

RCP6-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm パッケージレスアップ モーターストレート 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

RCP6S-TA4C

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA4C - WA - 35P - [] - [] - [] - [] - DB - []

シリーズ: RCP6 (コントローラー別置), RCP6S (コントローラー内蔵)

タイプ: WA (バッテリーレスアップ)

エンコーダー種類: 35P (パルスモーター 35ピンサイズ)

モーター種類: 10 (10mm), 5 (5mm), 2.5 (2.5mm)

リード: 40 (40mm), 40mm (40mm), 240mm (240mm)

ストローク: RCP6 (P3: PCON, MSEL; P5: RCON, RSEL), RCP6S (SE: SIOタイプ)

ケーブル長: N (無し), P (1m), S (3m), M (5m), X (長さ指定), R (ロボットケーブル)

オプション: 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
40	-	-
65	-	-
90	-	-
140	-	-
190	-	-
240	-	-

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	-

(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-TA4C		RCP6S-TA4C
		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)	-	-	-

(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

- 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。
- 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				
リード	ボールねじリード(mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	8	10	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	10	10
	最高速度(mm/s)	785	390	195	
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	1	1	1	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	2.5	5	10
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	2.5	5	9
	最高速度(mm/s)	700	390	195	
	最低速度(mm/s)	13	7	4	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.1
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	77	155	310	
	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)	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	240	240	240	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90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。1-256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10

姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	8	8	8	6	2.5	2.5	2
85	8	8	8	6	2.5	2.5	2
175	8	8	8	6	2.5	2.5	2
260	8	8	8	6	2.5	2.5	2
350	8	8	6	6	2.5	2.5	2
435	8	8	6	5	2.5	2	
525		8	5	4.5		2	
610		6	4.5	4		1.5	
700		4	3.5	2.5		0.5	
785		2	2				

リード5

姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	10	10	9	8	6	5	5
40	10	10	9	8	6	5	5
85	10	10	9	8	6	5	5
130	10	9	8	6	5	5	5
175	10	9	8	6	5	5	5
215	10	9	8	6	5	5	5
260	9	8	7	5	4.5	5	5
305	9	8	6	5	4	4.5	4.5
350	8	7	6	4	3.5	3.5	3
390		7	6	4	3	2	2

リード2.5

姿勢	水平			垂直				
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)		
0	10	10	9	8	6	10	9	8
20	10	10	9	8	6	10	9	8
40	10	10	9	8	6	10	9	8
65	10	9	9	8	6	10	9	8
85	10	9	8	6	6	10	9	7
105	10	9	8	6	5	10	8	7
130	9	8	7	5	4.5	10	8	6
150	9	8	6	5	4	9	7	6
175	8	7	6	4	3.5	8	7	5
195	8	7	6	4	3	6	5	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10

姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	8	8	6	2.5			
85	8	8	6	2.5			
175	8	8	6	2.5			
260	8	8	6	2.25			
350	7	5	1.5				
435	5	3.5	1				
525		1.5					

リード5

姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	10	10	8	5			
40	10	10	8	5			
85	10	10	8	5			
130	9	8	5				
175	9	6	4.5				
215	9	6	4				
260	8	5	2.5				

リード2.5

姿勢	水平			垂直			
	速度 (mm/s)	加速度 (G)			速度 (mm/s)	加速度 (G)	
0	10	10	8	9			
20	10	10	8	9			
40	10	10	8	9			
65	9	8	9				
85	9	6	7.5				
105	9	6	6				
130	8	5	4				

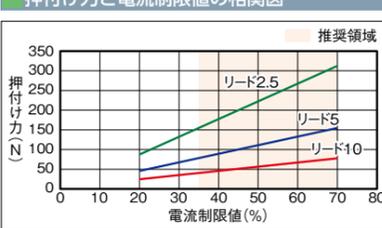
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続	40~190 (mm)	240 (mm)
10	高出力有効	785<700>	680
	高出力無効	525<435>	
	高出力有効	390	340
5	高出力無効		260
	高出力有効	195	170
2.5	高出力有効		130
	高出力無効		

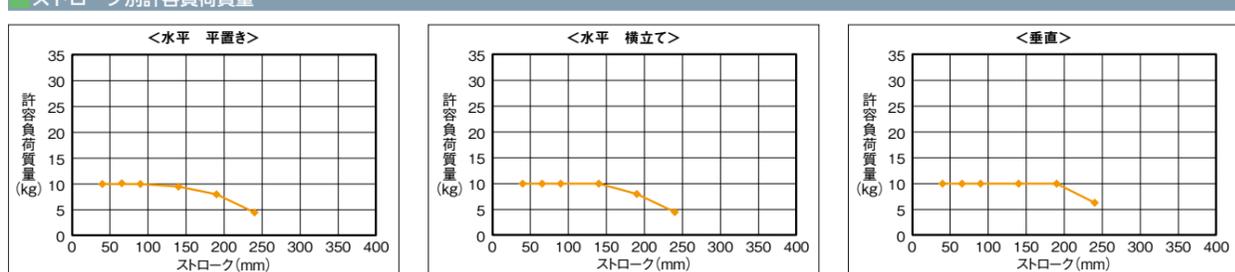
(単位:mm/s)

(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)

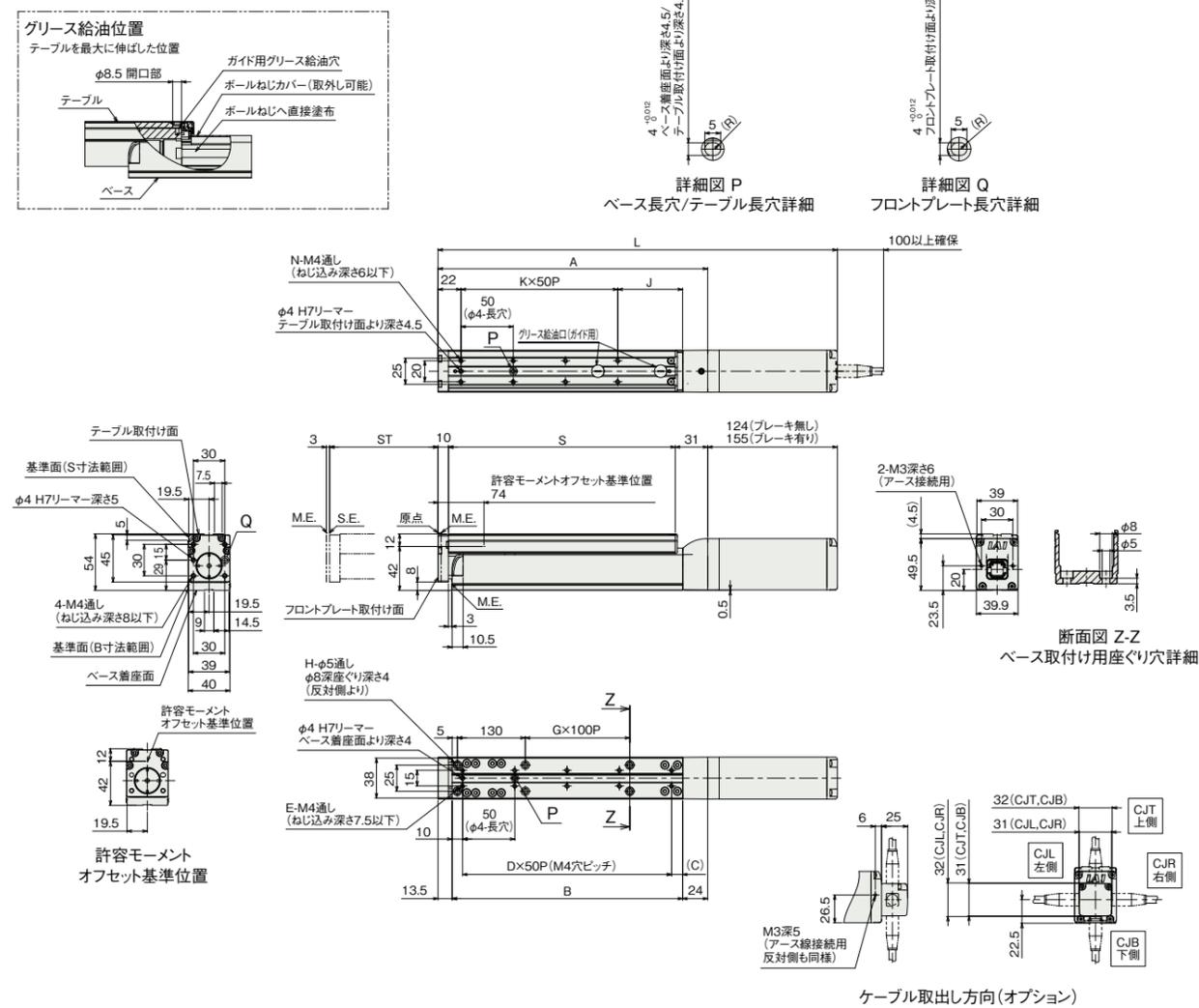
寸法図

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-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルが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

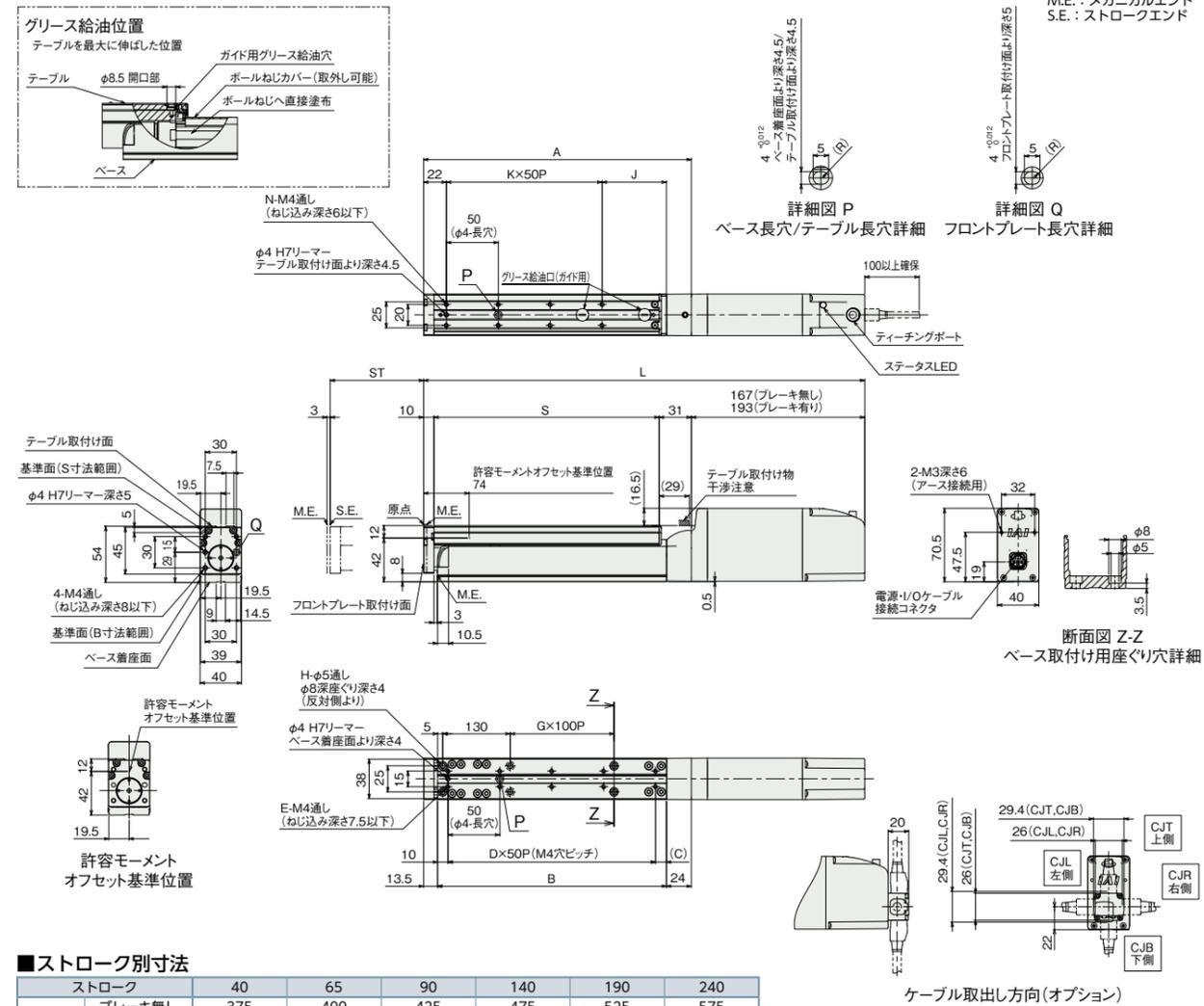
ストローク	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	332	357	382	432	482	532
	ブレーキ有り	363	388	413	463	513	563
A	208	233	258	308	358	408	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4

■RCP6S-TA4C(ダブルブロック仕様)

(注) 原点復帰時はテーブルが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	40	65	90	140	190	240	
L	ブレーキ無し	375	400	425	475	525	575
	ブレーキ有り	401	426	451	501	551	601
A	208	233	258	308	358	408	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	2.6

■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確認ください。

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はポジションデータなし)	-	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。