

# RCP4-SA7C

簡易防塵  
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

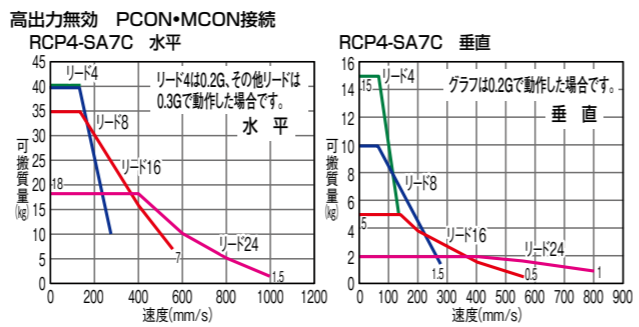
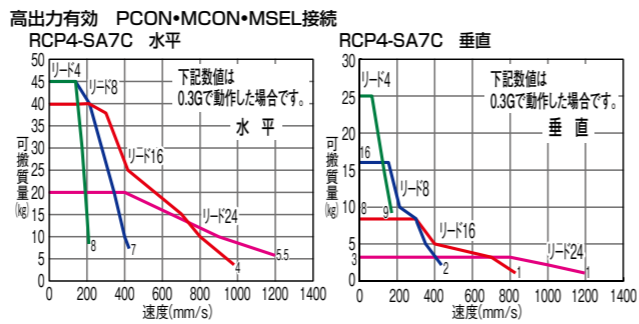
**RCP4 - SA7C - I - 56P**

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
I	インクリメンタル	56p	パルスモーター	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	下記オプション 価格表参照



- (1) [アクチュエータースペック] の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。加速度の上限は 1G (※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。  
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は総合カタログ 2017・1-449ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 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。
- (3) 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。
- (4) 簡易アプソで使用さ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。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 230mm 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。
- (6) 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。
- (7) 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		ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	高出力有効	20	3	50~800 (50mm毎)
			高出力無効	18	
RCP4-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	高出力有効	40	8	
			高出力無効	35	
RCP4-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	高出力有効	45	16	
			高出力無効	40	
RCP4-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	高出力有効	45	25	
			高出力無効	40(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	2-589	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	2-590	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	2-590	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	2-590	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	2-590	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	2-591	-
原点逆仕様	NM	2-593	-
スライダ部ローラー仕様	SR	2-594	-
ダブルスライダ仕様	W	2-597	-

## ■ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)							
		50~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
24	高出力有効	1200			1155	1010		890	790
	高出力無効		1000<800>				890<800>	790	
16	高出力有効	980<840>			865<840>	750	655	580	515
	高出力無効				560			515	
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<210>			215<210>	185	160	145	125
	高出力無効				140			125	

(注) < >内は垂直使用の場合です。  
(注) リード8とリード4は加速度0.1Gの場合です。

## ■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
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)	-	-	-	-
ロボットケーブル	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2)	±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50.4N・m Mb方向71.9N・m Mc方向138N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

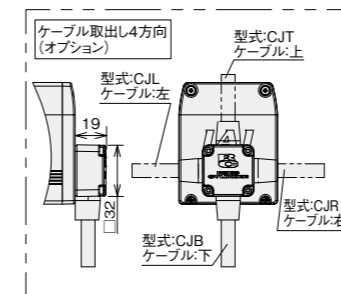
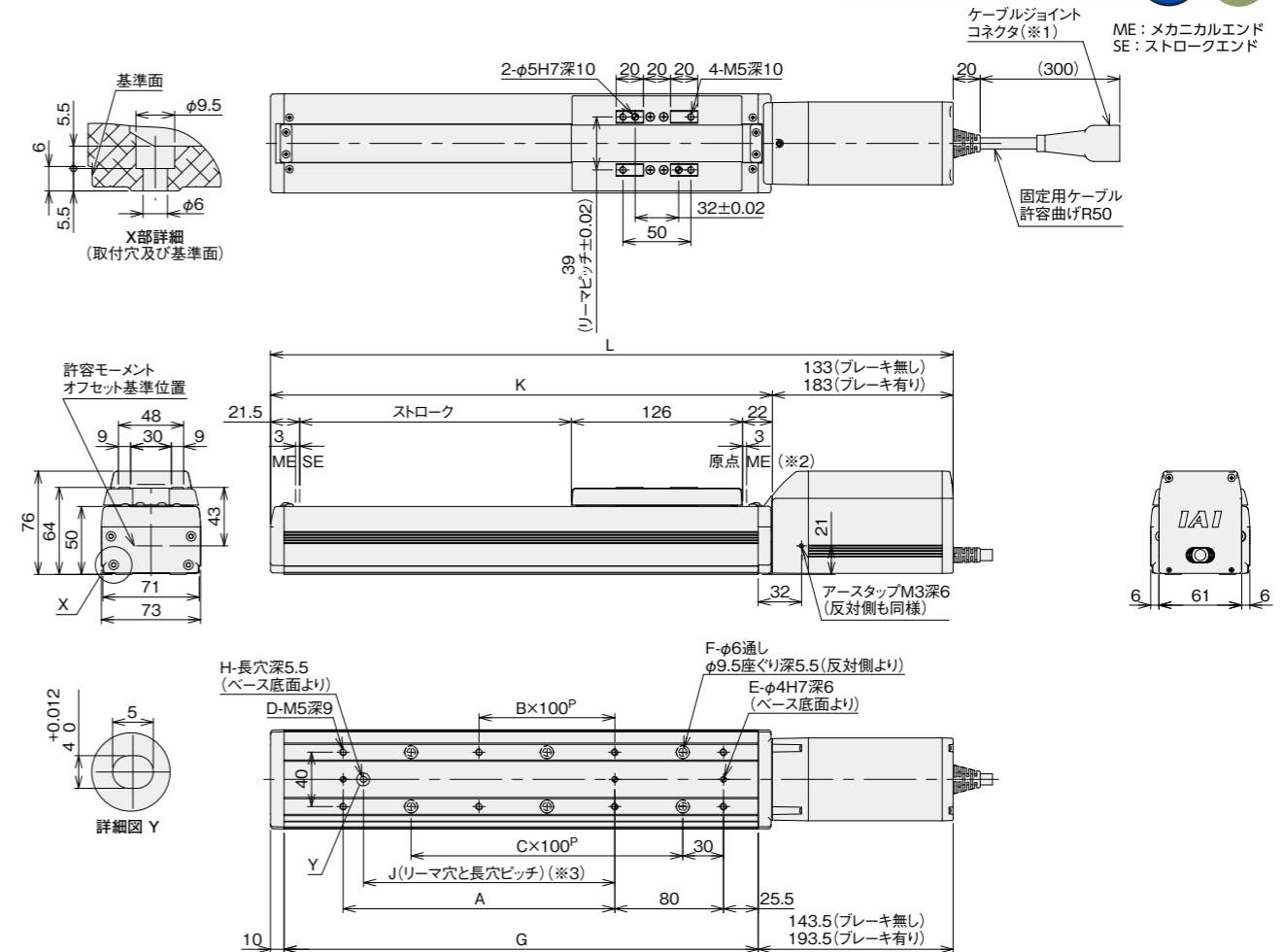
(注2) 【 】内はリード24の場合です。  
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

## ■寸法図

※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-253ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合はスライダが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 50ストロークは長穴がありませんのでリーマ穴(φ4)をご使用ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD









## ■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	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
	ブレーキ有り	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	785
K	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5	969.5
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
	ブレーキ有り	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

## 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。