

RCP6-TA4R

〈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 40mm | 24Vパルスモーター

RCP6S-TA4R

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA4R - WA - 35P - リード - ストローク - 対応コントローラー/I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

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	対応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	40 40mm ? 240mm	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON 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
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	4-585	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-594	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-597	-

(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2) 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-TA4R		RCP6S-TA4R
		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4-613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1-321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1-313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4-60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1-279ページをご確認ください。

メインスペック

項目	内容	項目			内容			
		10	5	2.5	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	8	10	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	8	10	10	8	10	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	700	390	195	700	390	195
		最低速度 (mm/s)	13	7	4	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	2.5	5	10	2.5	5	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	2.5	5	9	2.5	5	9
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	390	195	525	390	195
		最低速度 (mm/s)	13	7	4	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	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)	2.5	5	10	2.5	5	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	40	40	40	40	40	40	
	最大ストローク (mm)	240	240	240	240	240	240	
	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	50	50	50	

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

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: 76.8N・m
	Mb: 110N・m
	Mc: 50.5N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 23.9N・m
	Mb: 34.1N・m
	Mc: 15.7N・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デュート
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。1-280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	6	2.5
85	8	8	6	2.5
175	8	8	6	2.5
260	8	8	6	2.5
350	8	8	6	2.5
435	8	8	6	2.5
525	8	8	6	2.5
610	5	4	3.5	2
700	3.5	2.5	2	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	10	10	8	5
175	10	10	8	5
215	10	10	8	5
260	10	10	8	5
305	9	8	6	4
350	8	7	5	3
390	7	6	4	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
20	10	10	9	8
40	10	10	9	8
65	10	10	9	8
85	10	10	9	8
105	10	10	9	8
130	9	8	7	6
150	9	8	6	5
175	8	7	5	4
195	8	7	4	3

■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)
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	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)
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	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)
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

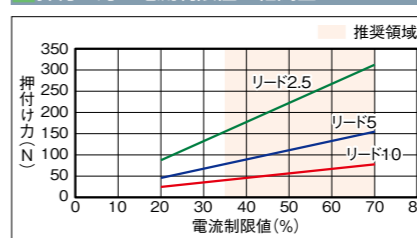
ストロークと最高速度

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

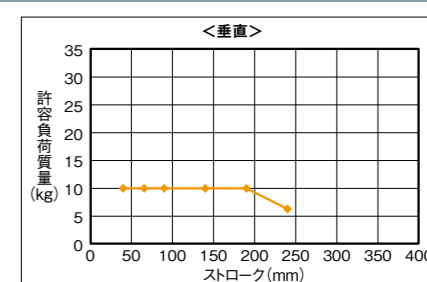
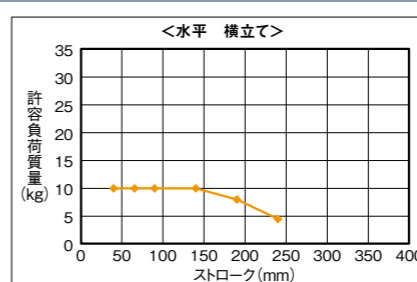
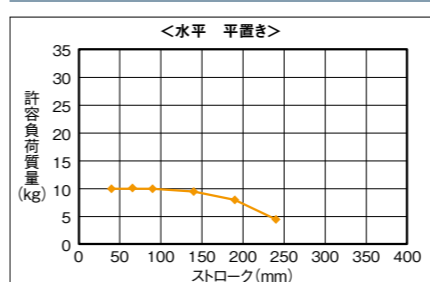
(単位:mm/s)

(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

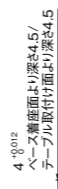
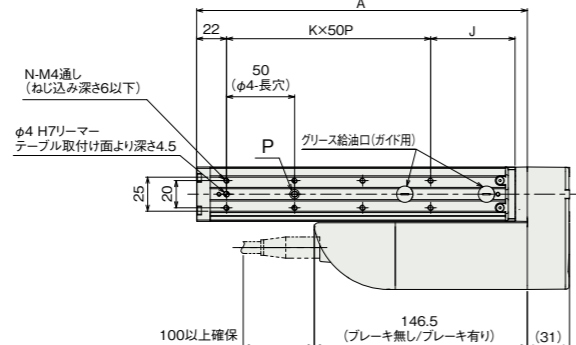
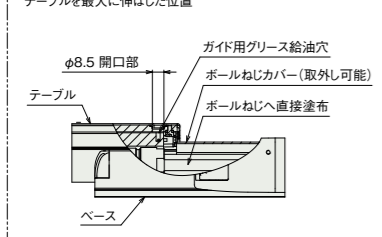


■RCP6-TA4R(ダブルブロック仕様)

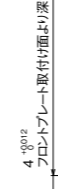
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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

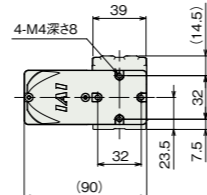
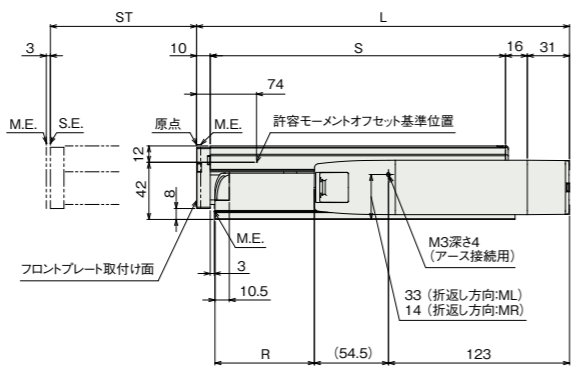
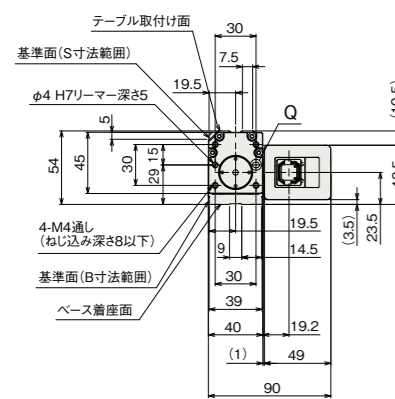
グリス給油位置



詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細



詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
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
R	3.2	58	83	133	183	233
S	167	192	217	267	317	367

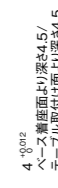
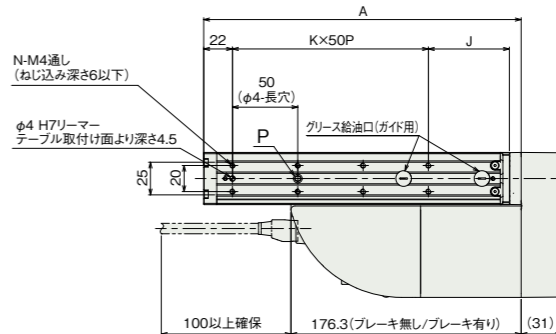
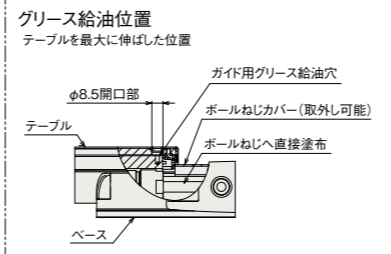
■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240
質量 (kg)						
プレーキ無し	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4
プレーキ有り	1.8	1.9	1.9	2.1	2.3	2.5

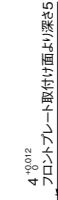
■RCP6S-TA4R(ダブルブロック仕様)

(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) 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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

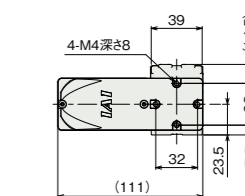
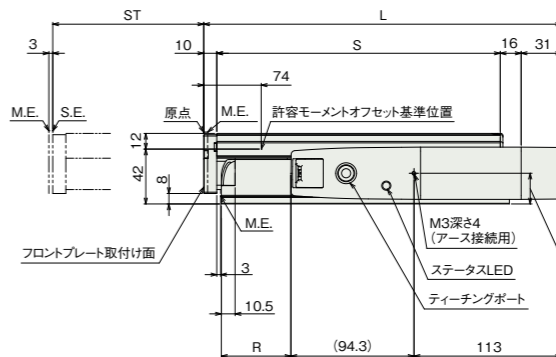
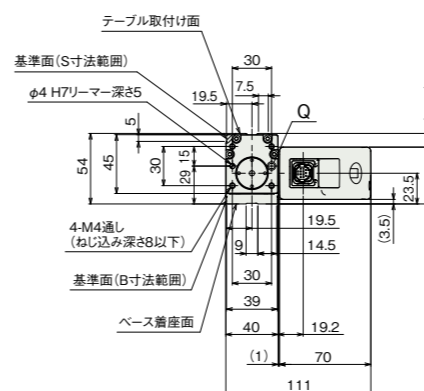
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P
ベース長穴/
テーブル長穴詳細



詳細図 Q
フロントプレート
長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

ケーブル取出し方向
(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240
L	224	249	274	324	374	424
A	193	218	243	293	343	393
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
R	3.2	28.2	53.2	103.2	153.2	203.2
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)						
プレーキ無し	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.5
プレーキ有り	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	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	DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN
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はポジショニングなし)	-	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。