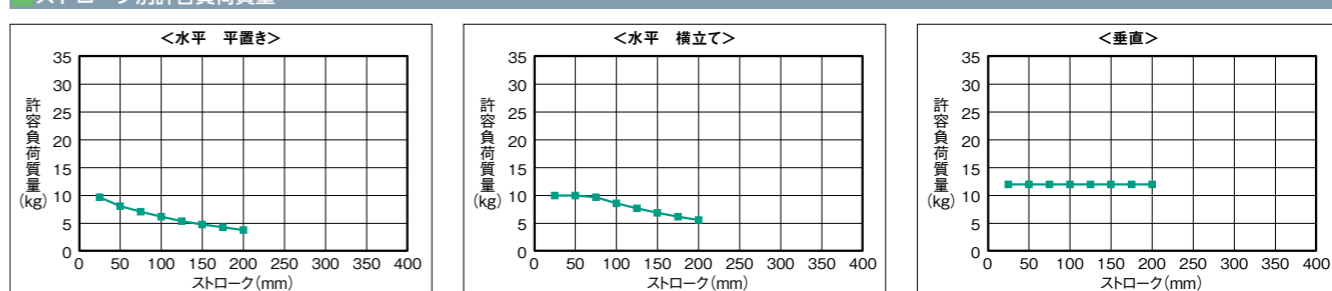
(単位:mm/s)

### 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500mm/s)



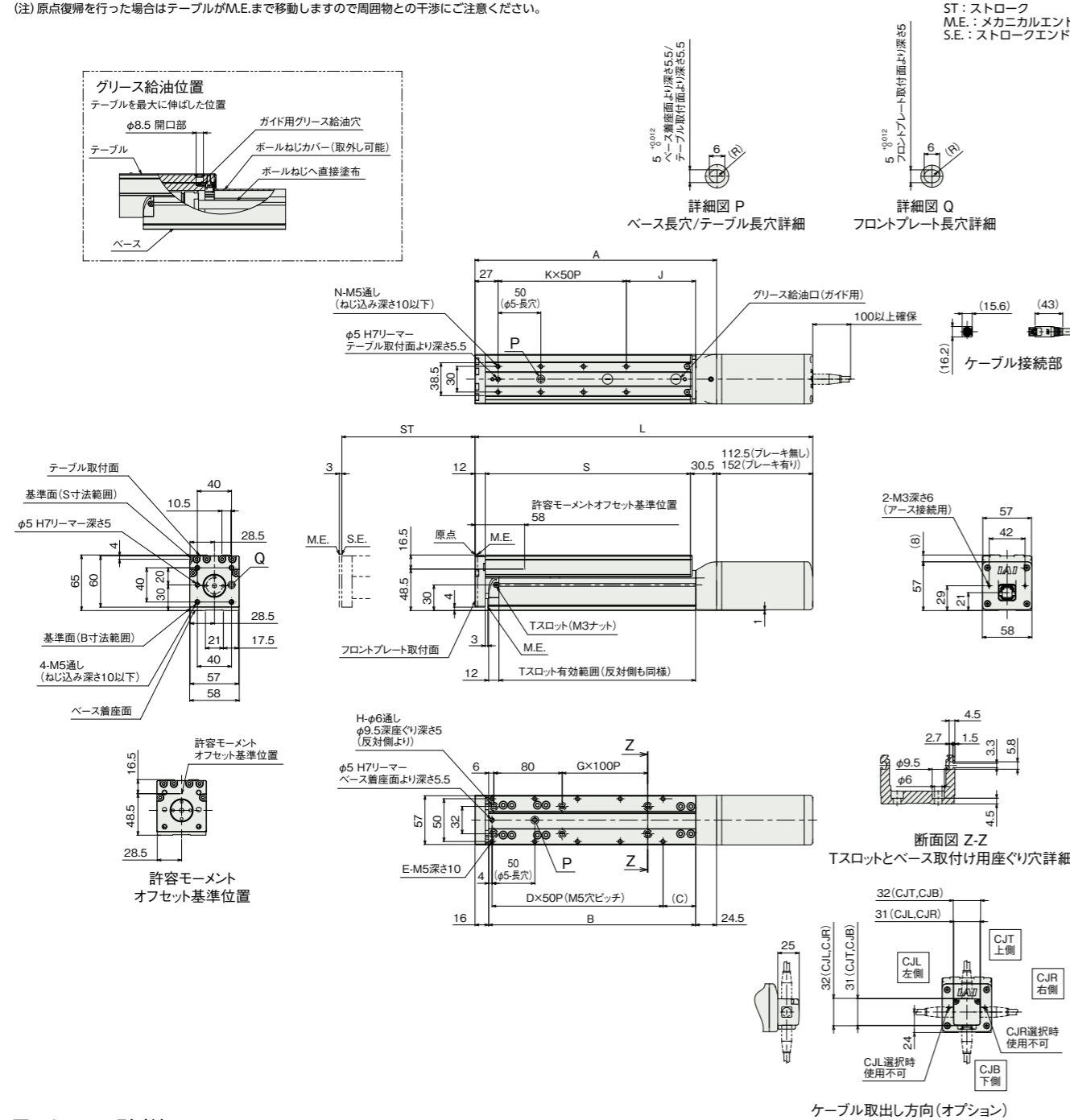
寸法図

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(シングルブロック仕様)

(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

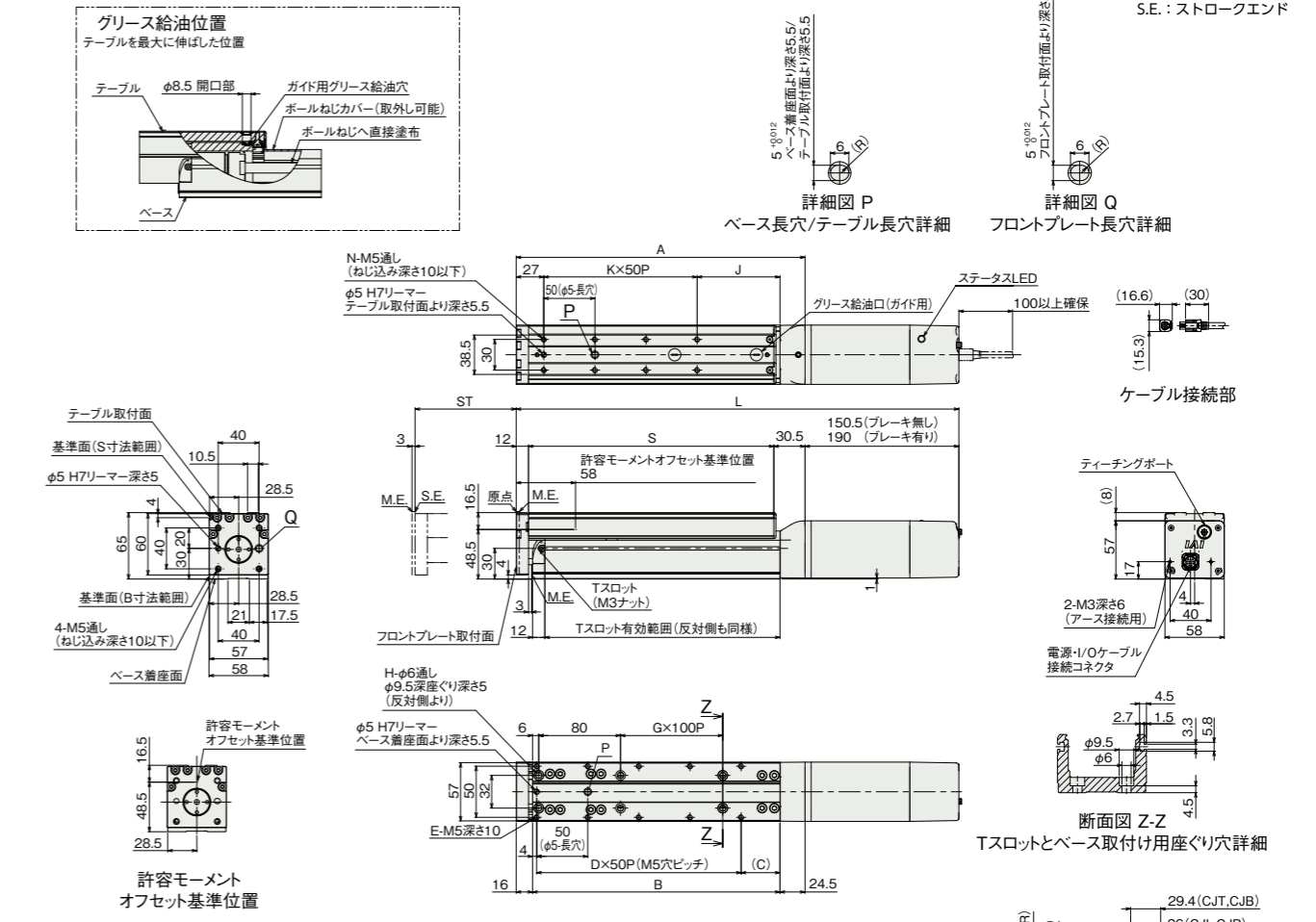
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	270	295	320	345	370	395	420	445
	ブレーキ有り	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5	484.5
A	157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	
J	56	81	56	81	56	81	56	81	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
S	115	140	165	190	215	240	265	290	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4

■RCP6-TA6C(シングルブロック仕様)

(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	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	308	333	358	383	408	433	458	483
	ブレーキ有り	347.5	372.5	397.5	422.5	447.5	472.5	497.5	522.5
A	157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	
J	56	81	56	81	56	81	56	81	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
S	115	140	165	190	215	240	265	290	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6

■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	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

