

RCP6-TA4R

〈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 40mm 24Vパルスモーター

RCP6S-TA4R

〈シングルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	対応コントローラ/VQ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 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 150mm (25mmごと)	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
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 (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-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)	-	-	-
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 「R-B」=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ことと低下します。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)	16	10	5	2.5	
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	
	速度/加減速度	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	
	速度/加減速度	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	25	25	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	



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	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)
0	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	0
140	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	85
280	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	175
420	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	260
560	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	350
700	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	435
840	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	525
980	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.1 0.3 0.5 0.7 1 1 1 1 1	610

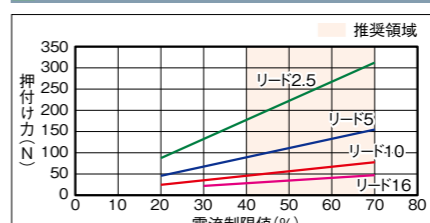
■高出力設定無効 (省エネモード) 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16	水平		垂直
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)
0	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.3 0.7 0.3	0
140	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.3 0.7 0.3	85
280	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.3 0.7 0.3	175
420	3 3 3 3 3 3 1 1 1 1	1 0.3 0.7 0.3	260
560	2.5 2 0.75	1 0.3 0.7 0.3	350
700	1.5	1 0.3 0.7 0.3	435
840	1	1 0.3 0.7 0.3	525

ストロークと最高速度

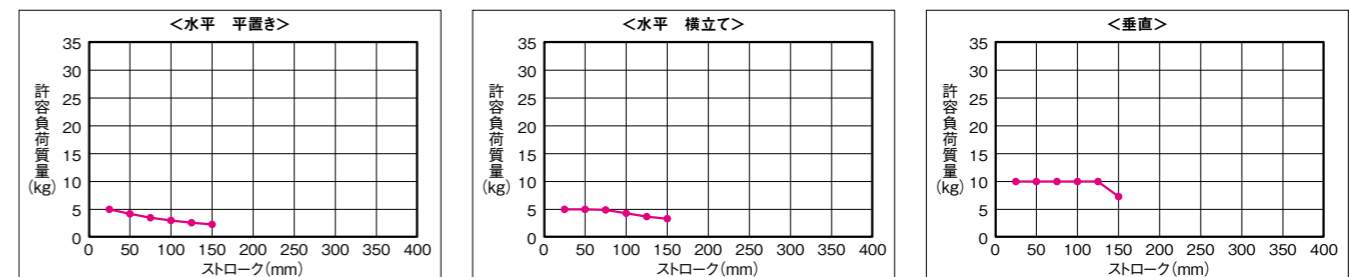
リード (mm)	接続コントローラ	25~150 (mm)
16	高出力有効	980<700>
	高出力無効	840<560>
10	高出力有効	785<700>
	高出力無効	525<435>
5	高出力有効	390
	高出力無効	260
2.5	高出力有効	195
	高出力無効	130

押付け力と電流制限値の相関図



(注) < > 内は垂直使用の場合です。

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)



