

RCP5-RA7C

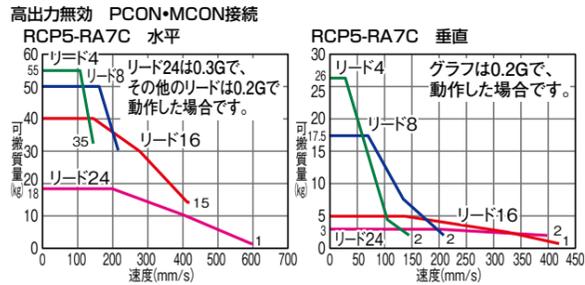
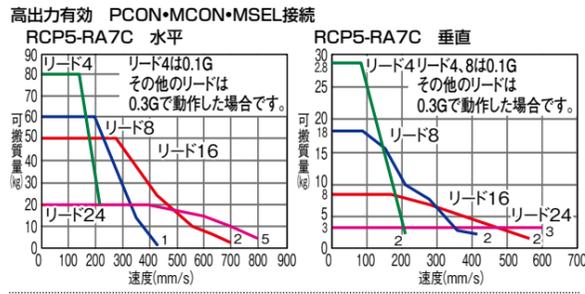
バッテリーレスアプン
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

型式項目		RCP5 - RA7C - WA - 56P		リード		ストローク		接続コントローラー		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	接続コントローラー	ケーブル長	オプション					
WA	バッテリーレスアプン	56P	パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 120 120mm 170 170mm 220 220mm 270 270mm	P3 PCON MCON MSEL 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					



- 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・1-445ページの「速度・加速度別可搬質量表/RCP5シリーズ」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。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許可能な負荷質量については総合カタログ2017・1-475ページのグラフをご参照ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■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		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP5-RA7C-WA-56P-24-①-P3-②-③	24		高出力有効	20	3	182
			高出力無効	18	3	
RCP5-RA7C-WA-56P-16-①-P3-②-③	16		高出力有効	50	8	273
			高出力無効	40	5	
RCP5-RA7C-WA-56P-8-①-P3-②-③	8		高出力有効	60	18	547
			高出力無効	50	17.5	
RCP5-RA7C-WA-56P-4-①-P3-②-③	4		高出力有効	80	28	1094
			高出力無効	55	26	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	70~520 (50mm毎)
24	高出力有効	800
	高出力無効	<600>
16	高出力有効	700
	高出力無効	<560>
8	高出力有効	420
	高出力無効	210
4	高出力有効	210
	高出力無効	140

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■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) R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	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 φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度 (注1)	±0.02mm [±0.03mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm アルミ
ロッド不回転精度 (注2)	0度
ロッド先端許容荷重 / 許容トルク	ストローク別寸法表参照、総合カタログ2017・1-475ページ参照
ロッド先端張り出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(注1) []内はリード24の場合です。
(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

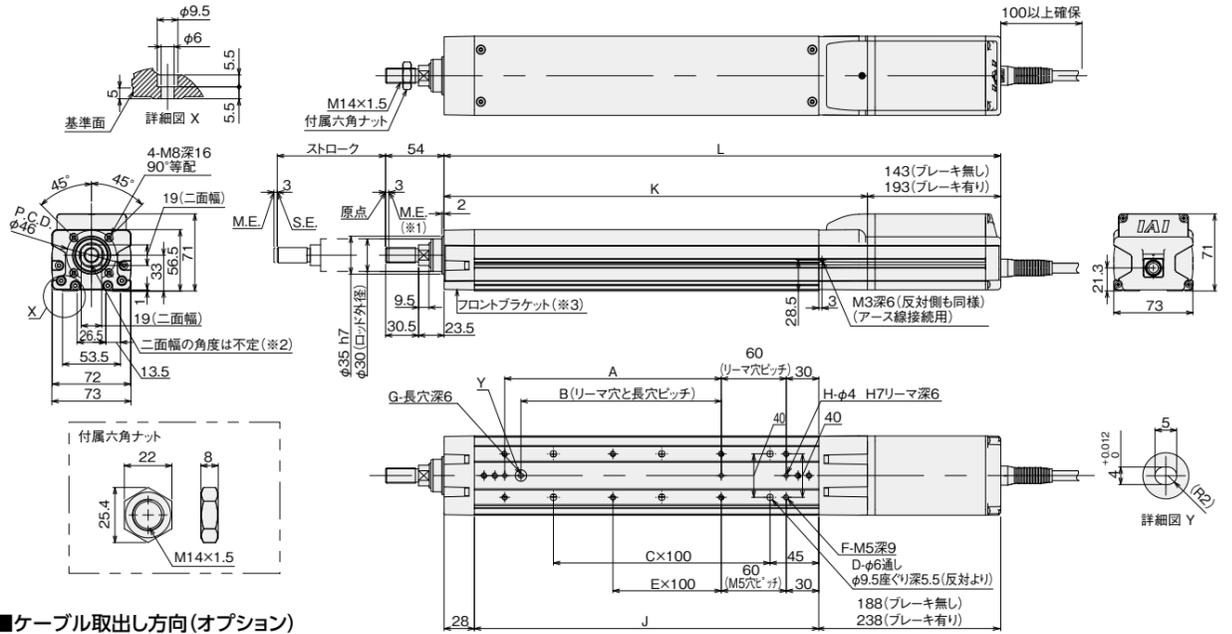
■寸法図

- ※1 原点復帰を行った場合はロッドが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。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

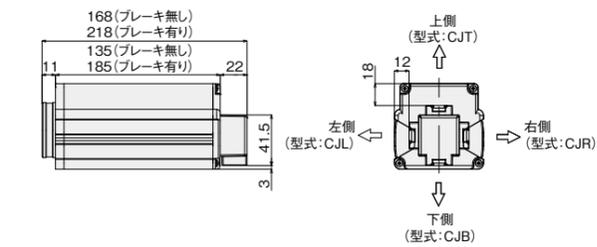
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

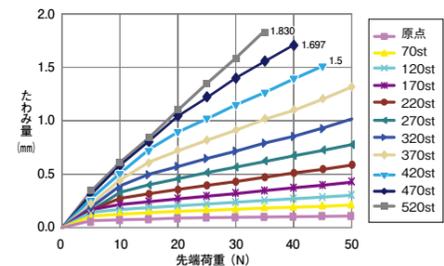
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ケーブル取出し方向 (オプション)



■ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
質量 (kg)	A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	B		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	D		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
	E		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
	F		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	G		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	H		2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
	J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
	K		241	291	341	391	441	491	541	591	641	691
	ロッド先端静的許容荷重 (N)			119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm		44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0	13.6	12.2
	荷重オフセット 100mm		33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0	12.8	11.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			3.4	3.0	2.6	2.2	2.0	1.7	1.6	1.4	1.3	1.2
質量 (kg)	ブレーキ無し		3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.6	5.9
	ブレーキ有り		3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4

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
				ポジションナー	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	-	6-37
MCON-LC/LCG		6		●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	256	-	6-37	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	6-203	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-59	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	6-75	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	128	-	RCON リーフレット	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13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。