

RCP6-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm | バッテリーレスアップ | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24Vパルスモーター

RCP6S-TA6R

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/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 120 120mm	RCP6 P3 PCON MSEL	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
RCP6S コントローラ内蔵						RCP6S P5 RCON RSEL		
						RCP6S SE SIOタイプ		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

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	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(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。
(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-TA6R		RCP6S-TA6R
		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)	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-
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、アクチュエータ型ケーブル長は「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。
□□□はケーブル長を記入。(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

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「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1-255ページをご確認ください。

メインスペック

項目	内容	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	
	最低速度 (mm/s)	15	8	4	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1	1	1	
	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	
垂直	可搬質量	最高速度 (mm/s)	680	400	200
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.3	
	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度 (G)	1	1	1	
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け時最高速度 (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2)	50	50	50	

(注2) ストローク45~120の間のみ25mm間隔です。

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	±0.01mm
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
静的許容モーメント	Ma: 169N・m
	Mb: 242N・m
	Mc: 137N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 49.5N・m
	Mb: 70.7N・m
	Mc: 40.0N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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	バッテリーレスアップリポート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注3) 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。1-256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 ※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。

リード12

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
80	15	12	11	10	3	3
200	15	12	11	10	3	3
320	15	12	11	10	3	3
440	15	14	11	10	3	3
500	13	10	8	6	3	3
560	12	9	6	3	3	2.5
680	10	6	3	1.5	1	1
800	4	1				

リード6

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1
40	20	18	16	14	6	6
100	20	18	16	14	6	6
200	20	18	16	14	6	6
160	20	18	16	14	6	6
220	20	18	16	14	6	6
250	20	18	16	14	6	5.5
280	20	18	16	14	6	5.5
340	20	16	14	12	9	6
400	18	14	10	8	6	4

リード3

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1
20	20	18	16	15	12	12
20	20	18	16	15	12	12
50	20	18	16	15	12	12
80	20	18	16	15	12	12
110	20	18	16	15	12	12
125	20	18	16	15	12	12
140	20	18	16	15	12	12
170	20	18	16	14	12	9
200	18	16	14	12	10	7

■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。

リード12

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3	0.7	0.3			
80	15	11	3			
200	15	11	3			
320	15	10	2.5			
440	9	5	1			
500	6	3				
560	4	1.5				

リード6

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3	0.7	0.3			
40	20	16	6			
100	20	16	6			
160	20	16	6			
220	20	16	4			
250	17	12	3			
280	14	8	2			
340	5	3				

リード3

姿勢	水平			垂直		
	速度 (mm/s)	加速度 (G)		速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	0.3	0.7	0.3			
20	20	16	12			
20	20	16	12			
50	20	16	12			
80	20	16	12			
110	20	16	9			
125	18	15	7			
140	15	14	5			
170	10	7				

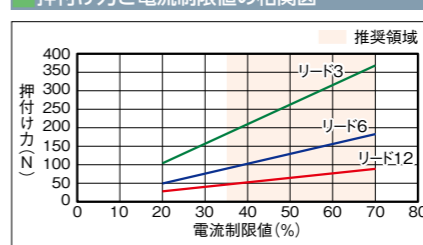
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	45~220 (mm)	270 (mm)	320 (mm)
12	高出力有効	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>		

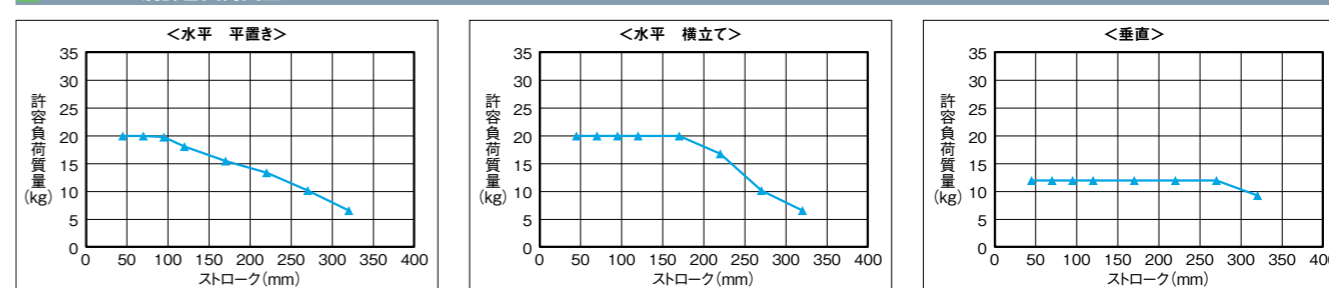
(単位:mm/s)

(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となる負荷質量 (加速度0.5G、速度500m/s)

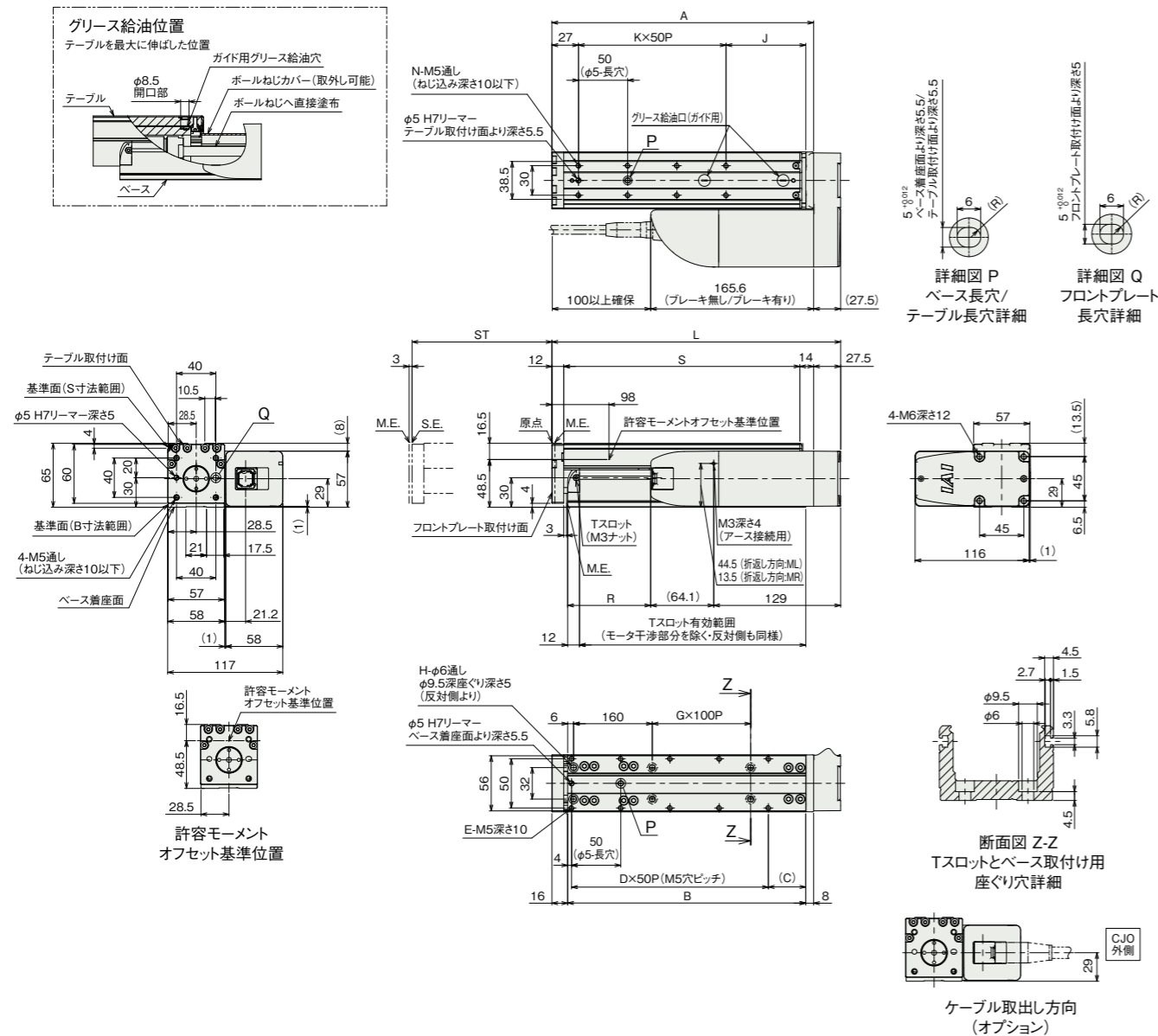
寸法図

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-TA6R(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。
(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

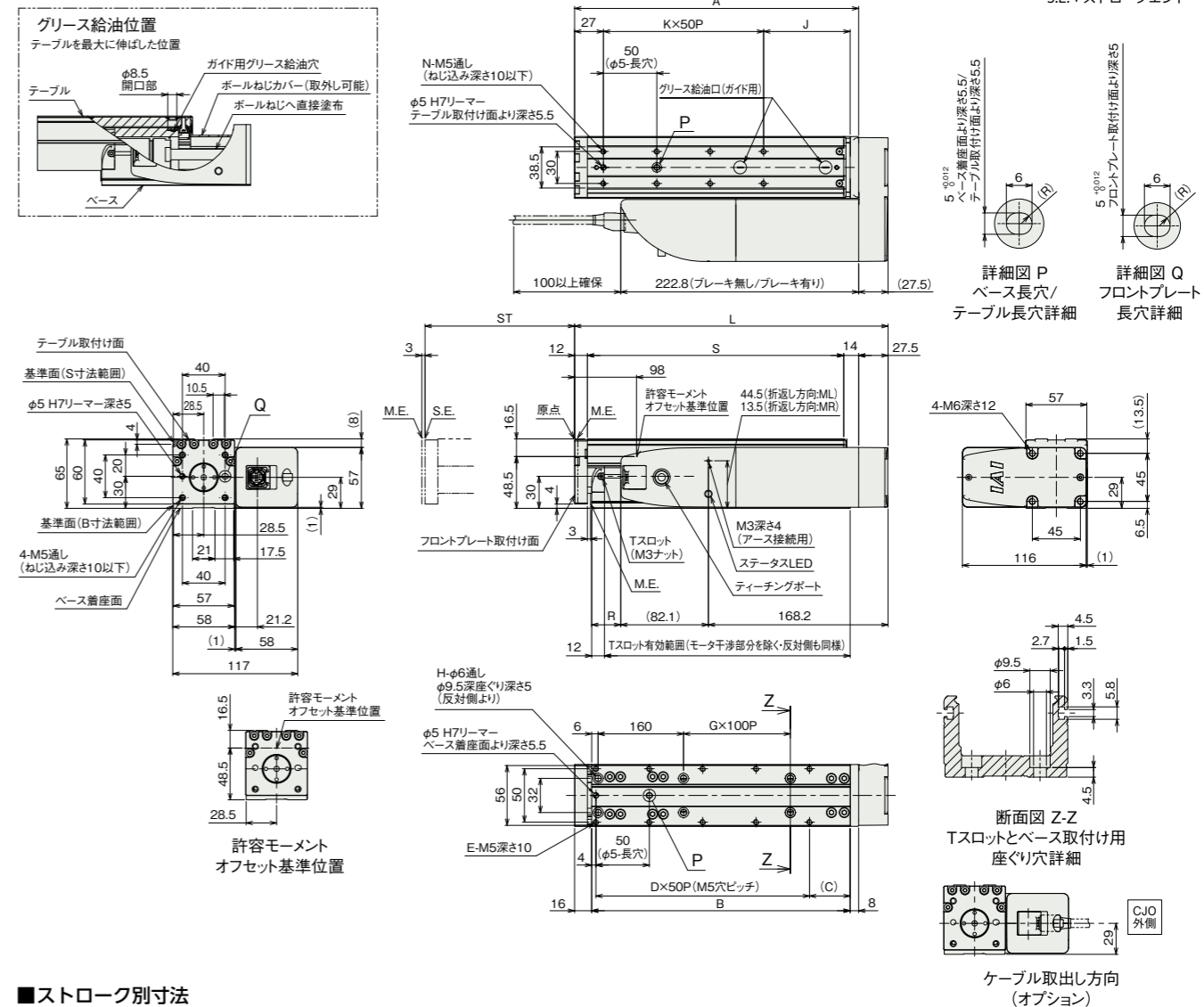
ストローク	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R	59.4	84.4	109.4	134.4	184.4	234.4	284.4	334.4
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	3.2	3.4	3.5	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0
ブレーキ有り	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0

■RCP6S-TA6R(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。
(注) 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	45	70	95	120	170	220	270	320
L	268.5	293.5	318.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
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
R	2.2	27.2	52.2	77.2	127.2	177.2	227.2	277.2
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	3.3	3.5	3.7	3.8	4.1	4.5	4.8	5.1
ブレーキ有り	3.4	3.6	3.7	3.9	4.2	4.5	4.9	5.2

■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	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				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	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191		
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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	-	8-103		

(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。

