

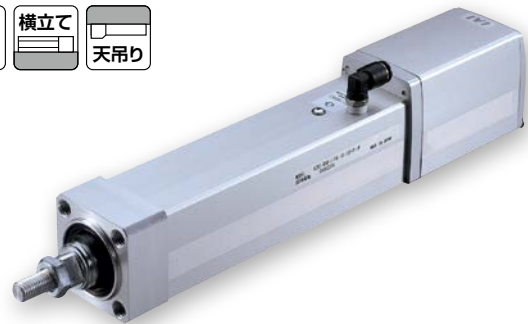
# RCP2W-RA4C

防塵・防滴  
モーター・ストレータ  
本体幅 50mm  
24V パルスモーター

■型式項目

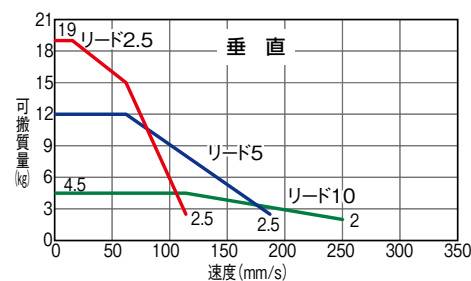
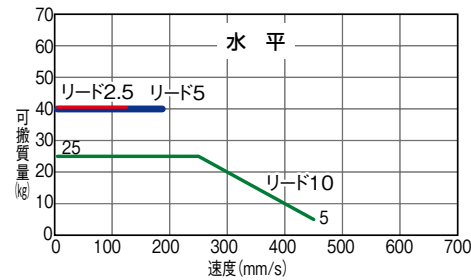
**RCP2W - RA4C - I - 42P**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 100 150 200 250 300 50mm 300mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ P1 PSEL P3 PCON MCON MSEL P5 RCON	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
------	-----	------------------------	--------------------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------



■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモーターの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT 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。「アクチュエータスベック」で希望するストロークの最高速度を確認してください。
  - RCP2シリーズはパルスモーターを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。「速度と可搬質量の相関図」にて、希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合は、希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置してください。
  - 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。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「II」になります。
  - 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。
  - RCON 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 7-41ページをご参照ください。

## アクチュエータースペック

### リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~25	~4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	40	~12	284	
RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~19	358	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション  
(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

### ストロークと最高速度

ストローク リード	50~200 (50mm毎)	250	300
	10	450 <250>	450 <250>
5	190	190	175
2.5	125 <115>	115	85

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(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
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

### 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	6-561	-
フランジ	FL	総合カタログ2017・5-270	-
フット金具	FT	総合カタログ2017・5-271	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	6-567	-
原点逆仕様	NM	6-570	-

### ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P1	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)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-	-

(注) P3、P5はロボットケーブルです。

### アクチュエータ仕様

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

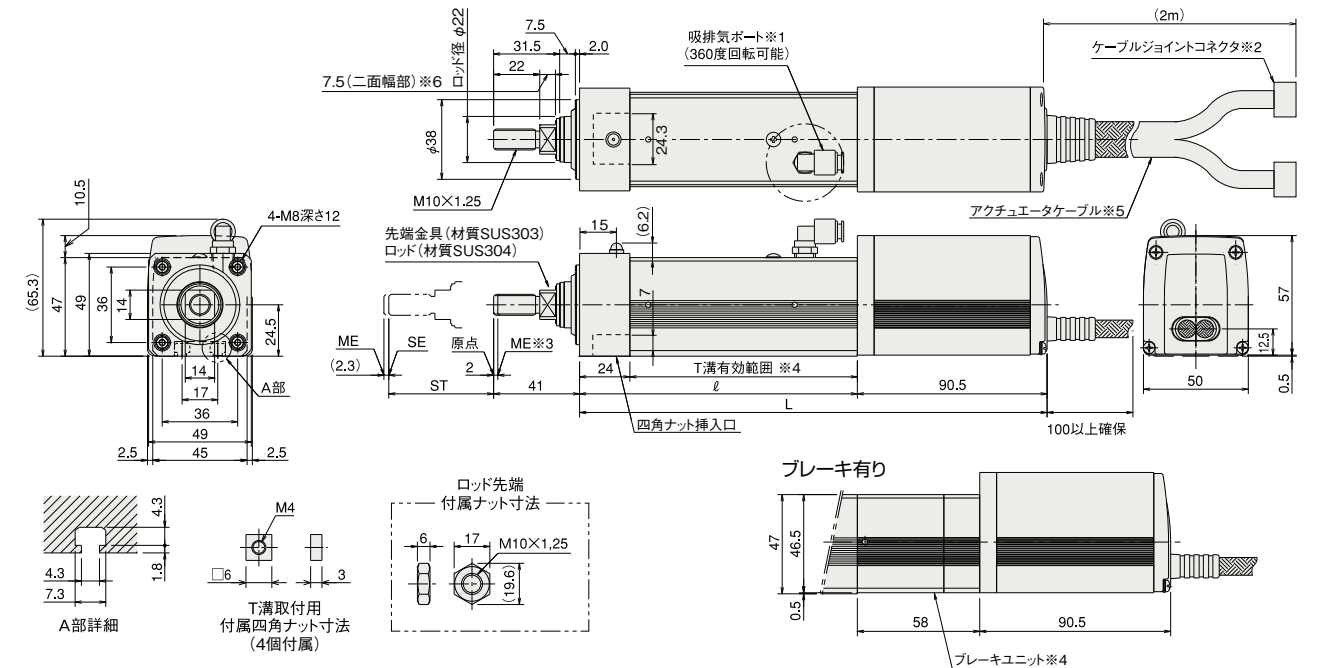
## 寸法図

- ※1 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかからない所まで延長してご使用ください。
- ※2 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-253ページをご参照ください。
- ※3 ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置してください。
- ※4 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。( )付寸法は参考寸法です。
- ※5 ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。
- ※6 アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルベア等可動部で使用しないでください。
- ※7 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) ブレーキ有り仕様は標準仕様に対し全長が58mm延長、質量が0.4kgアップします。

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

ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



## ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L	223	273	323	373	423	473
質量 (kg)	1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1

## 適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	外形	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			
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-245
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-95
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-41
PSEL-CS		2		●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	1500	-

(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。

