

RCP6-TA6R

〈シングルブロック仕様〉

±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

〈シングルブロック仕様〉

■型式項目

シリース - TA6R - WA - 42P - 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	バッテリーレスアップ	42P	パルスモーター 42サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	25 25mm 200 200mm (25mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCAN 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
------	----------	----	------------	-----	------------------	--------------------------------------	----------------------------------	--	--	------------------



(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
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 (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。

ケーブル長価格表 (標準価格)

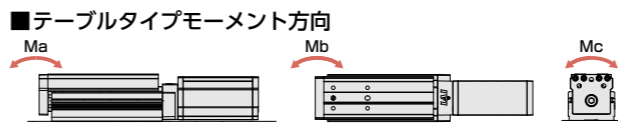
種類	ケーブル記号	RCP6-TA6R		RCP6S-TA6R	
		P3	P5	SE	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ 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**
- 「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ページをご参照ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。
 - 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					
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	680	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	



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。

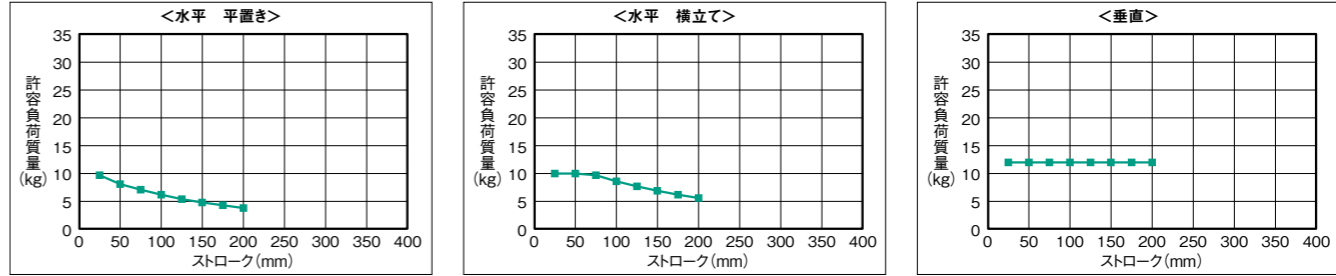
リード20	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	5	5	5	5
160	5	5	5	1
320	5	5	5	1
480	5	5	5	1
640	5	5	5	1
800	5	4.5	4	1
960		3.5	2	
1120			1.5	

リード12	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	8	8	7	6
80	8	8	7	6
160	8	8	7	6
240	8	8	7	6
320	8	8	7	6
400	8	8	7	6
480	8	8	7	6
560	8	8	7	6
640	8	7	6	5
720	8	7	6	5
800	8	7	6	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。

リード20	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
160	5	5	5	1
320	4.5	4.5	4	1
480	4	4	4	1
640	3	3	0.75	
800		2		

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

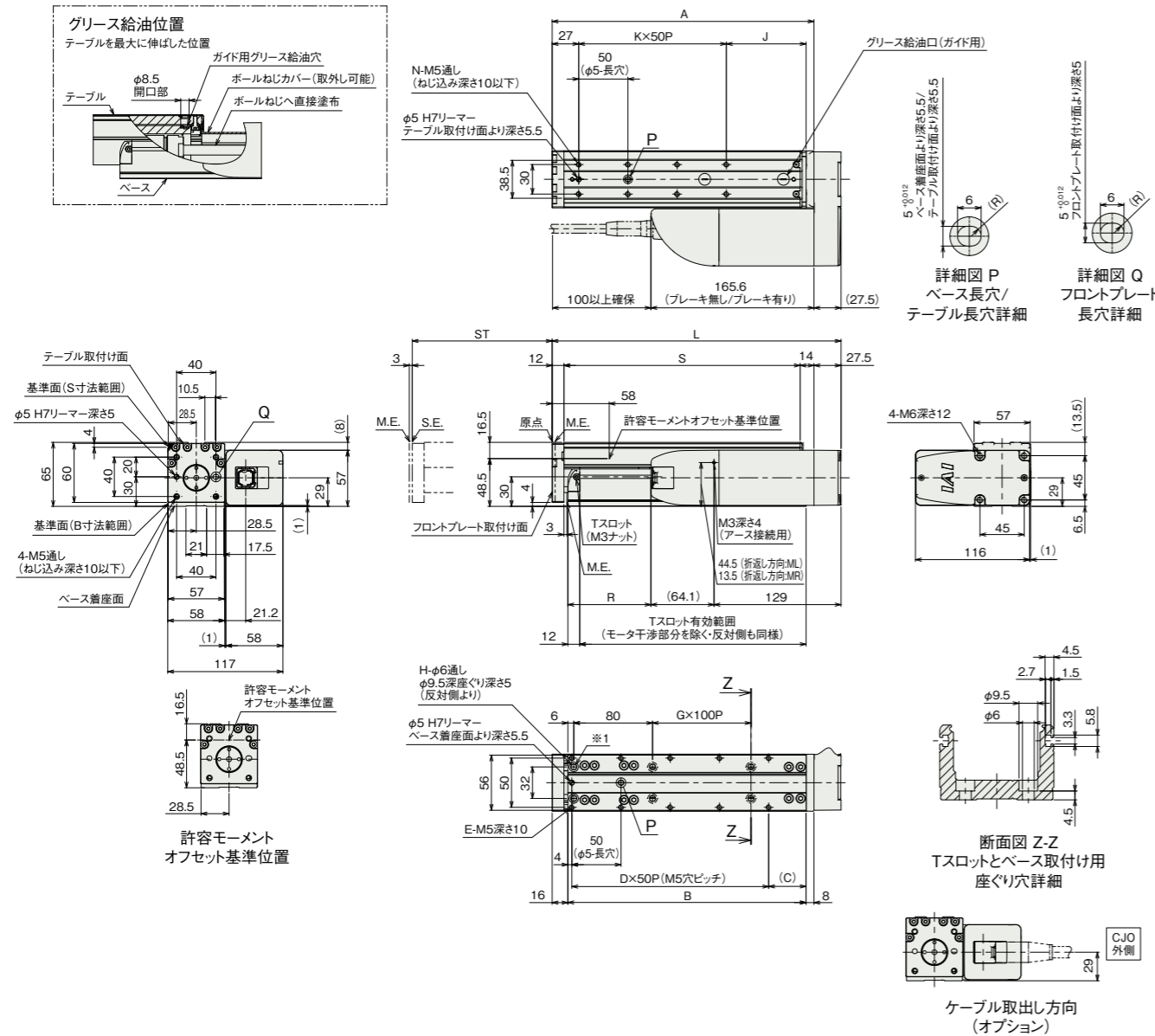
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(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) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

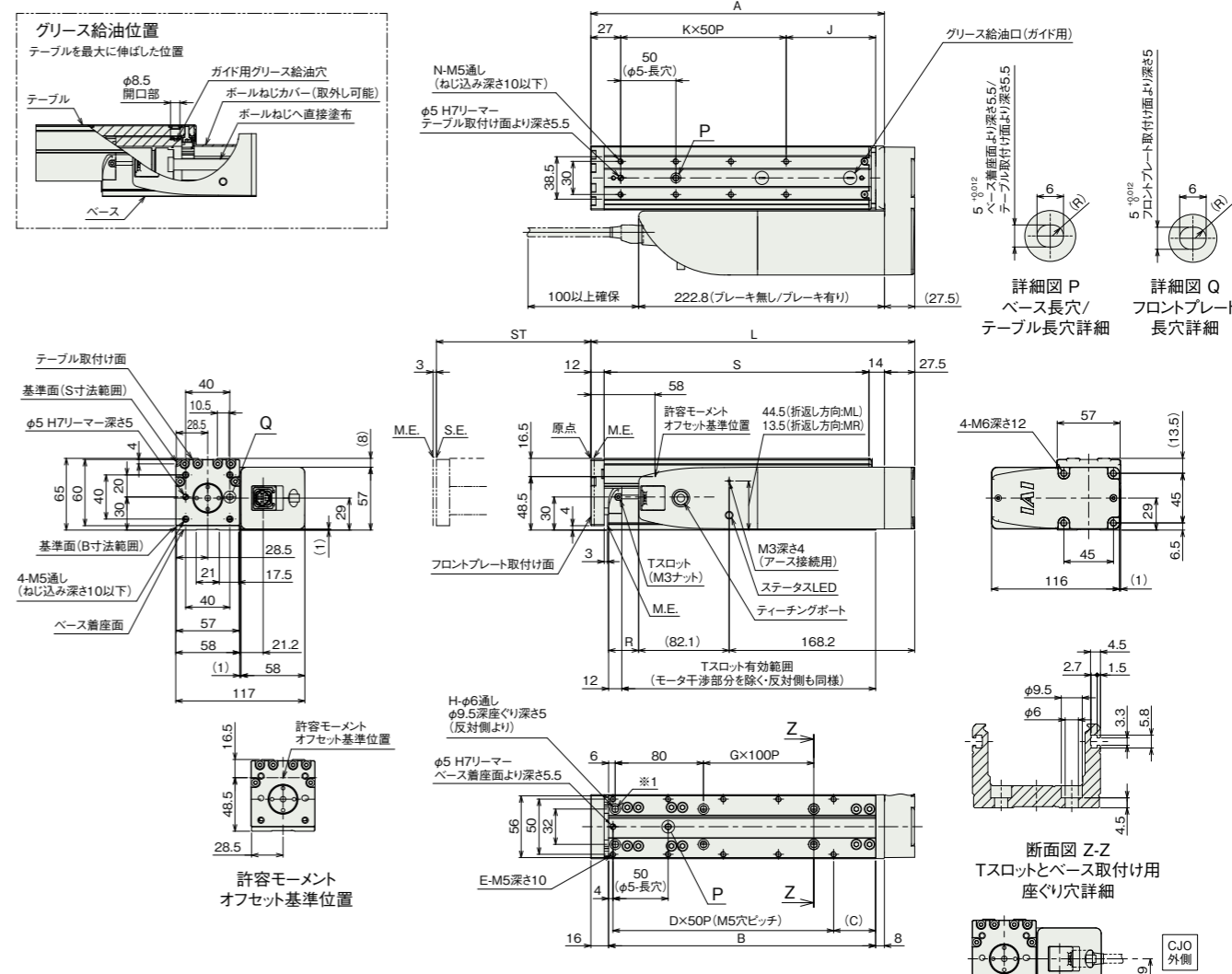
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■RCP6S-TA6R(シングルブロック仕様)

※1 25/50/75/100ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)はモーターユニットが干渉するため工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(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) 表のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部の方がベース端部よりも前方に位置していることを示します。
(注) 図はモーター左折返し仕様(ML)です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
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
R	-40.6	-15.6	9.4	34.4	59.4	84.4	109.4	134.4
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	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.3	3.5
	ブレーキ有り	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.4	3.5

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
L	168.5	193.5	218.5	243.5	268.5	293.5	318.5	343.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
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
R	-97.8	-72.8	-47.8	-22.8	2.2	27.2	52.2	77.2
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	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.6
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.7

■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	外形	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	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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	-	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。

