

RCP6-TA4C <ダブルブロック仕様>

RCP6S-TA4C <ダブルブロック仕様>

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	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	35P パルスモーター 35mmサイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm 240 240mm	RCP6 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	
RCP6S コントローラ内蔵						P5 RCOM RSEL		下記オプション 価格表参照
						RCP6S SE	SIOタイプ	



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。



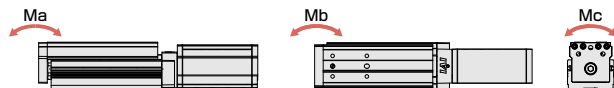
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-315ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は、動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-56ページの説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1-275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	
	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
		最低速度(mm/s)	785	390	195
	速度/加速度	定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.3
最高加減速度(G)		1	1	1	
最低速度(mm/s)		13	7	4	
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	
	最低速度(mm/s)	700	390	195	
	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。

■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 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
0	8	8	8	6	2.5	2.5
85	8	8	8	6	2.5	2.5
175	8	8	8	6	2.5	2.5
260	8	8	8	6	2.5	2.5
350	8	8	6	6	2.5	2.5
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 速度 (mm/s)	水平			垂直		
	加速度(G)					
0	10	10	9	8	6	5
40	10	10	9	8	6	5
85	10	10	9	8	6	5
130	10	9	8	6	5	5
175	10	9	8	6	5	5
215	10	9	8	6	5	5
260	9	8	7	5	4.5	5
305	9	8	6	5	4	4.5
350	8	7	6	4	3.5	3
390	7	6	4	3	2	2

リード2.5

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

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

リード5

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

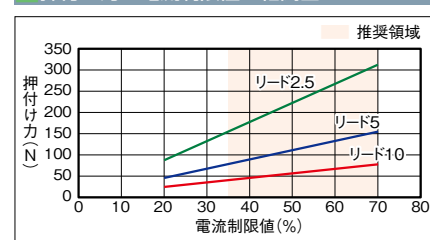
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	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		

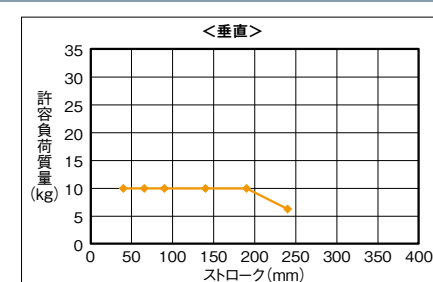
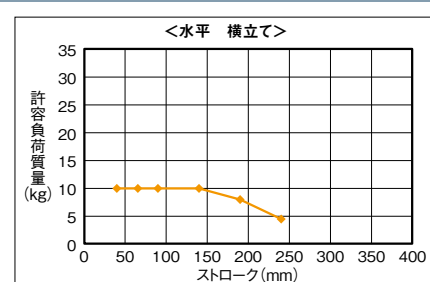
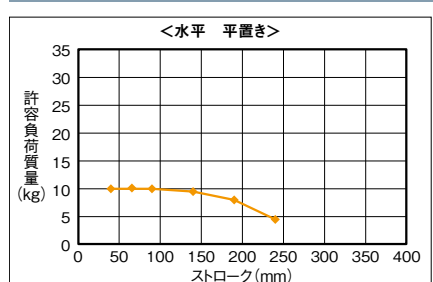
(単位:mm/s)

(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

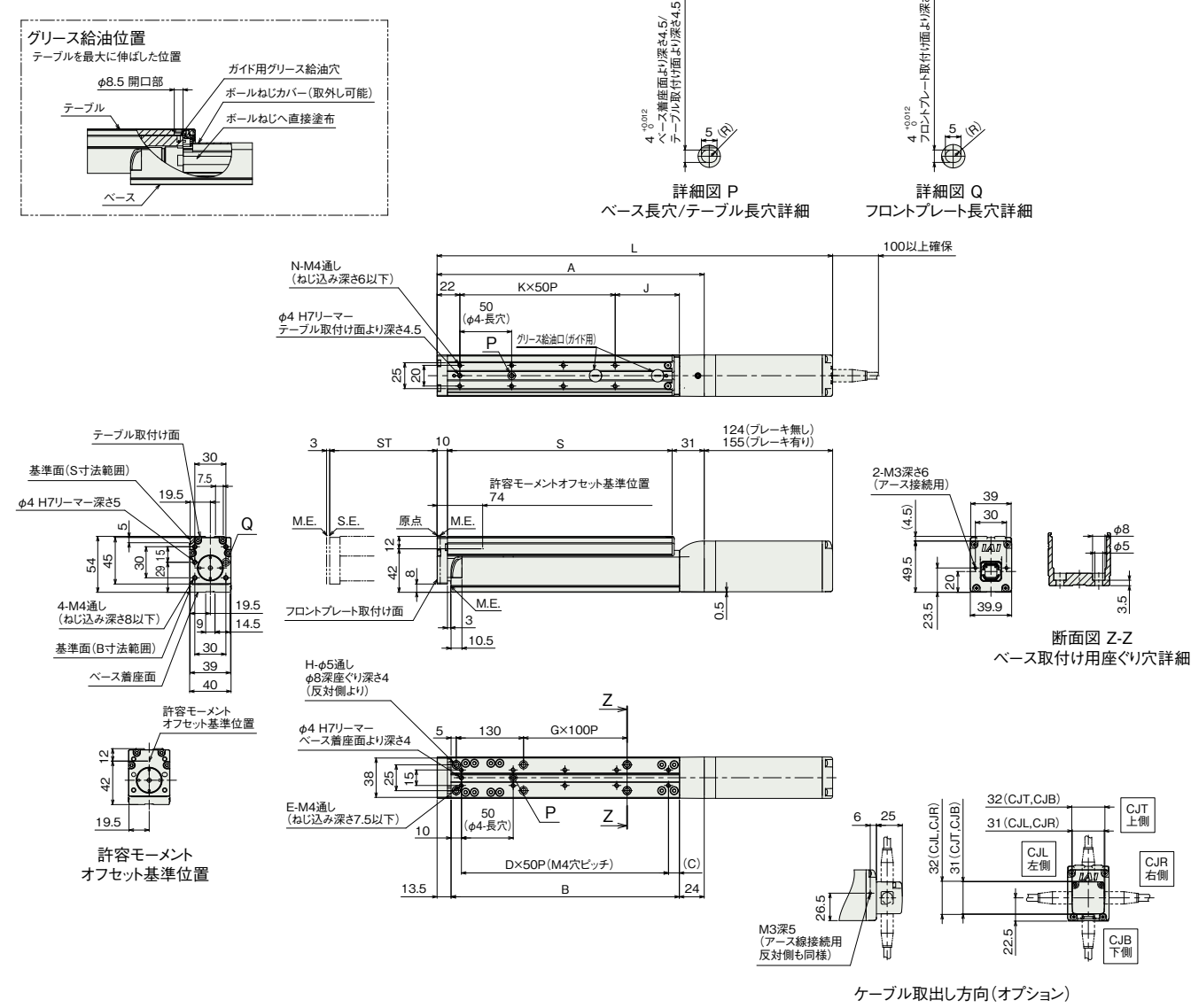
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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	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	

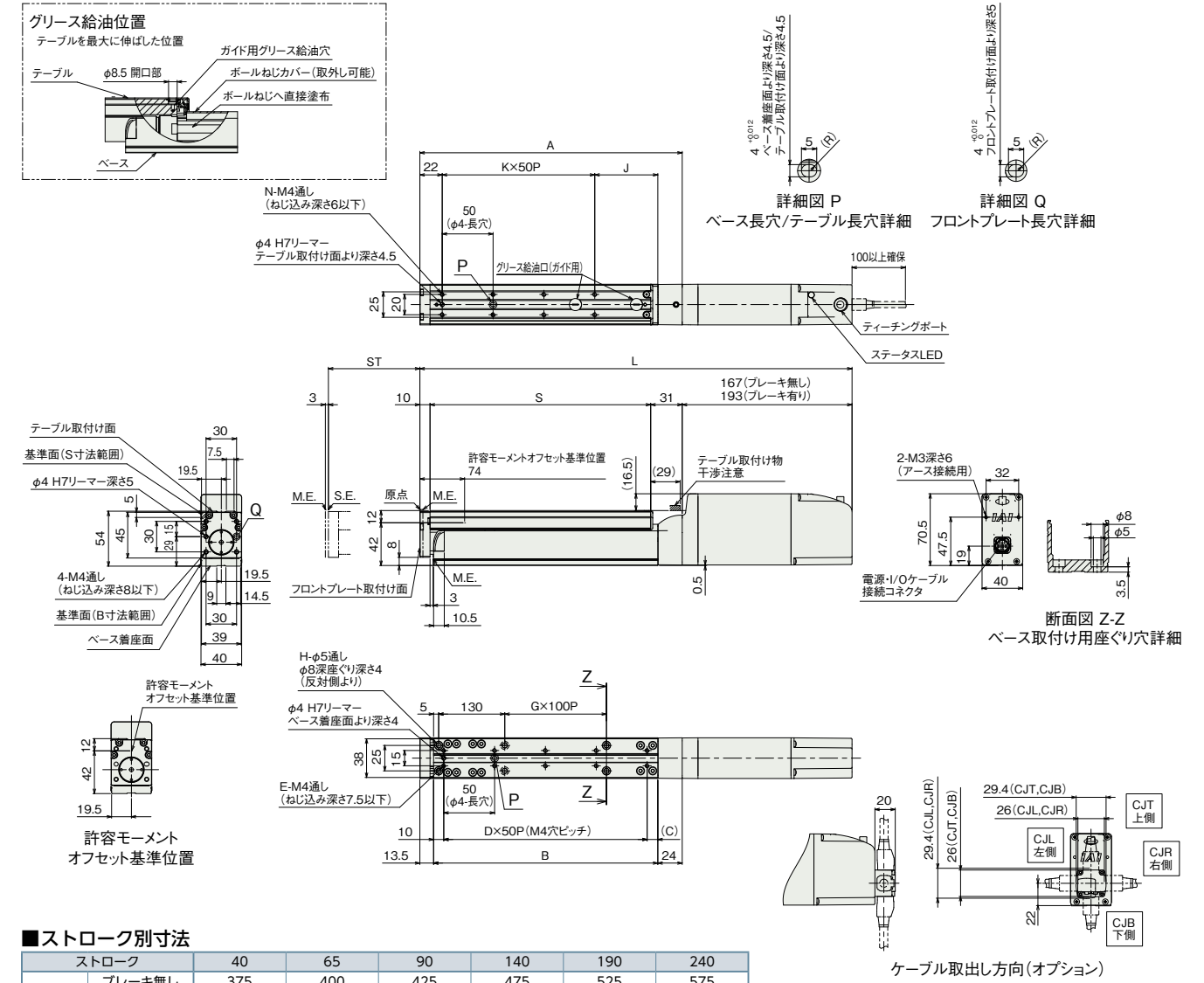
■ストローク別質量

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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	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	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)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105

(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、8-181ページをご確認ください。