

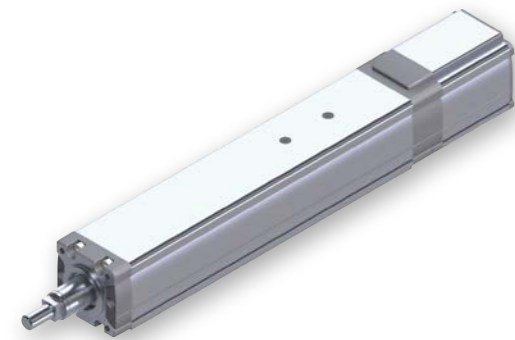
RCP5-RA10C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 110mm
24v バルスモーター

■型式項目

RCP5 - RA10C - WA - 86P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 86P バルスモーター 86コサイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラ P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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
------	-----	--------------------------	---------------------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



- POINT**
選定上の注意
- 「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1-427ページをご確認ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」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。
 - 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)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	2-1073	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-1074	-
フランジ金具	FL	2-1075	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)	80 150 300
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	250 125 63
		最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.04 0.02 0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	80 100 150
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	167 125 63
		最低速度(mm/s)	13 7 4
		定格加減速度(G)	0.04 0.02 0.01
押付け	押付け時最大推力(N)	1500	3000 6000
	押付け最高速度(mm/s)	10	10 10
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)	80	100 150
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50 50
	最大ストローク(mm)	800	800 800
	ストロークピッチ(mm)	50	50 50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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)	-	-

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0	0.04
0	80	80
100	80	80
175	80	80
200	80	80
225	38	38
240	20	20
250	15	15

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0	0.04
0	80	80
34	80	80
37	69	69
45	58	58
53	50	50
75	35	35
105	20	20
120	15	15
140	10	10
152	8	8
167	6	6

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0	0.02
0	150	150
20	150	150
26	90	90
40	65	65
45	55	55
55	40	40
58	37	37
60	35	35
65	29	29
68	27	27
70	25	25
77	20	20
90	13	13
100	9	9
105	7	7
125	3	3

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0	0.02
0	100	100
20	100	100
26	90	90
40	65	65
45	55	55
55	40	40
58	37	37
60	35	35
65	29	29
68	27	27
70	25	25
77	20	20
90	13	13
100	9	9
105	7	7
125	3	3

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)	
	0	0.01
0	300	300
42	300	300
63	300	300

姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0	0.01
0	150	150
20	150	150
30	100	100
35	75	75
37	65	65
50	30	30
55	20	20
63	10	10

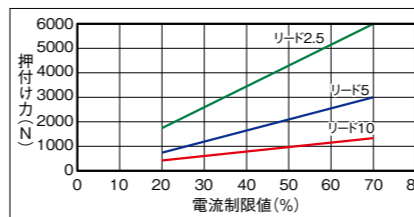
ストロークと最高速度

リード(mm)	50	100	150	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800
	(mm)	(mm)	(mm)	(50mm毎)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
10	117	167	<167>	<167>			<167>	<167>	<167>	160	140	120
5	83	125	110	90	80	70	60	55	40	35	30	
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相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm以下	600mm以下	650mm以下	700mm以下	750mm以下	800mm以下
10	グラフのとおり					
5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり			5900	5400	

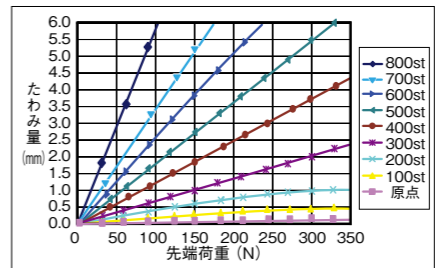
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	250万回	15760万回

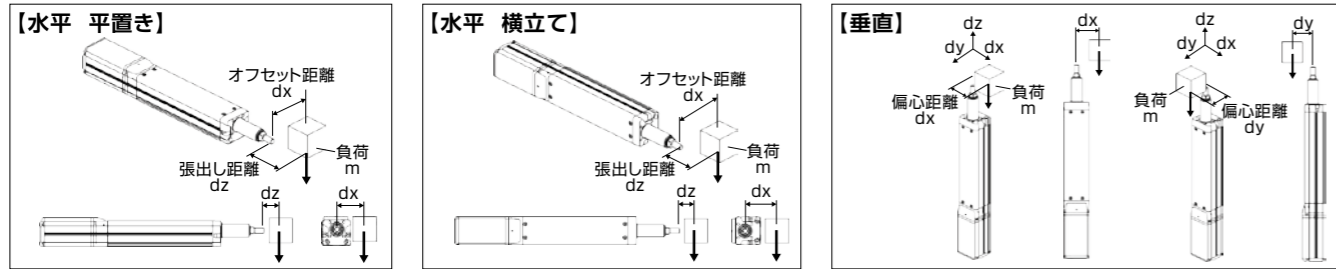
(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

ロッドたわみ量(参考値)

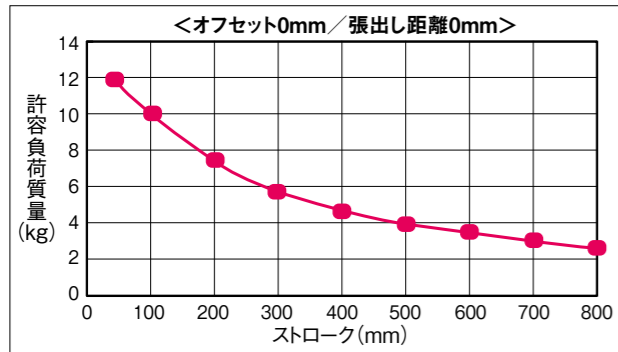
下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に荷重をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含む)



ロッド先端許容負荷質量

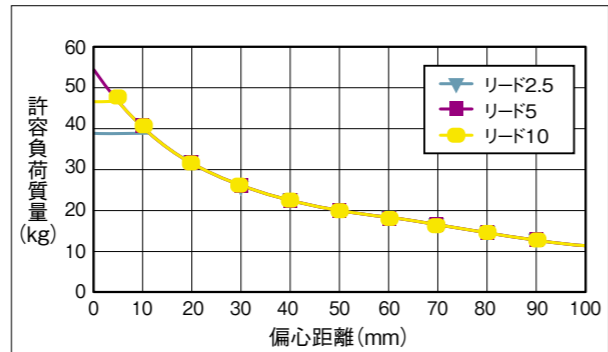


■水平



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.04G、速度250mm/s)

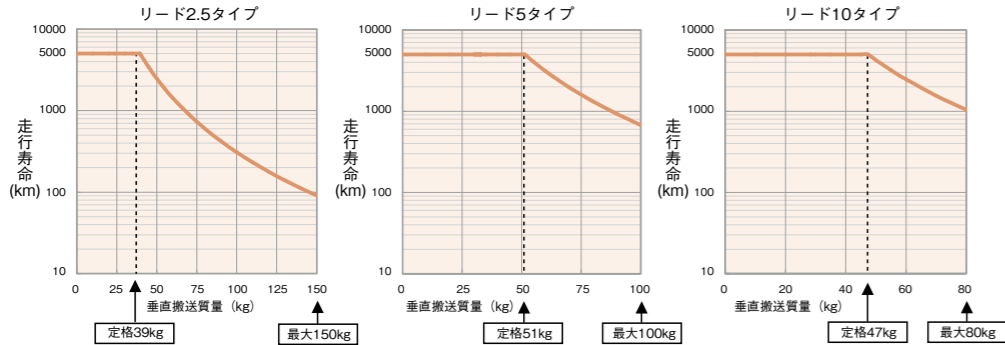
■垂直



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.04G、速度167mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、垂直設置の場合、可搬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および押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。



(注) 定格の数値は、走行寿命5000km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、寿命が上記グラフのように減少しますのでご注意ください。

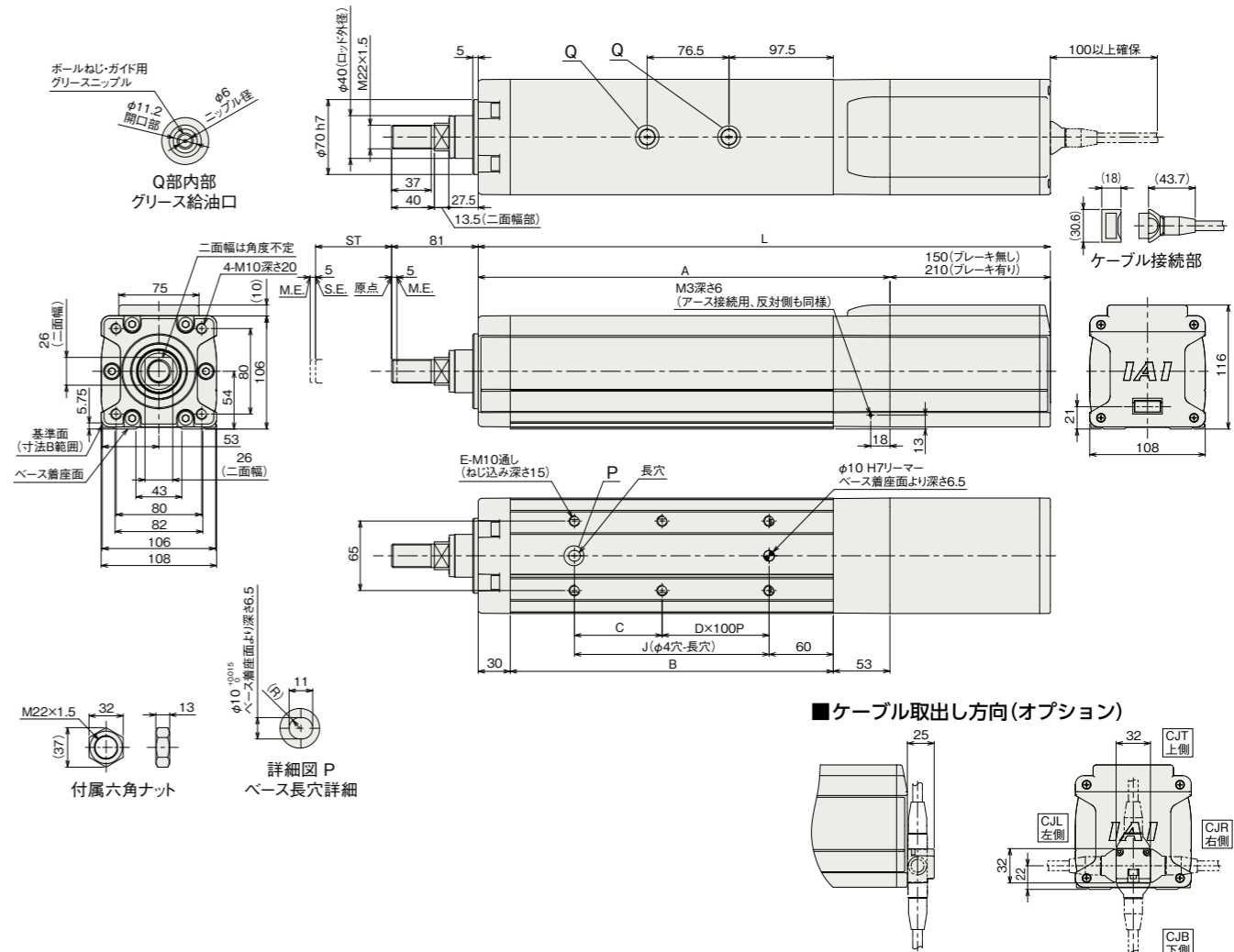
寸法図

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

(注) 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。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジ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。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235
	ブレーキ有り	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
C	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	
	オフセット100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3
	ブレーキ有り	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9

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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択							ECM						
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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-59
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) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。