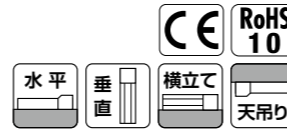
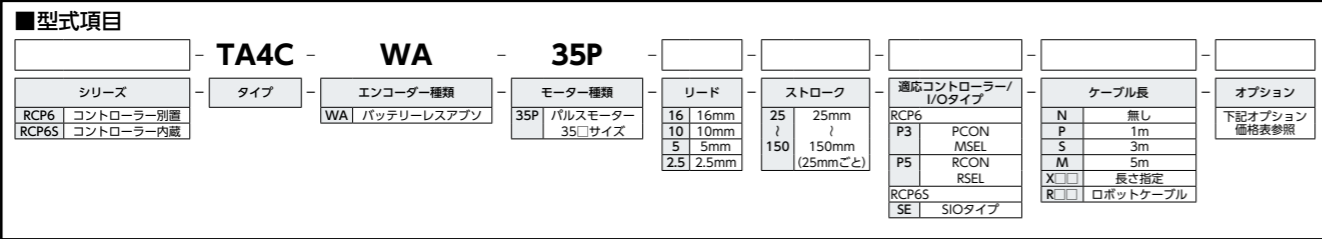


RCP6-TA4C (シングルブロック仕様)

RCP6S-TA4C (シングルブロック仕様)



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	-	-

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-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)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
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1-315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1-275ページをご確認ください。

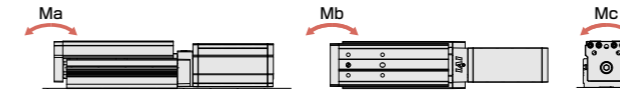
メインスペック

項目	内容	16				10				5				2.5							
		速度				加速度				速度				加速度							
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)				3				4				5				5			
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)				3				4				5				5			
		最高速度 (mm/s)				980				785				390				195			
		最低速度 (mm/s)				40				13				7				4			
		定格加減速度 (G)				1				1				1				1			
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)				1				2.5				5				10			
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)				1				2.5				5				9			
		最高速度 (mm/s)				700				700				390				195			
		最低速度 (mm/s)				40				13				7				4			
		定格加減速度 (G)				0.5				0.3				0.5				0.1			
押付け	押付け時最大推力 (N)	48				77				155				310							
	押付け最高速度 (mm/s)	40				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				2.5				5				10							
ストローク	最小ストローク (mm)	25																			
	最大ストローク (mm)	150				150				150				150							
	ストロークピッチ (mm)	25				25				25				25							

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 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: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・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	バッテリーレスアプソリユート
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1) 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。1-276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16

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1			
140	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1			
280	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1			
420	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1			
560	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1			
700						3	3	3			1		
840						3	3						
980											2		

リード10

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	4	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2			
85	4	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2			
175	4	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2			
260	4	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2			
350	4	4	4	4	4	4	2.5	2.5	2	2			
435	4	4	4	4	4	4	2.5	2			2.5		
525						4	4				2		
610						4	4				1.5		
700						4	4				1		
785											2.5	2	

リード5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
215	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
260	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
305	5	5	5	5	5	5	4	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5	4.5
350	5	5	5	5	5	5	4	3.5	4	3.5	3.5	3.5	3.5
390	5	5	5	5	5	5	4	3	3	2.5	2.5	2.5	2.5

リード2.5

姿勢	水平						垂直						
	加速度 (G)						加速度 (G)						
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
20	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
65	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
105	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
175	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
195	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	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16

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)			加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	3	3	1	3	3	1
140	3	3	1	3	3	1
280	3	3	1	3	3	1
420	3	3	1	3	3	1
560	2.5	2	0.75	2.5	2	0.75
700			1.5			1.5
840			1			1

リード10

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)			加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	4	4	2.5	4	4	2.5
85	4	4	2.5	4	4	2.5
175	4	4	2.5	4	4	2.5
260	4	4	2.25	4	4	2.25
350	4	4	1.5	4	4	1.5
435	4	3.5	1	4	3.5	1
525			2			2

リード5

姿勢	水平			垂直		
	加速度 (G)			加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3
0	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5
130	5	5	5	5	5	5
175	5	5	4.5	5	5	4.5
215	5	5	4	5	5	4
260	5	5	2.5	5	5	2.5

リード2.5

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)				加速度 (G)			
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.7	0.3	0.3
0	5	5	5	5	5	5	5	5
20	5	5	5	5	5	5	5	5
40	5	5	5	5	5	5	5	5
65	5	5	5	5	5	5	5	5
85	5	5	5	5	5	5	5	7.5
105	5	5	5	5	5	5	5	6
130	5	5	5	5	5	5	5	4

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390

寸法図

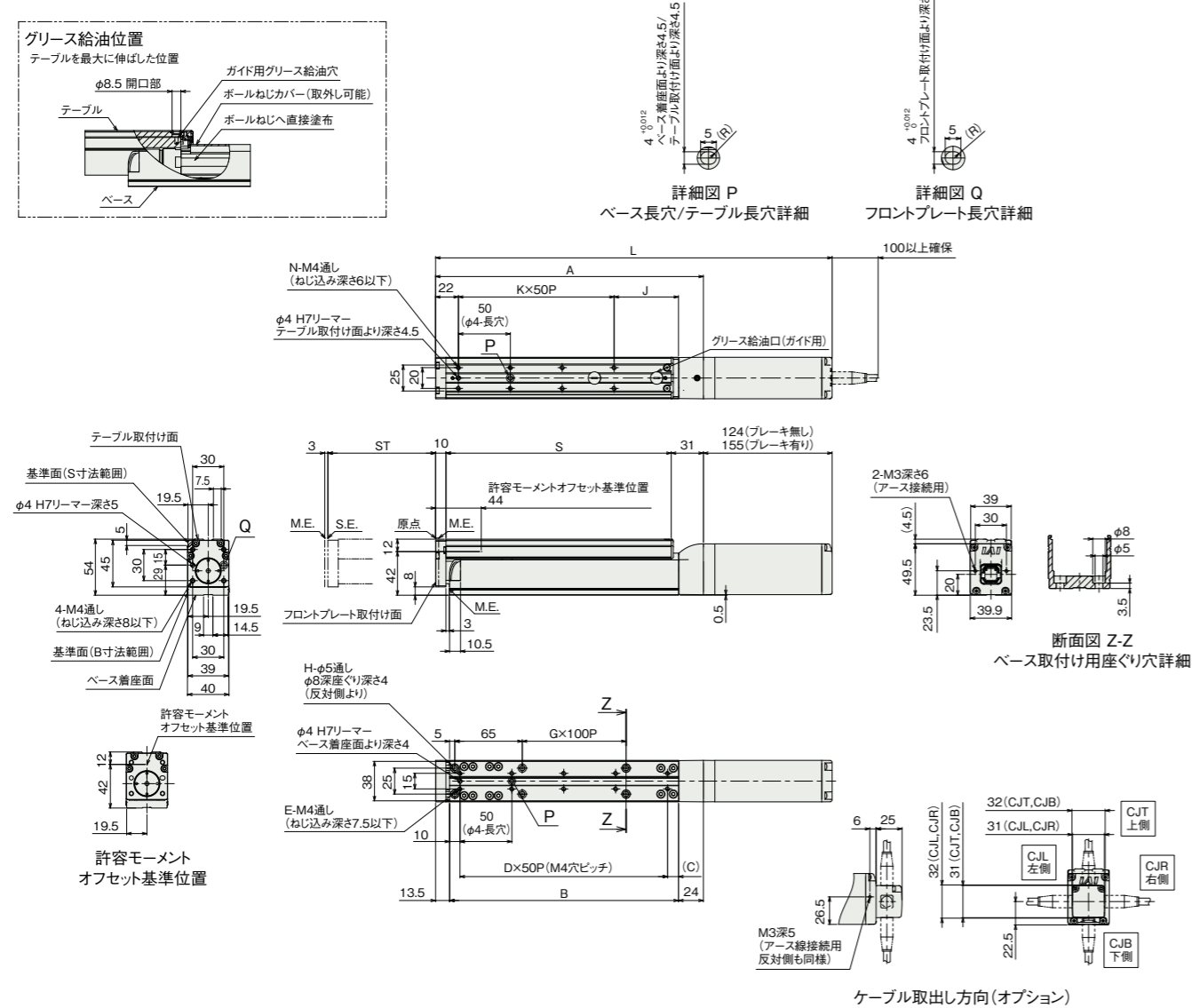
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■RCP6-TA4C(シングルブロック仕様)

(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

L	ストローク	25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	257	282	307	332	357
	ブレーキ有り	288	313	338	363	388	413
	A	133	158	183	208	233	258
	B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
	C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
	D	1	2	2	3	3	4
	E	4	6	6	8	8	10
	G	0	0	0	0	1	1
	H	4	4	4	4	6	6
	J	37	62	37	62	37	62
	K	1	1	2	2	3	3
	N	4	4	6	6	8	8
	S	92	117	142	167	192	217

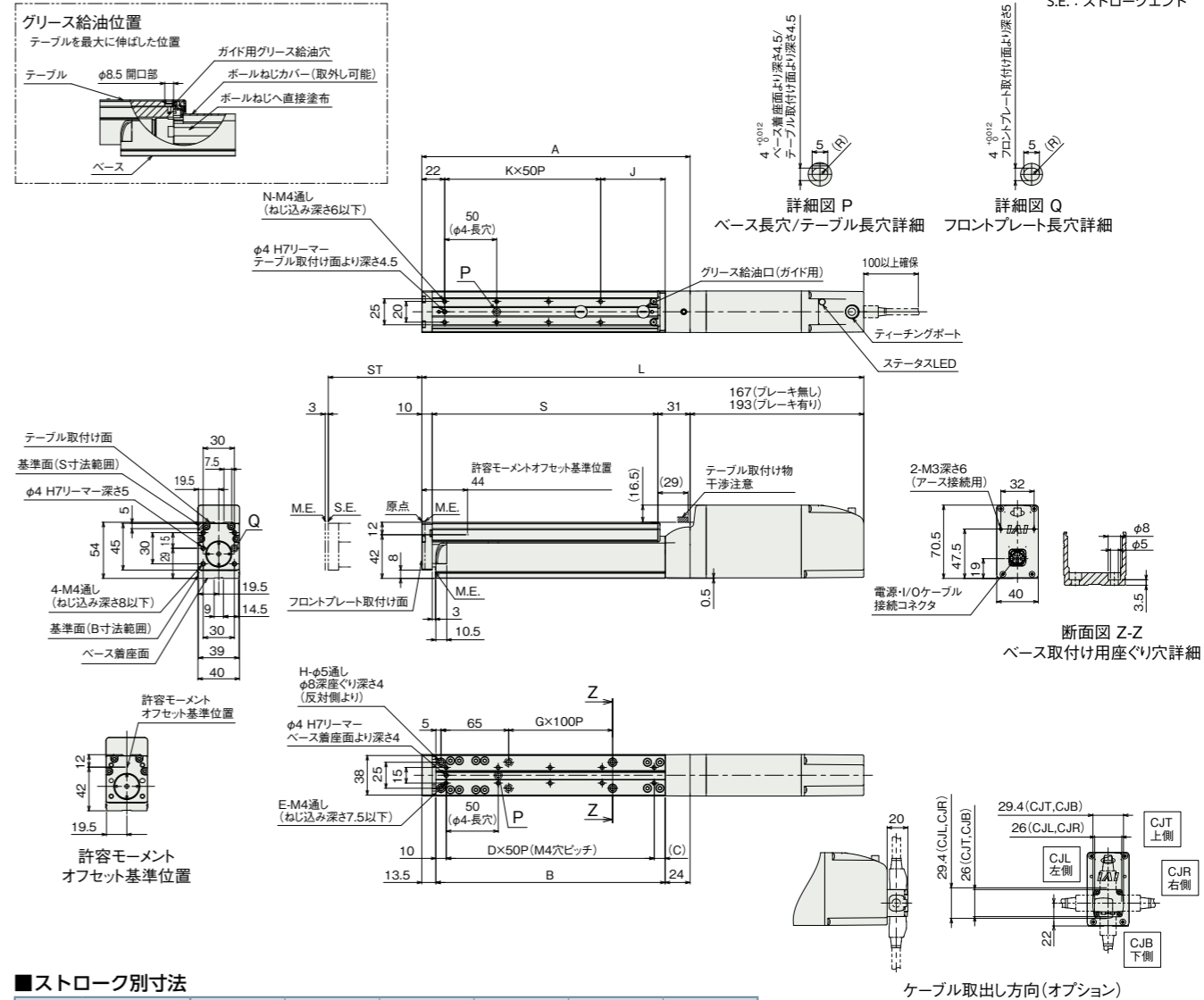
■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
	ブレーキ有り	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

■RCP6S-TA4C(シングルブロック仕様)

(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

L	ストローク	25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	300	325	350	375	400
	ブレーキ有り	326	351	376	401	426	451
	A	133	158	183	208	233	258
	B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
	C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
	D	1	2	2	3	3	4
	E	4	6	6	8	8	10
	G	0	0	0	0	1	1
	H	4	4	4	4	6	6
	J	37	62	37	62	37	62
	K	1	1	2	2	3	3
	N	4	4	6	6	8	8
	S	92	117	142	167	192	217

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	25	50	75	100	125	150
		ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■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	※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。