

RCP4-RA6R

モーター折返し
本体幅 60mm
24Vパルスモーター

■型式項目		RCP4 - RA6R - I - 56P									
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			
II		インクリメンタル	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ? 500mm (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			



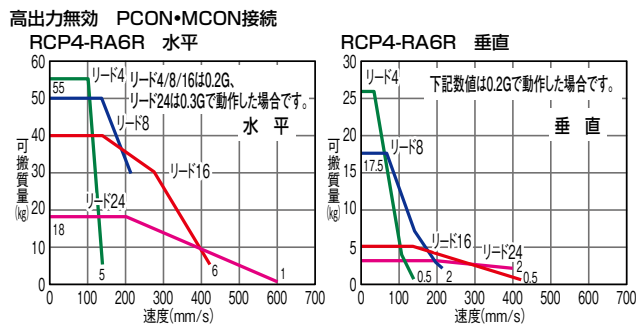
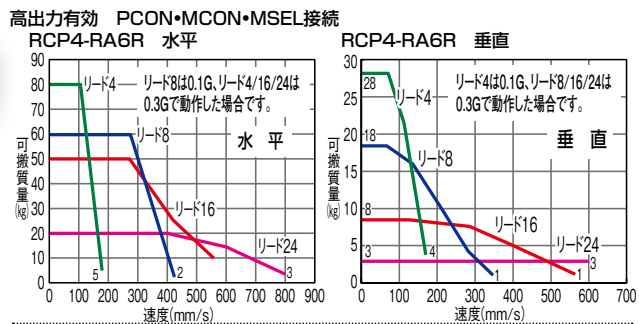
ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

- POINT**
選定上の注意
- 最大可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。詳細は総合カタログ2017・1-455ページをご参照ください。
 - RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。詳細は「アクチュエータースペック」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は全て外付けガイドを併用した場合の数値です。
 - 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。
 - 簡易アプソで用いられる場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - 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7-41ページをご参照ください。

■速度と可搬質量の相関図



■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)		
RCP4-RA6R-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3 (注1)	182	50~500 (50mm毎)
			高出力無効	18		
RCP4-RA6R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	50	8	273	
			高出力無効	40 (注1)		
RCP4-RA6R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	60	18	547	
			高出力無効	50 (注1)		
RCP4-RA6R-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	80	28	1094	
			高出力無効	55 (注1)		26 (注1)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション
(注1) 0.2Gの場合の値です。

■ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク	
	50~500 (50mm毎)	500~500 (50mm毎)
24	高出力有効	800<600>
	高出力無効	600<400>
16	高出力有効	560
	高出力無効	420
8	高出力有効	420<350>
	高出力無効	210
4	高出力有効	175
	高出力無効	140

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) リード8は加速度0.1Gの場合です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

■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	長さ指定	標準タイプ	長さ指定
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)	-	-	-	-

■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 (注2)	B	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-551	-
フランジ金具	FL	3-553	-
モーター左折返し仕様 (注3)	ML	3-563	-
モーター右折返し仕様 (注3)	MR	3-563	-
原点逆仕様	NM	3-567	-
スクレーパ	SC	3-570	-

(注2) 50ストロークのブレーキ有りはモーターカバーとフランジが干渉するため使用出来ません。
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■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4)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	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4) 【 】内はリード24の場合です。

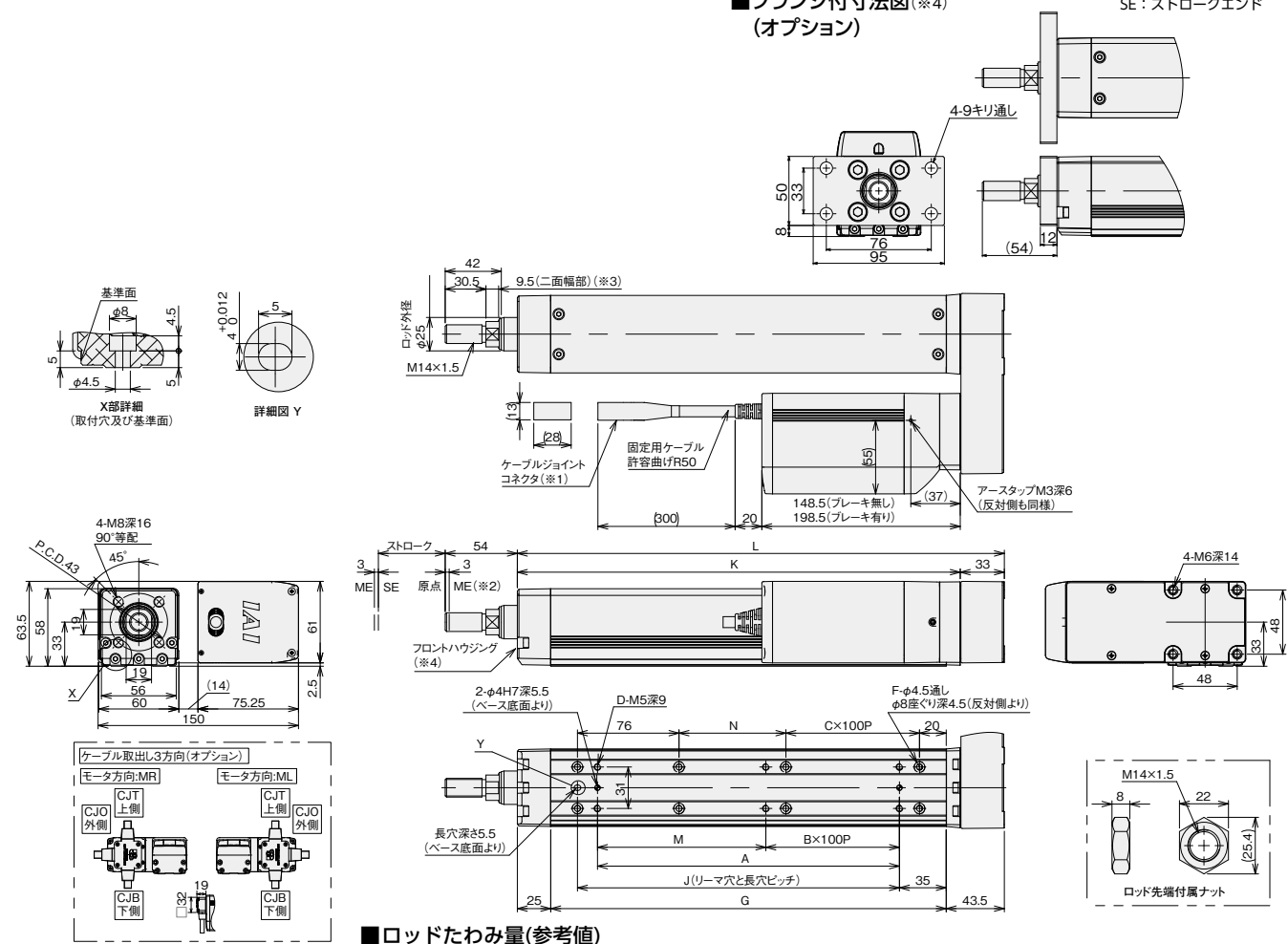
■寸法図

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰を行った場合はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジングおよ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。
(注) 50ストロークのブレーキ有りはモーターカバーとフランジが干渉する為使用出来ません。

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

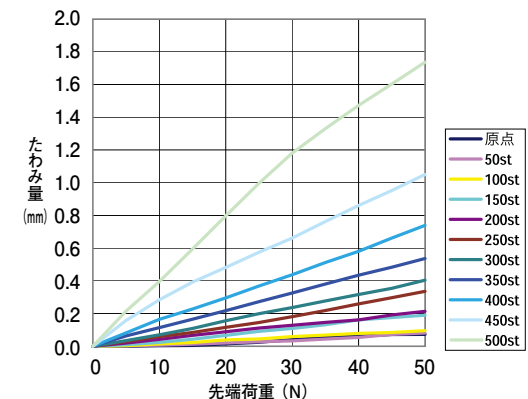
2次元 CAD
3次元 CAD

■フランジ付寸法図 (※4) (オプション)



■ロッドたわみ量 (参考値)

下表はアクチュエーターを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。









■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
L	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5		
A	76	126	176	226	276	326	376	426	476	526		
B	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4		
C	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4		
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12		
F	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
G	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596		
J	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541		
K	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5		
M	76	126	176	226	276	326	376	426	476	526		
N	30	80	130	180	230	280	330	380	430	480		
ロッド先端静的許容荷重 (N)	112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7		
ロッド先端動的許容荷重 (N)	荷重オフセット 0mm		49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	10.3	8.6	
	荷重オフセット 100mm		38.7	31.0	25.5	21.4	18.1	15.4	13.2	11.2	9.5	8.0
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		11.4	9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8	
質量 (kg)	ブレーキ無し		3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.4	6.8
	ブレーキ有り		4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9	7.3

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	-	7-73
MCON-LC/LCG		6		●	●	-	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	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		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	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。