

RCP6-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

±10μm パッケージレスアップ モーターストレート 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

RCP6S-TA6C

〈シングルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA6C - WA - 42P - リード - ストローク - 対応コントローラー/ I/O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	対応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置	WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC 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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

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)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを入力。(例)080=8m 「RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

- 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1-295ページをご確認ください。
 - RCP6S(コントローラー内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-306ページをご確認ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287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。張出し負荷長については4-56ページの説明をご確認ください。
 - 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1-255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 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード) 搬送質量により最高速度は変動します。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	1	1	1
160	5	5	5	1	1	1
320	5	5	5	1	1	1
480	5	5	5	1	1	1
640	5	5	5	1	1	1
800	5	4.5	4	1	1	1
960		3.5	2			
1120			1.5			

■高出力設定無効(省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

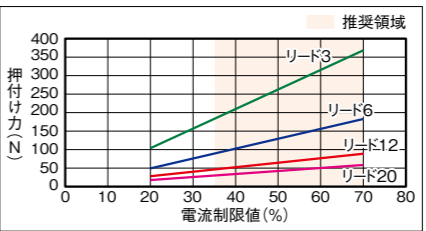
姿勢	水平			垂直		
	速度(mm/s)	加速度(G)		速度(mm/s)	加速度(G)	
0	5	5	1	0	8	7
160	5	5	1	8	7	3
320	4.5	4.5	1	8	7	3
480	4	4	1	8	7	3
640	3	3	0.75	7	6	2
800		2		6.5	4.5	1.5
				6	3	1
				3	1	

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	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>

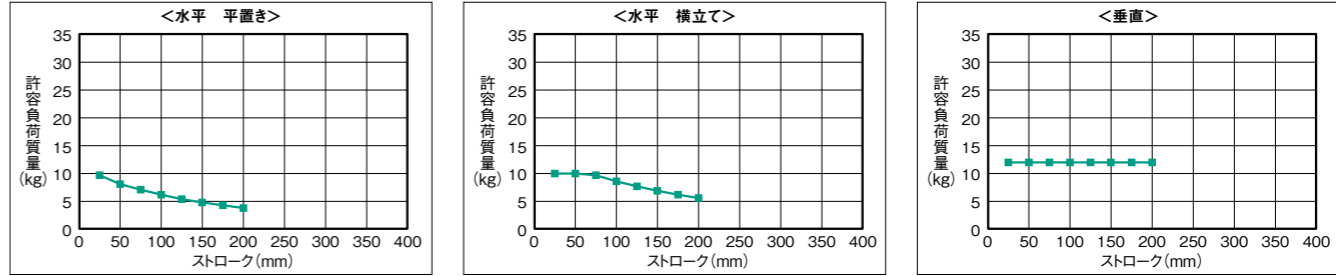
(単位:mm/s)

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)



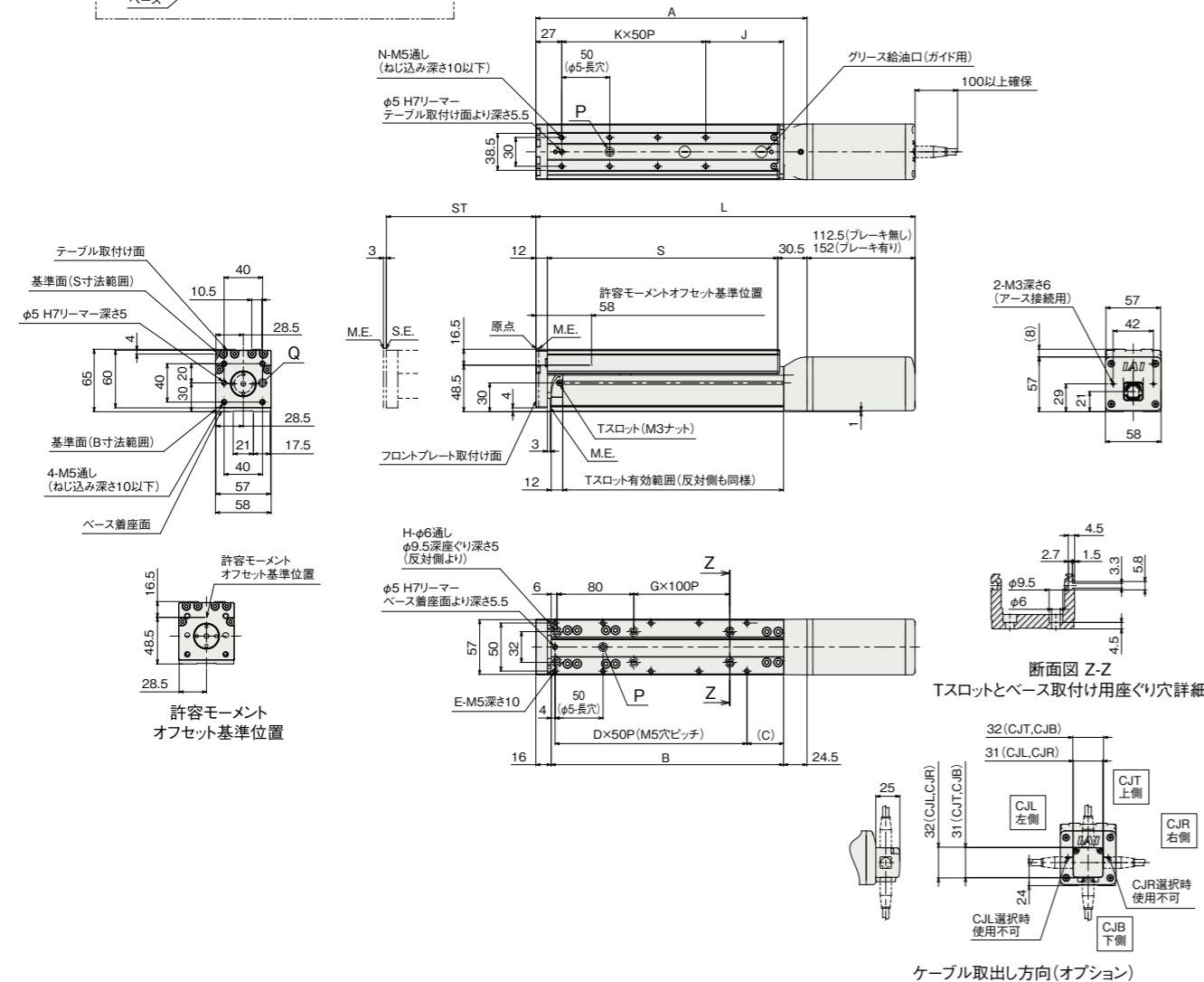
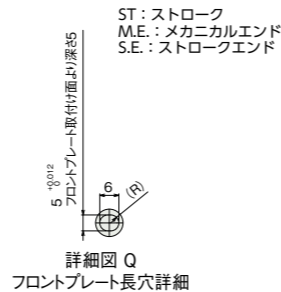
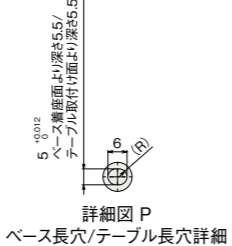
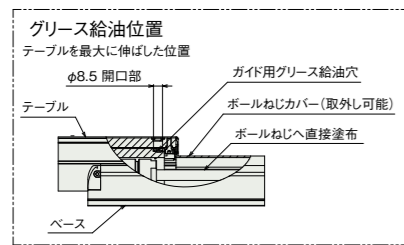
寸法図

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

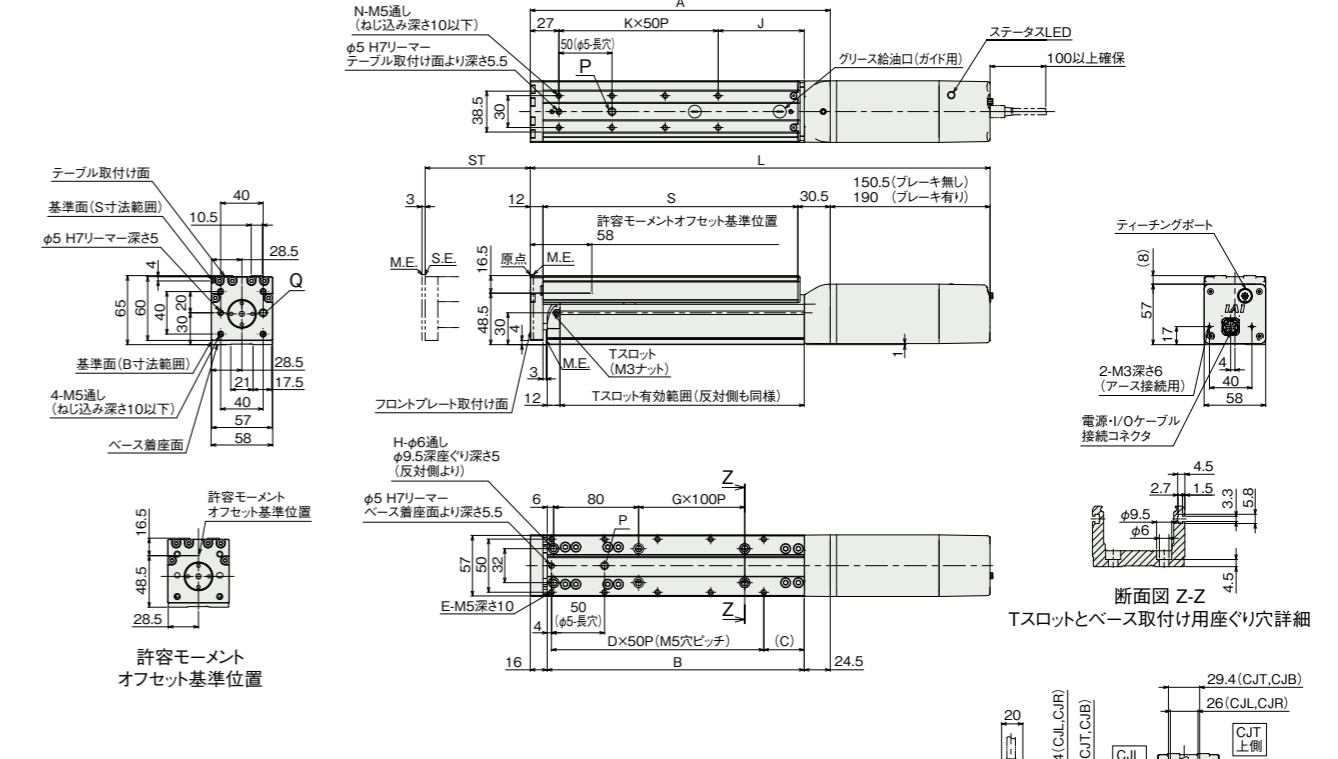
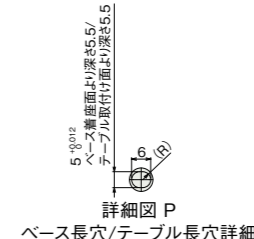
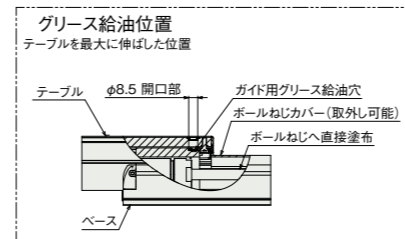
ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	
L	ブレーキ無し	270	295	320	345	370	395	420	445
	ブレーキ有り	309.5	334.5	359.5	384.5	409.5	434.5	459.5	484.5
A	157.5	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	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	3.2	3.3
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4

■RCP6S-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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) です。



■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		
							ネットワーク ※選択															
DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM											
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-177ページをご確認ください。

