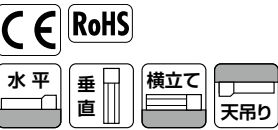


RCP5-SA7C

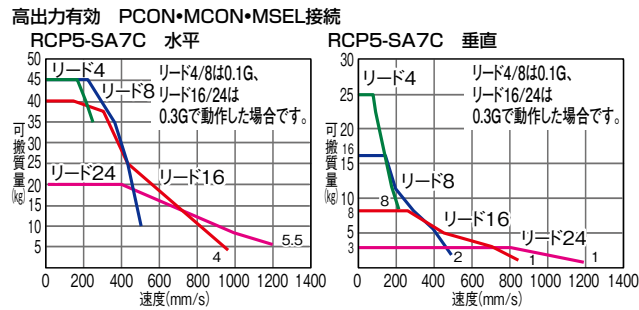
簡易防塵
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

型式項目		RCP5 - SA7C - WA - 56P	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類
WA	バッテリーレスアプソ	56P	パルスモーター
リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	P3 PCON MCON MSEL P5 RCON	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		

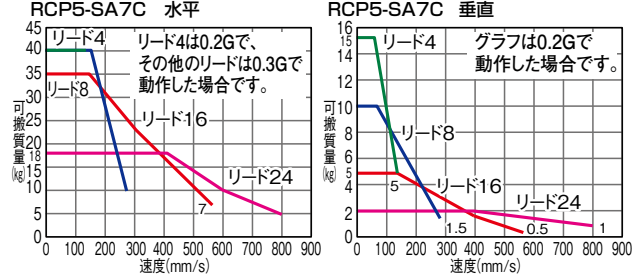


- POINT** 選定上の注意
- アクチュエータースペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は総合カタログ2017・1-441ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 押付け動作については総合カタログ2017・1-387ページをご参照ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm以下です。張出し負荷長は1-130ページの図をご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-361ページをご確認ください。

速度と可搬質量の相関図



高出力無効 PCON・MCON接続



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		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP5-SA7C-WA-56P-24-①-②-③-④	24	P3	高出力有効	20	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP5-SA7C-WA-56P-16-①-②-③-④	16	P3	高出力有効	40	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	35	
RCP5-SA7C-WA-56P-8-①-②-③-④	8	P3	高出力有効	45	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	40	
RCP5-SA7C-WA-56P-4-①-②-③-④	4	P3	高出力有効	45	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	40	

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

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラ	最高速度 (mm/s)					
		50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1200					
	高出力無効		800				
16	高出力有効	980	875	755	660	585	520
	高出力無効	<840>	<840>	560			520
8	高出力有効	490	430	375	325	290	255
	高出力無効			280			255
4	高出力有効	245	215	185	160	140	125
	高出力無効	<210>	<210>	140			125

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) 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
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向51.2N・m Mb方向73.1N・m Mc方向148N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma方向11.6N・m Mb方向16.6N・m Mc方向33.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

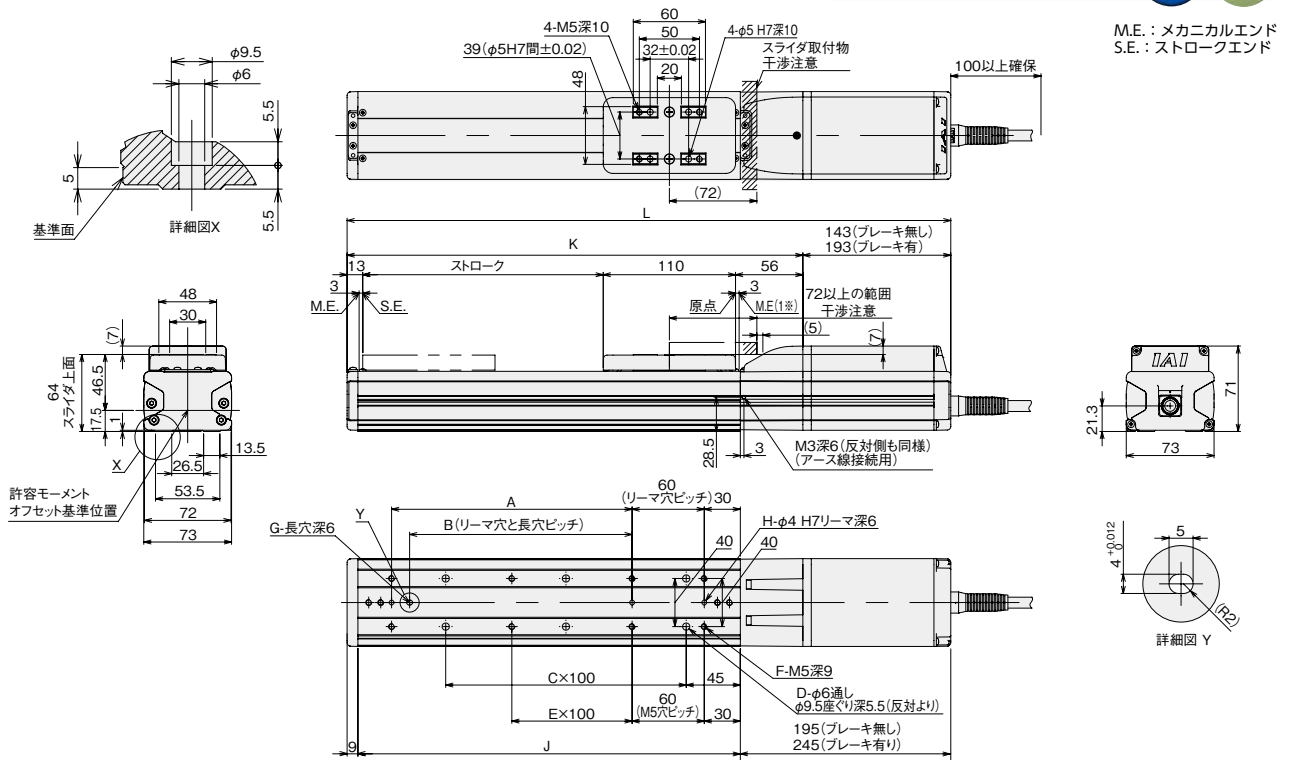
(注1) 【 】内はリード20の場合です。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

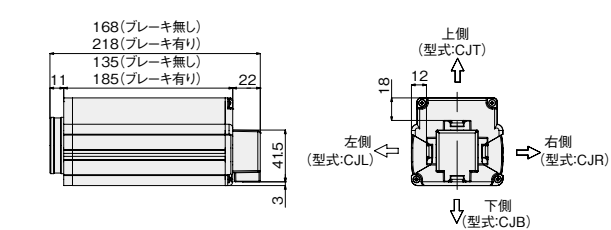
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) スライダー部ローラー仕様 (SR) については2-594ページをご覧ください。

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



ケーブル取だし方向 (オプション)



ストローク別寸法・質量

ストローク	寸法 (mm)																質量 (kg)
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
	ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	
K	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4
	ブレーキ有り	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.9

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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							
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-245
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-95
PCON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	64	-	7-111
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-41

(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。
(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。