

# RCP6-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm  
バッテリーレスアプソ  
モーターストレート  
本体幅 60mm  
24Vパルスモーター

# RCP6S-TA6C

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA6C - WA - 42P - 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

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/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 バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	45 45mm 320 320mm	RCP6 P3 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	下記オプション 価格表参照
RCP6S コントローラ内蔵						RCP6S P5 RCON RSEL 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
45	-	-
70	-	-
95	-	-
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

### 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-TA6C		RCP6S-TA6C
		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1-315ページをご確認ください。
- RCP6S(コントローラ内蔵)のリード3/6は、使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-326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)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	20	20
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15	20	20
	最高速度(mm/s)	800	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	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)	3	6	12
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	3	6	12
	最高速度(mm/s)	680	400	200	
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.3
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)	93	185	370	
	押付け時最高速度(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)	3	6	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	45	45	45	
	最大ストローク(mm)	320	320	320	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク45~120の間のみ25mm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。1-276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12

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5
0	15 15 12 11 10	3 3 3		
80	15 15 12 11 10	3 3 3		
200	15 15 12 11 10	3 3 3		
320	15 15 12 11 10	3 3 3		
440	15 14 11 10 8	3 3 3		
500	13 10 8 6	3 3		
560	12 9 6 4	3 2.5		
680	10 7 4 2	1.5 1		
800	5 2 1			

#### リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5
0	20 20 18 16 14	6 6 6		
40	20 20 18 16 14	6 6 6		
100	20 20 18 16 14	6 6 6		
160	20 20 18 16 14	6 6 6		
220	20 20 18 16 14	6 6 6		
250	20 20 18 16 14	6 6 5.5		
280	20 18 16 15 11	6 5.5 5		
340	20 16 14 12 9	6 4.5 4		
400	18 14 10 8	6 4.5 3.5 3		

#### リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.1 0.3 0.5 0.7 1	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5	0.1 0.3 0.5
0	20 20 18 16 15	12 12 10		
20	20 20 18 16 15	12 12 10		
50	20 20 18 16 15	12 12 10		
80	20 20 18 16 15	12 12 10		
110	20 20 18 16 15	12 12 10		
125	20 20 18 16	15 12 12 10		
140	20 20 18 16	15 12 12 10		
170	20 18 16 14 12	12 10 9		
200	18 16 14 12	10 9 8 8		

### ■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12

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.3 0.7 0.3	0.3	0.3	0.3
0	15	11	3	
80	15	11	3	
200	15	11	3	
320	15	10	2.5	
440	9	5	1	
500	6	3		
560	4	1.5		

#### リード6

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.3 0.7 0.3	0.3	0.3	0.3
0	20	16	6	
40	20	16	6	
100	20	16	6	
160	20	16	6	
220	20	16	4	
250	17	12	3	
280	14	8	2	
340	5	3		

#### リード3

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	速度	加速度(G)
速度(mm/s)	0.3 0.7 0.3	0.3	0.3	0.3
0	20	16	12	
20	20	16	12	
50	20	16	12	
80	20	16	12	
110	20	16	9	
125	18	15	7	
140	15	14	5	
170	10	7		

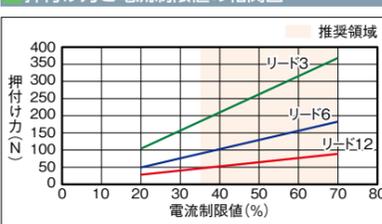
### ストロークと最高速度

リード(mm)	接続	45~220(mm)	270(mm)	320(mm)
12	高出力有効	800<680>	735<680>	575
	高出力無効	560<440>		
6	高出力有効	400	365	285
	高出力無効	340<280>		
3	高出力有効	200	185	140
	高出力無効	170<140>		

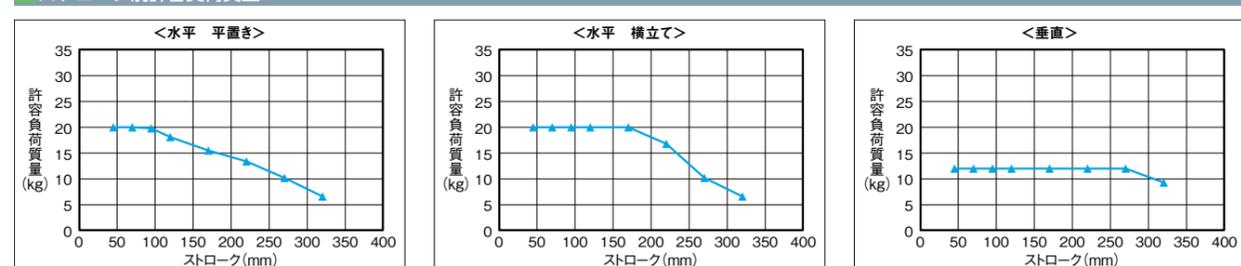
(単位:mm/s)

(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)



