

# RCP5-RA4C

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

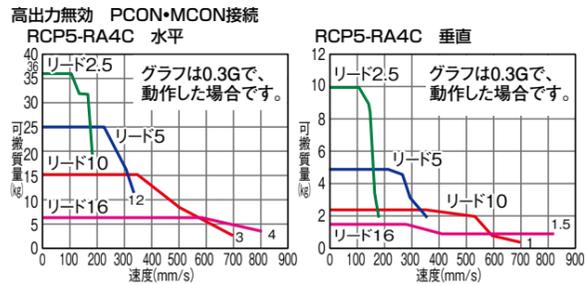
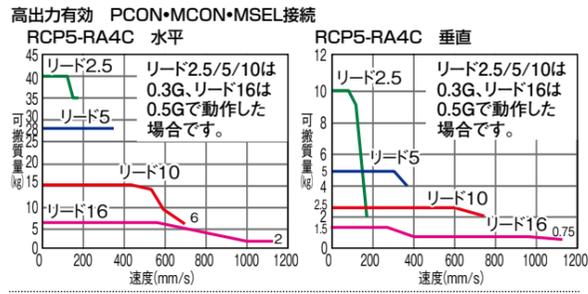
■型式項目

RCP5 - RA4C - WA - 35P

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	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプ	35P	パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mm毎)	P3 PCON MCON P5 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



## ■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・1-445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。許容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。

## ■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)	接続コントローラ	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-RA4C-WA-35P-16-①-P3-②-③	16		6	1.5	48	60~410 (50mm毎)
RCP5-RA4C-WA-35P-10-①-P3-②-③	10		15	2.5	77	
RCP5-RA4C-WA-35P-5-①-P3-②-③	5		28	5	155	
RCP5-RA4C-WA-35P-2.5-①-P3-②-③	2.5		40	10	310	

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	60~360 (50mm毎)		410 (mm)
		1120	840	1080
16	高出力有効			
	高出力無効		840	1080
10	高出力有効		700	685
	高出力無効			
5	高出力有効		350	340
	高出力無効			
2.5	高出力有効		175	170
	高出力無効			

(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
60	-
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-
360	-
410	-

## ■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)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

## ■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	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-1075	-
先端アダプター(離ねじ)	NFA	2-1085	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	2-1083	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-

## ■アクチュエーター仕様

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	φ20mm アルミ
ロッド不回転精度(注1)	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)

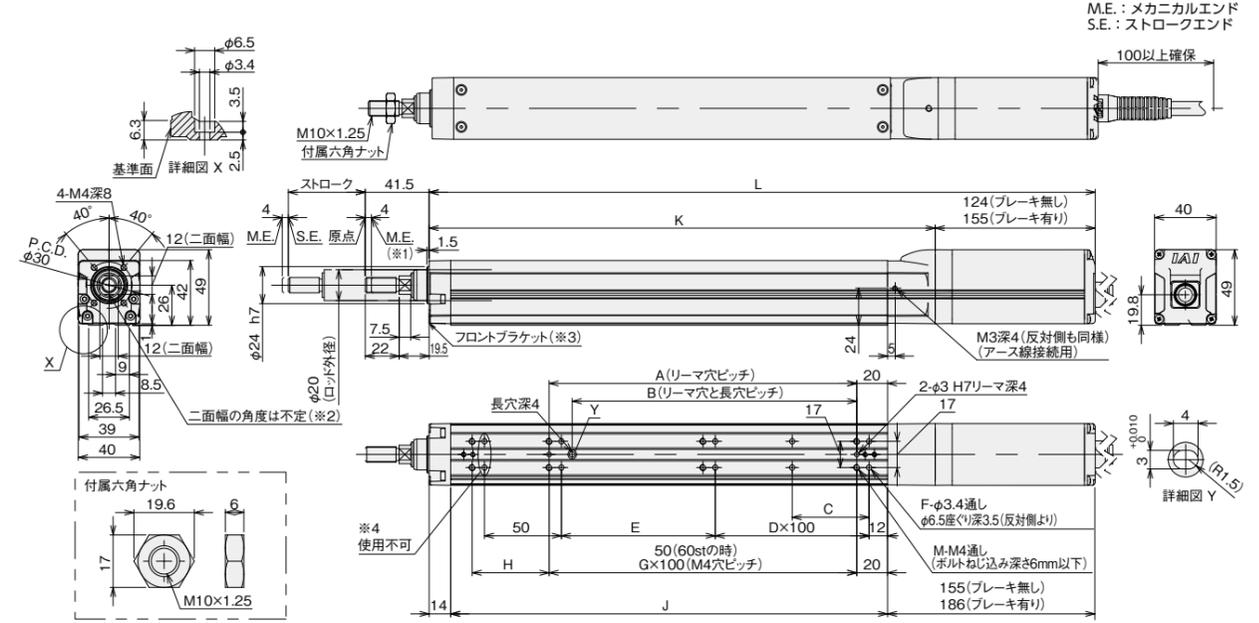
(注1) 無負荷時のロッド回転方向変位精度を表します。

## ■寸法図

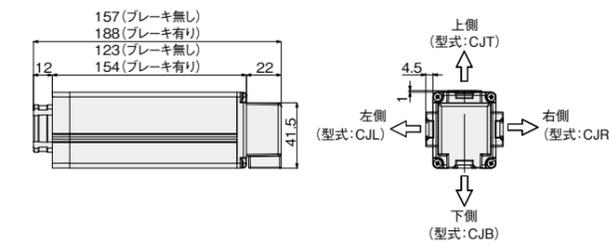
- ※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。
- ※4 ベース上面のロッド側の取付け穴2個は使用できません。

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

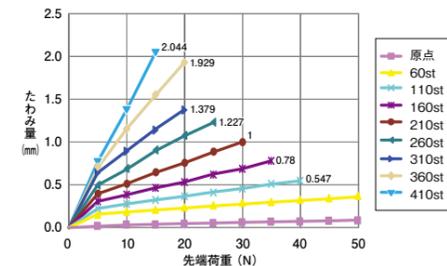
2次元 CAD  
3次元 CAD



## ■ケーブル取出し方向(オプション)



## ■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								
	60	110	160	210	260	310	360	410	
A	ブレーキ無し	303	353	403	453	503	553	603	653
	ブレーキ有り	334	384	434	484	534	584	634	684
B	50	100	100	200	200	300	300	400	
C	35	85	85	185	185	285	285	385	
D	25	50	50	50	50	50	50	50	
E	0	0	1	1	2	2	3	3	
F	50	100	50	100	50	100	50	100	
G	8	8	10	10	12	12	14	14	
H	-	1	1	2	2	3	3	4	
J	50	50	100	50	100	50	100	50	
K	134	184	234	284	334	384	434	484	
M	179	229	279	329	379	429	479	529	
ロッド先端静的許容荷重(N)		6	6	6	8	8	10	10	12
	荷重オフセット 0mm	55.8	44.6	37.1	31.7	27.6	24.3	21.7	19.5
ロッド先端動的許容荷重(N)	荷重オフセット 0mm	25.4	19.5	15.5	12.8	10.8	9.2	7.9	6.9
	荷重オフセット 100mm	16.5	14.5	12.4	10.7	9.2	8.0	7.0	6.2
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		5.6	4.5	3.8	3.2	2.8	2.5	2.3	2.1
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	1.7	1.5	1.2	1.1	0.9	0.8	0.7	0.6
質量(kg)	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.1

## 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。