

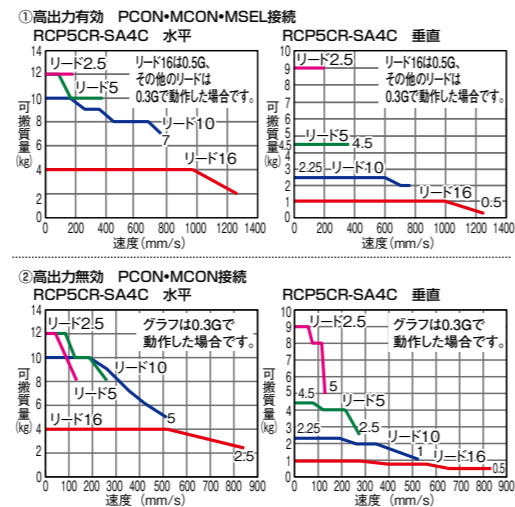
RCP5CR-SA4C

クリーン
バッテリーレスアプ
モーターストレート
本体幅 40mm
24V バルスモーター

型式項目		RCP5CR - SA4C - WA - 35P		リード		ストローク		適応コントローラー		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	適応コントローラー	ケーブル長	ケーブル長		オプション		オプション	
WA	バッテリーレスアプ	35P	パルスモーター	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 250 250mm	P3 MCON MSEL P5 RCON	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					



速度と可搬質量の相関図



- POINT** 選定上の注意
- 「アクチュエータスペック」の可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は総合カタログ 2017・1-441、総合カタログ 2017・1-442ページの「RCP5-速度加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作については総合カタログ 2017・1-387ページをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361ページをご確認ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。
 - 許容モーメント方向、張出し負荷長は 1-130ページの図をご確認ください。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

型式	リード (mm)	接続 コントローラー	最大可搬質量 水平 (kg) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP5CR-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	4 1	50~500 (50mm毎)
RCP5CR-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効 高出力無効	10 2.25	
RCP5CR-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効 高出力無効	12 4.5	
RCP5CR-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効 高出力無効	12 9	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラー ③ ケーブル長 ④ オプション

ストロークと最高速度と吸引量

リード (mm)	接続 コントローラー	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
16	高出力有効	1260	1060	875	60
	高出力無効	840			
10	高出力有効	785	675	555	40
	高出力無効	525			
5	高出力有効	390	330	275	20
	高出力無効	260			
2.5	高出力有効	195	165	135	10
	高出力無効	130			

(単位はmm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

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	6-299	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	6-299	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	6-299	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	6-299	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	6-299	-
指定グリス塗布仕様	G3/G4	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
吸引用継手手違い	VR	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ ϕ 8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	\pm 0.02mm
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
静的許容モーメント	Ma方向8.60N \cdot m Mb方向12.2N \cdot m Mc方向16.7N \cdot m
動的許容モーメント (注1)	Ma方向4.98N \cdot m Mb方向7.11N \cdot m Mc方向9.68N \cdot m
クリーン度	クラス10 (Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40 $^{\circ}$ C、85%RH以下 (結露無きこと)

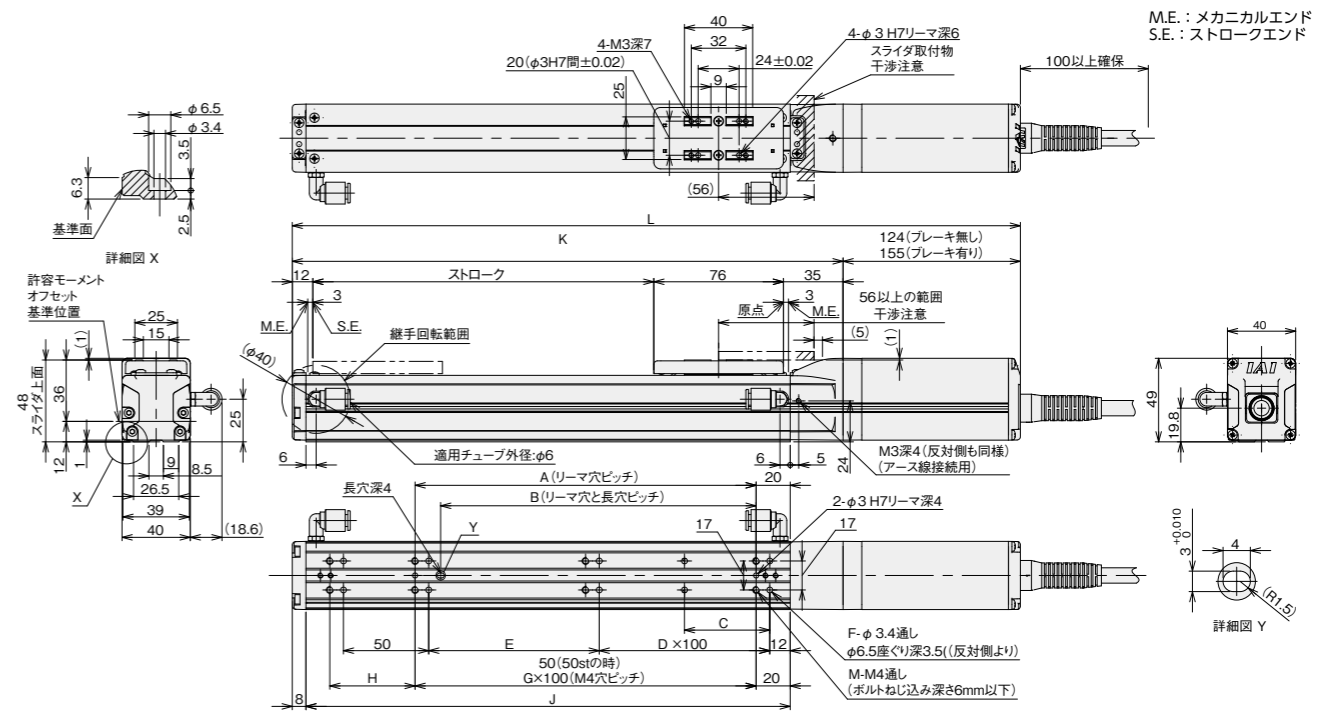
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

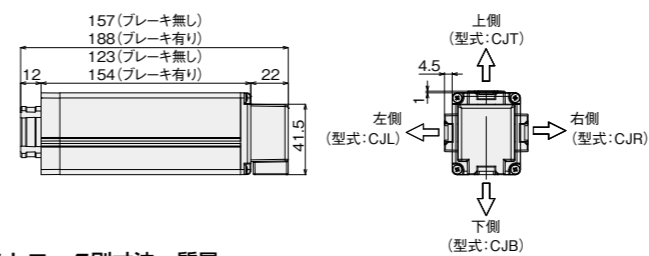
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



ケーブル取出し方向 (オプション)



ストローク別寸法・質量

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697
A	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
	質量 (kg)	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	質量 (kg)	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	質量 (kg)	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
D	質量 (kg)	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	質量 (kg)	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
F	質量 (kg)	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	質量 (kg)	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H	質量 (kg)	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
J	質量 (kg)	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
K	質量 (kg)	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
M	質量 (kg)	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	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選択ください。

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
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-245
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-95
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111
RCON		16	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-41

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。
(注) MCONはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能です。高出力有効時の最大接続可能軸数はC: 4、LC: 3です。