

RCP6-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

±10μm パッケージレスアップ モーター折返し 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

RCP6S-TA7R

〈ダブルブロック仕様〉

■型式項目

シリーズ - TA7R - WA - 56P - [] - [] - [] - DB - []

シリーズ: RCP6 (コントローラー別置), RCP6S (コントローラー内蔵)

タイプ: WA (バッテリーレスアップ)

エンコーダ種類: 56P (パルスモーター 56Pサイズ)

リード: 16 (16mm), 8 (8mm), 4 (4mm)

ストローク: 40 (40mm), 390 (390mm)

適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 (PCON, MSEL), P3 (RCON, RSEL), P5 (RCON, RSEL), RCP6S (SIOタイプ)

ケーブル長: N (無し), P (1m), S (3m), M (5m), X (長さ指定), R (ロボットケーブル)

オプション: 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 | - | - |
| 290 | - | - |
| 340 | - | - |
| 390 | - | - |

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。
(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-TA7R | | RCP6S-TA7R |
|----------|---------------------|-----------|----|------------|
| | | 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 「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。

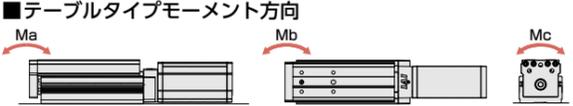
選定上の注意

- 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 (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 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) | 16 | 8 | 4 | |
| 水平 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | 25 | 30 | 30 |
| | | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | 22 | 30 | 30 |
| | 最高速度 (mm/s) | 700 | 420 | 210 | |
| | 速度/加減速度 | 最低速度 (mm/s) | 20 | 10 | 5 |
| | | 定格加減速度 (G) | 0.3 | 0.3 | 0.3 |
| 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) (高出力有効) | 7 | 16 | 24 |
| | | 最大可搬質量 (kg) (高出力無効) | 5 | 12 | 20 |
| | 最高速度 (mm/s) | 560 | 350 | 210 | |
| | 速度/加減速度 | 最低速度 (mm/s) | 20 | 10 | 5 |
| | | 定格加減速度 (G) | 0.5 | 0.3 | 0.5 |
| 押付け | 押付け時最大推力 (N) | 209 | 418 | 836 | |
| | 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) | 7 | 16 | 24 | |
| ストローク | 最小ストローク (mm) | 40 | 40 | 40 | |
| | 最大ストローク (mm) | 390 | 390 | 390 | |
| | ストロークピッチ (mm) (注2) | 50 | 50 | 50 | |

(注2) ストローク40~90の間のみ25間隔です。
(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。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。



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 | 姿勢 | 水平 | | | | | | 垂直 | | | | | | | |
|-------|-----|-----------|-----|-----|-----|----|-----|---------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|----|
| | | 速度 (mm/s) | | | | | | 加速度 (G) | | | | | | | |
| リード16 | 0 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | |
| | | 25 | 25 | 20 | 20 | 18 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | |
| | 140 | 25 | 25 | 20 | 20 | 18 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | |
| | | 280 | 22 | 20 | 16 | 16 | 14 | 7 | 7 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | |
| | 420 | 20 | 16 | 14 | 12 | 8 | 5 | 4 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | |
| | | 560 | 16 | 14 | 10 | 6 | 3 | 3 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | |
| 700 | 8 | 3 | | | | | | | | | | | | | |
| リード8 | 0 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | |
| | | 30 | 30 | 28 | 26 | 24 | 16 | 16 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | |
| | 140 | 30 | 30 | 28 | 26 | 24 | 16 | 16 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | |
| | | 280 | 30 | 28 | 24 | 22 | 20 | 16 | 14 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | |
| | 210 | 30 | 22 | 20 | 18 | 16 | 12 | 10 | 8 | 8 | 8 | 8 | 8 | 8 | |
| | | 280 | 20 | 18 | 16 | 12 | 10 | 9 | 5.5 | 4.5 | 4.5 | 4.5 | 4.5 | 4.5 | |
| 350 | 14 | 12 | 6 | | | | | | | | | | | | |
| 420 | 6 | | | | | | | | | | | | | | |
| リード4 | 0 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1 | 0.1 | 0.3 | 0.5 | |
| | | 30 | 30 | 28 | 26 | 24 | 24 | 24 | 24 | 24 | 24 | 24 | 24 | 24 | |
| | 35 | 30 | 30 | 28 | 26 | 24 | 16 | 16 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | 14 | |
| | | 70 | 30 | 28 | 24 | 22 | 20 | 16 | 14 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | |
| | 105 | 25 | 22 | 20 | 18 | 16 | 16 | 22 | 20 | 16 | 14 | 10 | 16 | 14 | 10 |
| | | 140 | 20 | 18 | 16 | 12 | 10 | 16 | 12 | 10 | 16 | 14 | 10 | 16 | 14 |
| 175 | 14 | 10 | 5 | | | | | | | | | | | | |
| 210 | 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 | 姿勢 | 水平 | | | 垂直 | | |
|-------|-----|-----------|-----|-----|---------|-----|-----|
| | | 速度 (mm/s) | | | 加速度 (G) | | |
| リード16 | 0 | 0.3 | 0.7 | 0.3 | 0.3 | 0.7 | 0.3 |
| | | 22 | 18 | 5 | 22 | 18 | 5 |
| | 140 | 22 | 18 | 5 | 22 | 18 | 5 |
| | | 280 | 16 | 14 | 5 | 16 | 14 |
| | 420 | 10 | 4 | | 10 | 4 | |
| | | 560 | 2 | | | 2 | |
| リード8 | 0 | 0.3 | 0.7 | 0.3 | 0.3 | 0.7 | 0.3 |
| | | 30 | 26 | 12 | 30 | 26 | 12 |
| | 70 | 30 | 26 | 12 | 30 | 26 | 12 |
| | | 140 | 25 | 18 | 12 | 25 | 18 |
| | 210 | 18 | 10 | 3.5 | 18 | 10 | 3.5 |
| | | 280 | 4 | | | 4 | |
| リード4 | 0 | 0.3 | 0.7 | 0.3 | 0.3 | 0.7 | 0.3 |
| | | 30 | 26 | 20 | 30 | 26 | 20 |
| | 35 | 30 | 26 | 20 | 30 | 26 | 20 |
| | | 70 | 25 | 18 | 20 | 25 | 18 |
| | 105 | 20 | 12 | 10 | 20 | 12 | 10 |
| | | | | | | | |

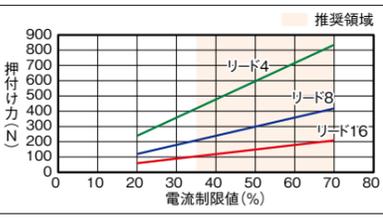
ストロークと最高速度

| リード (mm) | 接続コントローラー | 40~290 (mm) | 340 (mm) | 390 (mm) |
|----------|-----------|-------------|----------|----------|
| 16 | 高出力有効 | 700<560> | 600<560> | |
| | 高出力無効 | | 560<280> | |
| 8 | 高出力有効 | 420<350> | 365<350> | 300 |
| | 高出力無効 | | 280<210> | |
| 4 | 高出力有効 | 210 | 180 | 150 |
| | 高出力無効 | | 105 | |

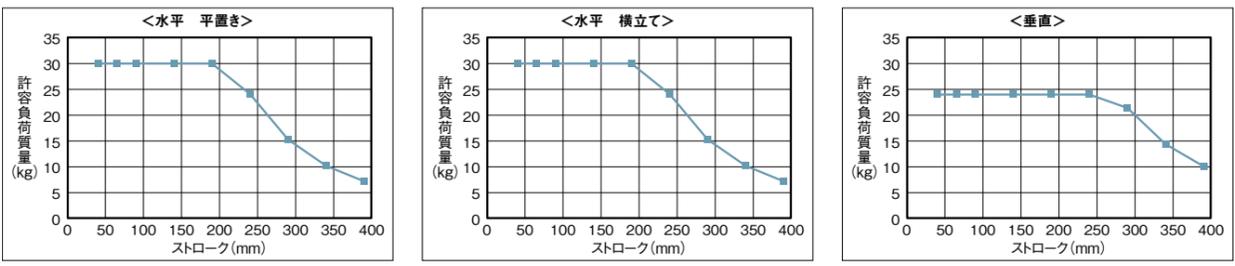
(単位はmm/s)

(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)

