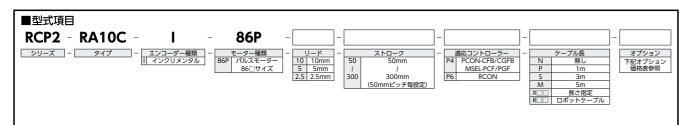
リード2.5

# RCP2-RA10C





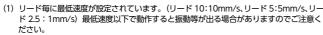












- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可 搬質量表」をご参照ください。
- (3) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がか かると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け 力は目安の値です。注意点は 1-427ページをご確認ください。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-379ページをご参照ください。
- (6) RCON接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細はホーム ページをご参照ください。

## ストローク別価格表(標準価格) 標準価格 100 250

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									
コネクターケーブル取出方向変更	A1~A3	2-1073	_									
ブレーキ	В	2-1073	_									
フランジ	FL	2-1075	_									
フート金具	FT	2-1078	_									

メインスペック

ケーブル長価格素	ケーブル長価格表(標準価格)										
種類	ケーブル記号	P4	P6								
	<b>P</b> (1m)	_	-								
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_	_								
	<b>M</b> (5m)	_	_								
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_	-								
長さ指定	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	_	_								
X06(6m) ~ X         X11(11m) ~ X         X16(16m) ~ X	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_	_								
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	_	_								
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	_	_								
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	-	-								
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	_	_								
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_	_								

	1 フスペップ							
項目 内容								
リード		ボールねじリード(mm)	10	0 5 2.5				
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	80	150	300			
		最高速度(mm/s)	250	125	63			
水平 速度/加減速度	油座/加端油座	最低速度(mm/s)	10	5	1			
	定格加減速度(G)	0.04	0.02	0.01				
		最高加減速度(G)	0.04	0.02	0.01			
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	80	100	150			
垂直	直 速度/加減速度 最低速度(m 定格加減速度	最高速度(mm/s)	167	125	63			
		最低速度(mm/s)	10	5	1			
		定格加減速度(G)	0.04	0.02	0.01			
		最高加減速度(G)	0.04	0.02	0.01			
押付け		押付け時最大推力(N)			6000			
לונואנ		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10			
ブレー	+	ブレーキ仕様	無励磁	作動電磁フ	「レーキ			
	+	ブレーキ保持力(kgf)			150			
		最小ストローク(mm)	50	50	50			
ストローク		最大ストローク(mm)	300	300	300			
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50			

項目	内容
駆動方式	ボールねじ リード10, 2.5: φ20mm リード5: φ16mm 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	φ40mm 材質:ステンレス
ロッド不回転精度	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	0.5N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup> 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会] に記載

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10

姿勢	水平	垂直
速度	加速	隻(G)
(mm/s)	0.04	0.04
45	80	80
55	80	58
75	80	35
105	80	20
120	80	15
140	80	10
152	80	8
167	80	6
200	80	
225	20	

21

姿勢	水平	垂直
速度	加速原	隻(G)
(mm/s)	0.02	0.02
40	150	100
50	150	51
55	150	42
58	150	37
60	150	35
65	150	29
68	150	27
70	150	25
77	150	20
90	150	13
100	150	9
105	150	7

リード5

姿勢	水平	垂直					
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.01	0.01					
20	300	150					
30	300	100					
35	300	75					
37	300	65					
50	300	30					
55	300	20					
63	300	10					

### ストロークと最高速度

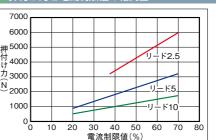
240

7FD-7	50~300 (50mm毎)
10	250<167>
5	125
2.5	63
	(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

150 3



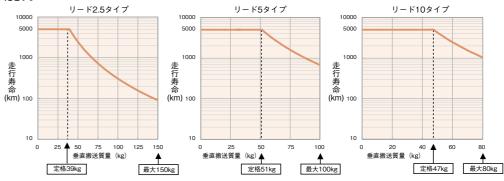
### ■ご注意

各リードタイプを最大押付け力、押付け移動量1mmで 動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にし

リード(タイプ)	2.5	5	10									
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回									
(注) 押付け回数												

化します。上記回数は、衝撃・振動が無い場合の数値です。

- RCP2-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいため、搬送質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。 「速度・加速度別可搬質量表」もしくは「押付け力と電流制限値の相関図」でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認く

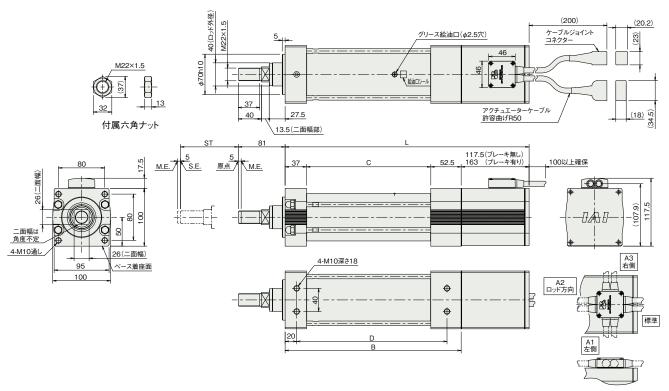


(注) 定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上グラフのように減少しますのでご注意ください。

### 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

- (注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-291ページをご参照ください。
  (注) 原原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。
  (注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
  (注) RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

ST:ストローク 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)

### ■ストローク別寸法

	ン別リ広						
ストローク		50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し 372 422		472	522	572	622	
L	ブレーキ有り	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5
	B 254.5		304.5	354.5	404.5	454.5	504.5
	С	165	165 215		315	365	415
	D	210	260	310	360	410	460

### ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	
ff 是 (lea)	ブレーキ無し	- キ無し 9		10	10.5	11	11.5	
質量(kg)	ブレーキ有り	10.5	11	11.5	12	12.5	13	

### 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。

	最大接続			制御方法																	
名称	外観	取入技机 可能軸数	電源電圧	ポジショナー パルス列 プログラ		プログラム	ネットワーク ※選択 DV CC CIE PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECW						FCM	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ					
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	•	•	•	_	•	_	-	_	•	•	•	_	_	30000	_	6-203
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-59
RCON	1:11	16	DC24V	-	-	_	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	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) 簡易アブソユニットは使用できません。 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

023\_RCP2-RA10C\_JPN\_2.6.indd 4 2018/09/28 19:14:45