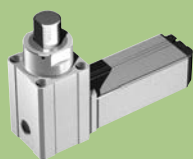


その他

RCP4 ZR



RCP4-ST68E/
ST615E



RCP4-ST4525E



ZR-S



ZR-M

RCP4 パルスモータ	ストップシリンダ	RCP4-ST	4-119
		RCP4-ST4525E	4-121
ZR サーボモータ200V	垂直／回転一体型	ZR-S	4-123
		ZR-M	4-125
オプション			4-127

サーボプレス

ブリックタイプ、
ロータリタイプ

その他

RCP4

ZR

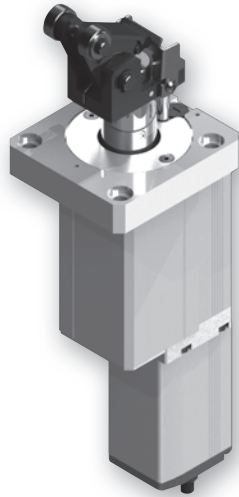
ストップ
シリンダ

RCP4-ST

■型式項目	RCP4	—	□	—	I	—	42P	—	N	—	30	—	P3	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション									
ST68E:本体幅 60mm 80kg タイプ	I:インクリメンタル ※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	N:無し	30:30mm	P3:MCON PCON MSEL	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										
ST615E:本体幅 60mm 150kg タイプ	※コントローラは付属しません。 ※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。																

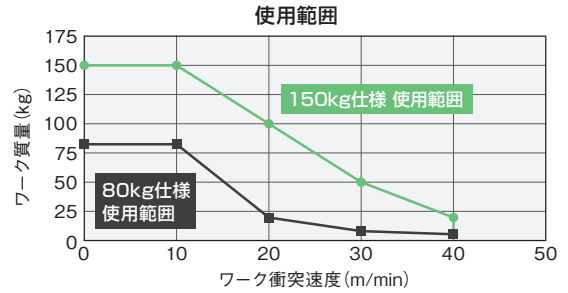


※ロッド上向き設置限定です。
詳細は1-345ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

■ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



アクチュエータスペック

型式	最大ワーク質量 (kg)	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大ワーク衝突速度 (m/min)
RCP4-ST68E-I-42P-N-30-P3-①-②	80	30	65	0.2	40
RCP4-ST615E-I-42P-N-30-P3-①-②	150				

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST68E	—
RCP4-ST615E	—

①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
	—	—

②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
ケーブル取出し方向変更 (前面)	CJT	→ 4-127	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	→ 4-127	—
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	→ 4-127	—
ケーブル取出し方向変更 (背面)	CJB	→ 4-127	—
保護カバー仕様	CO	→ 4-128	—
原点逆仕様	NM	→ 4-129	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
質量	3.4kg
位置決め再現性	±0.5mm
最大ワーク衝突速度	40m/min (660mm/sec)
寿命 (目安) ※	(衝突回数) 本体部:500万回 ショックアブソーバ:100万回 (メンテナンス部品)
使用温度範囲	0°C~40°C
使用湿度範囲	Max85% (結露不可)

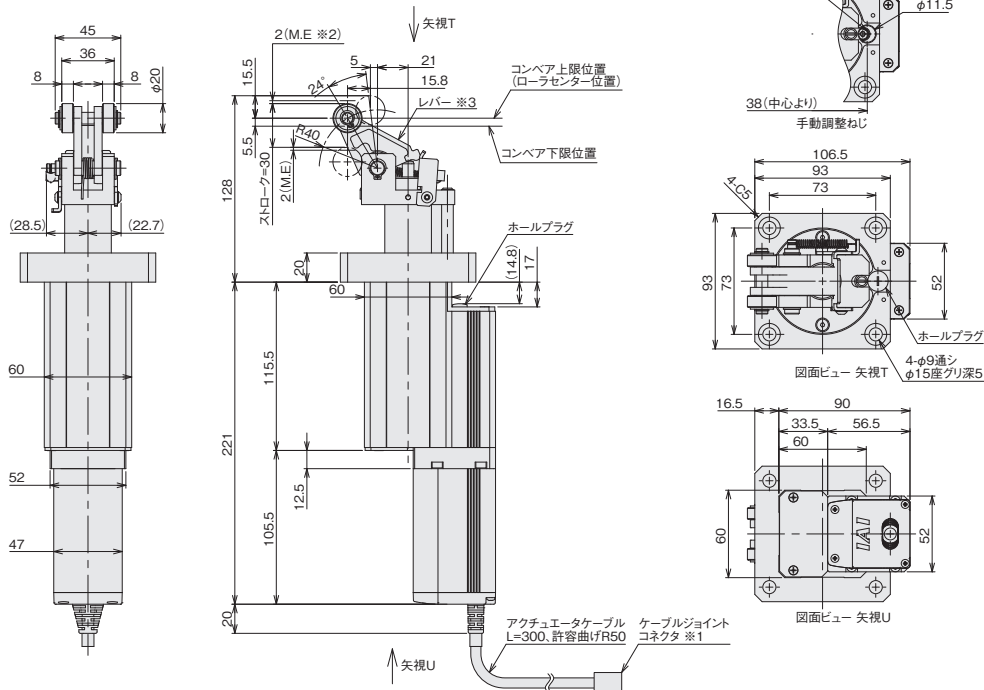
※寿命については、使用条件・環境やメンテナンス状態 (給油・清掃) により大きく変動します。
また、アブソーバはメンテナンス部品として定期的な交換が必要です。

寸法図

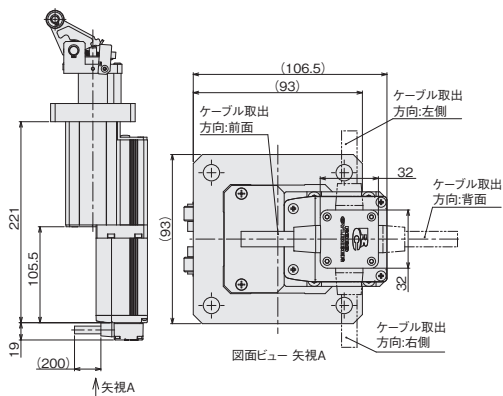
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



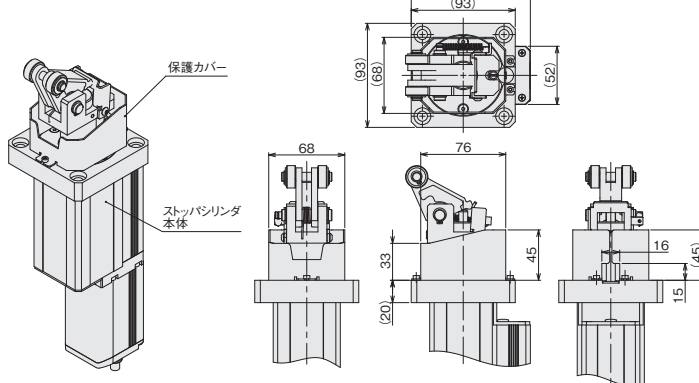
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点正常の場合、ロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合、ロッド下降側が原点となります。
- ※3 レバー位置確認用近接センサ仕様は、特注で対応可能です。



■ケーブル取出し方向オプション



■保護カバー仕様



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータ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	パルス列	プログラム			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	512	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	64	-	→6-67
MCON-C/CG		8		この機種はネットワーク対応のみです			256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	30000	-	→6-193



注
+PCON-CYB/PLB/POBはネットワーク選択不可

ストップ
シリンダ

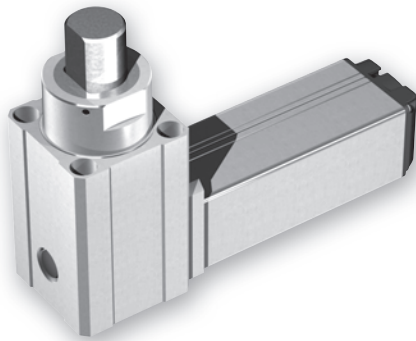
RCP4-ST4525E

■型式項目	RCP4	ST4525E	I	28P	N	20	P3	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
ST4525E: 本体幅 45mm 25kg タイプ	I: インクリメンタル ※ 簡易アプソで使用 される場合も型式は 「I」になります。	28P: パルスモータ 28□サイズ	N: 無し	20: 20mm	P3: MCON PCON MSEL	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		

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

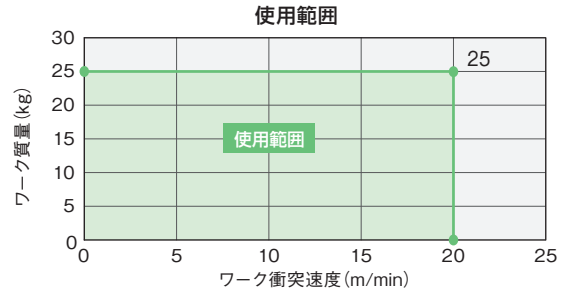


※ロッド上向き設置限定です。
詳細は1-345ページを
ご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

■ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



アクチュエータスペック

型式	最大ワーク質量 (kg)	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大ワーク衝突速度 (m/min)
RCP4-ST4525E-I-28P-N-20-P3-①-②	25	20	75	0.2	20

記号説明 ① ケーブル長 ② オプション

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST4525E	-

① ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	-

② 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
本体前面(反モータ側)組み付け穴 タップ穴仕様(標準はザグリ穴(φ9))	AHT	→ 4-127	-
軸先端Dカット仕様(前面)※2	DCT	→ 4-128	-
軸先端Dカット仕様(左面)※2	DCL	→ 4-128	-
軸先端Dカット仕様(右面)※2	DCR	→ 4-128	-
軸先端Dカット仕様(背面)※2	DCB	→ 4-128	-
原点逆仕様	NM	→ 4-129	-

※Dカットの向きは、いずれかの方向を必ず指定してください。(右頁参照)

アクチュエータ仕様

項目	内容
質量	0.7kg
位置決め再現性	±0.5mm
最大ワーク衝突速度	20m/min (333mm/sec)
寿命(目安)※	(衝突回数) 本体部: 500万回
使用温度範囲	0°C ~ 40°C
使用湿度範囲	Max85% (結露不可)

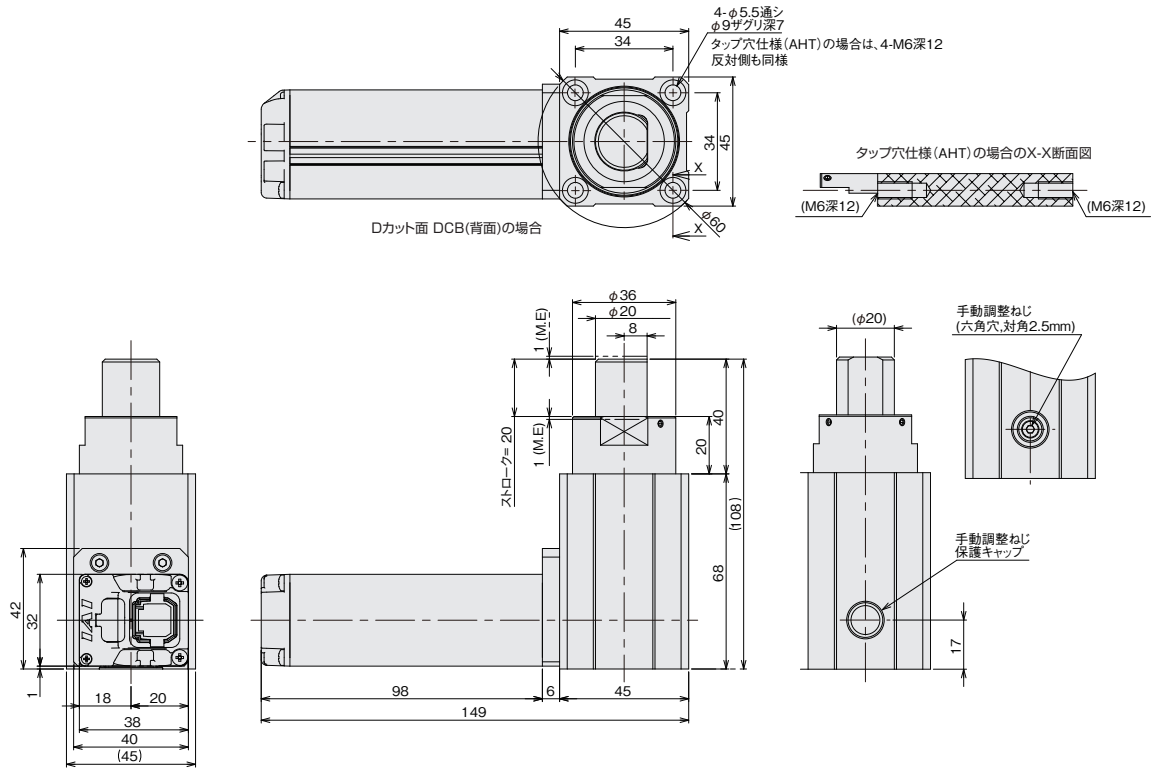
※寿命については、使用条件・環境やメンテナンス状態(給油・清掃)により大きく変動します。

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



※原点正常の場合、ロッド上昇方向が原点となります。
原点逆の場合、ロッド下降側が原点となります。
M.E:メカエンド



サーボプレス

ブリックタイプ・
ロータリタイプ

その他

RCP4

ZR

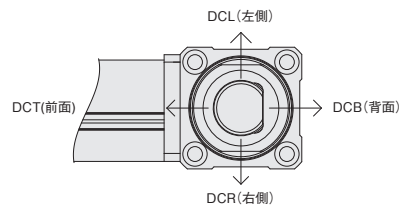
メンテナンス用ケーブル型式

標準: CB-CAN-MPA □□□

ロボットケーブル: CB-CAN-MPA □□□-RB

□□□は、ケーブル長さを記入。最長20m 例)050=5m

■軸先端Dカット仕様オプション ※下図はDCB(背面)の場合です。



適応コントローラ

RCP4シリーズのアクチュエータ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			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512	-	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-		MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	64	-
MCON-C/CG		8		この機種は ネットワーク対応のみです			● ※選択	256	-	→6-29
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	注 +PCON-CYB/PLB/POBは ネットワーク選択不可	256	-	→6-29
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	SSCNET III/H	30000	-	→6-193

上下・
回転
一体型

小型
タイプ

ZR-S

■型式項目	ZR	-	S	-	□	-	100	-	16	-	150	-	T2	-	□	-	B	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
		↑:インクリメンタル A:アブソリュート	100:100W	16:16mm	150:150mm	T2:XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照											

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の
注意

- (注1) PTP命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
- (注3) 上下軸の押し込み推力は、上下軸先端でものを押し込み力です。[押付け動作時]は、プログラムの押付け命令実行時の最大押し込み力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して下さい。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例. X08=8m)

型式スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		上下軸押し込み推力 (N)		回転軸許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付け動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg·m) (注4)	許容トルク (N·m)
ZR-S-①-100-16-150-T2-②-B-□	上下軸	アブソリュート	100	150mm	±0.010	1005mm/s	1	3	74.8	107	0.015	1.9
	回転軸	インクリメンタル	100	±360度	±0.005	2200度/s						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-S	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	エンコーダ種類	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→ 4-127	-
原点リミットスイッチ	L	→ 4-129	-

※原点リミットスイッチ(L)はインクリメンタル仕様が標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)アブソリュートリセット調整治具(型式: JG-ZRS)

アクチュエータ仕様

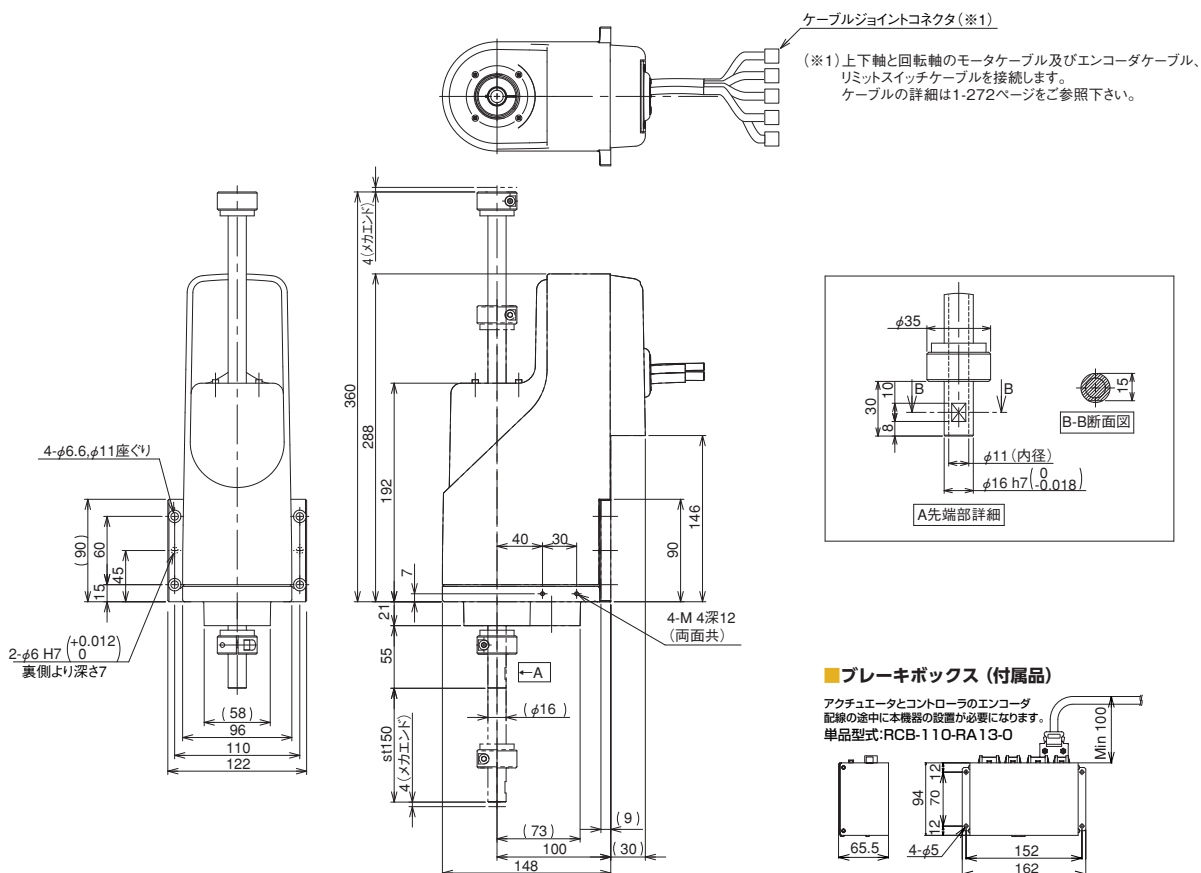
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	5.5 kg
ケーブル長(注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

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

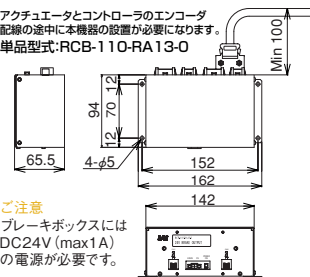
※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。



■ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。

単品型式:RCB-110-RA13-0



■注意
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。

■注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用ください。

■適応コントローラ

ZRシリーズのアクチュエータ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			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (タイプにより異なります)	-	+6-205

※ZR1台につき、コントローラは2軸分使用します。

上下・
回転
一体型

中型
タイプ

ZR-M

■型式項目	ZR	-	M	-	□	-	200	-	20	-	200	-	T2	-	□	-	B	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション											
		L:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	20:20mm	200:200mm	T2:XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照											

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は1-265ページをご参照ください。

RoHS



※詳細は1-345ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 1-323
特注対応 ▶ 1-357

POINT
選定上の
注意

- (注1) PTP命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
- (注3) 上下軸の押し込み推力は、上下軸先端でものを押し込み力です。[押付け動作時]は、プログラムの押し込み命令実行時の最大押し込み力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し込み命令を使用してください。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例. X08=8m)

型式スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		上下軸押し込み推力 (N)		回転軸許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付け動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg·m) (注4)	許容トルク (N·m)
ZR-S-①-200-20-200-T2-②-B-□	上下軸	アブソリュート	200	200mm	±0.010	1256mm/s	2	6	120	171	0.03	3.8
	回転軸	インクリメンタル	200	±360度	±0.005	2200度/s						

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ケーブル長

①エンコーダ種類別価格表 (標準価格)

型式	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-M	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	エンコーダ種類	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは1-272ページをご参照ください。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	→ 4-127	-
原点リミットスイッチ	L	→ 4-129	-

※原点リミットスイッチ (L) はインクリメンタル仕様が標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り) アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

アクチュエータ仕様

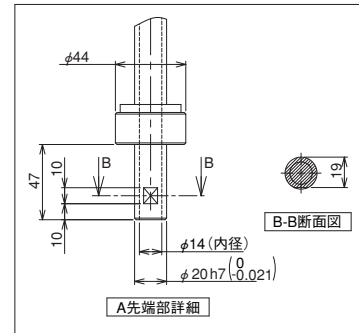
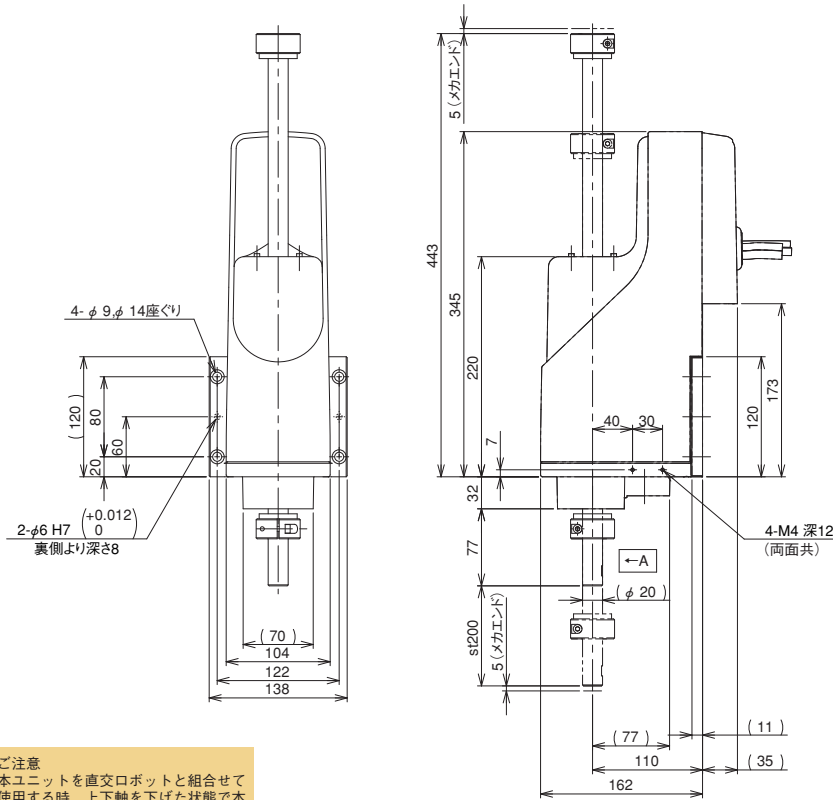
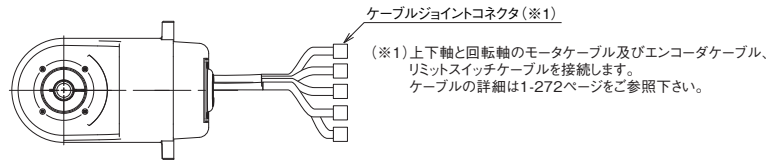
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	8 kg
ケーブル長 (注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

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

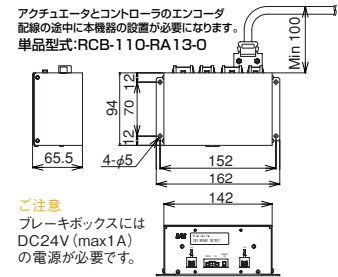
2次元
CAD

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。



ご注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用ください。

■ブレーキボックス (付属品)



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。

適応コントローラ

ZRシリーズのアクチュエータ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			ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム				
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet EtherNet/IP EtherCAT	55000 (タイプにより異なります)	-	→6-205

※ZR1台につき、コントローラは2軸分使用します。

サーボプレス

ブリックタイプ
ロータリタイプ

その他

RCP4

ZR