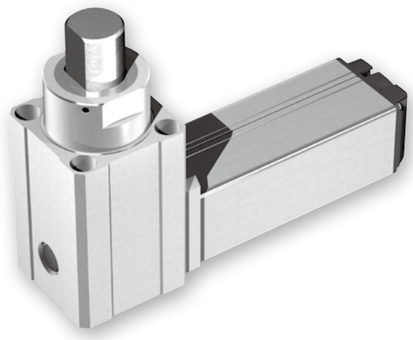
# RCP4-ST4525E

■型式項目

| RCP4 | - | ST4525E | - | I | - | 28P | - | N | - | 20 | - | | - | | - | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| シリーズ | | タイプ<br>ST4525E 本体幅45mm 25kgタイプ | | エンコーダー種類<br>I インクリメンタル | | モーター種類<br>28P パルスモーター 28□サイズ | | Z軸リード<br>N 無し | | Z軸ストローク<br>20 20mm | | 適応コントローラー<br>P3 PCON MSEL<br>P5 RCON RSEL | | ケーブル長<br>N 無し<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X□□ 長さ指定<br>R□□ ロボットケーブル | | オプション<br>下記オプション価格表参照 | |



CE RoHS 10

垂直 水平 横立て 天吊り

## 価格表(標準価格)

| 型式 | 標準価格 |
|---|---|
| **RCP4-ST4525E** | – |

## 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(反モーター側)組み付け穴<br>タップ穴仕様(標準はザグリ穴(φ9)) | **AHT** | 6-321 | – |
| 軸先端Dカット仕様(前面)(注1) | **DCT** | 6-322 | – |
| 軸先端Dカット仕様(左面)(注1) | **DCL** | 6-322 | – |
| 軸先端Dカット仕様(右面)(注1) | **DCR** | 6-322 | – |
| 軸先端Dカット仕様(背面)(注1) | **DCB** | 6-322 | – |
| 原点逆仕様 | **NM** | 6-326 | – |

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。(「寸法図」参照)

**選定上の注意**

(1) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
(2) ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-307 ページをご確認ください。
(3) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

## 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) | – | – |

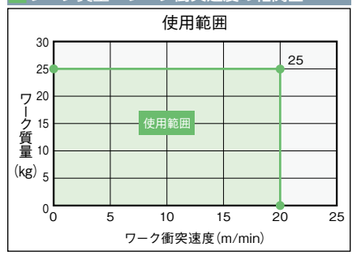
(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

## メインスペック

| 項目 | | 内容 |
|---|---|---|
| タイプ | | ST4525E |
| 最大ワーク質量(kg) | | 25 |
| 速度/加減速度 | 最高速度(mm/s) | 75 |
| | 最高加減速度(G) | 0.2 |
| 最高ワーク衝突速度(m/min) | | 20 |
| ストローク(mm) | | 20 |

| 項目 | 内容 |
|---|---|
| タイプ | ST4525E |
| 駆動方式 | 台形ねじ |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.5mm |
| ロストモーション | 1mm |
| ロッド | 炭素鋼　硬質クロムめっき処理(ただし、端面は未処理) |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85%RH以下(結露なきこと) |
| 保護等級 | – |
| 耐振動・耐衝撃 | 4.9m/s² |
| 海外対応規格 | CEマーク、RoHS指令 |
| モーター種類 | パルスモーター |
| エンコーダー種類 | インクリメンタル |
| エンコーダーパルス数 | 800 pulse/rev |
| 納期 | ホームページ[納期照会]に記載 |

## ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図

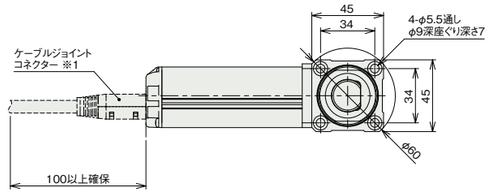


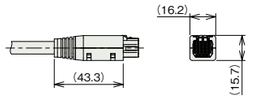

## 寸法図

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 3次元CAD

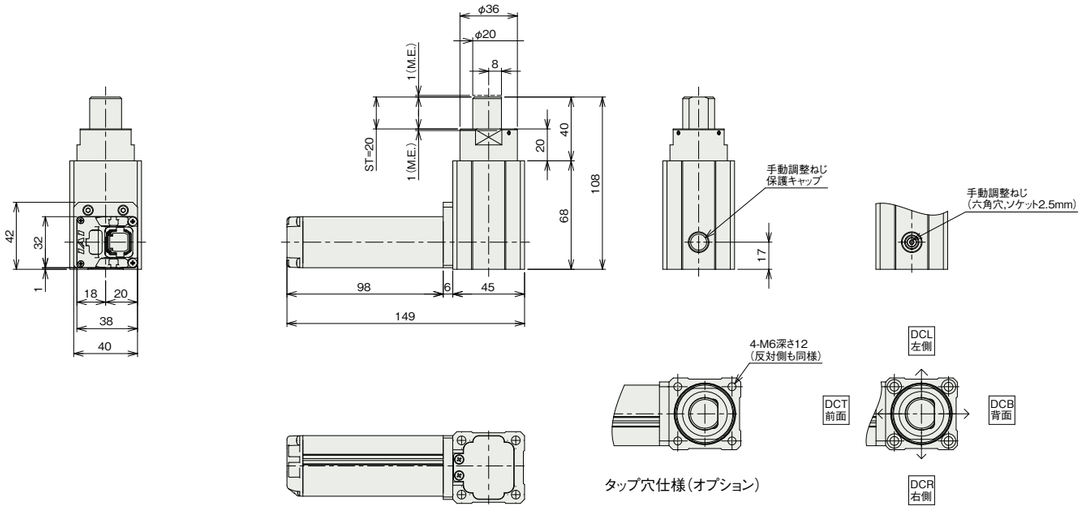
※1 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点正常の場合はロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合はロッド下降側が原点となります。
(注) 軸先端Dカット仕様オプションDCB(背面)の場合です。
(注) メンテナンス用ケーブル型式
標準：CB-CAN-MPA□□□
ロボットケーブル：CB-CAN-MPA□□□-RB
□□□はケーブル長さを記入。最長20m　例) 050＝5m

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド




ケーブル接続部




タップ穴仕様(オプション)

軸先端Dカット仕様

■質量

| タイプ | ST4525E |
|---|---|
| 質量 | 0.7kg |

## 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 | | |
| MSEL-PC/PG | | 4 | 単相AC 100～230V | – | – | ● | ● | ● | – | ● | – | – | – | ● | ● | ● | – | – | 30000 | – | 8-317 |
| PCON-CB/CGB | | 1 | DC24V | ●※選択 | ●※選択 | – | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | – | – | 512(ネットワーク仕様は768) | – | 8-195 |
| PCON-CYB/PLB/POB | | 1 | | ●※選択 | ●※選択 | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | – | 64 | – | 8-221 |
| RCON | | 16(ML3,SSN,ECMは8) | | – | – | – | ● | ● | ● | ● | – | – | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし) | – | 8-57 |
| RSEL | | 8 | | – | – | ● | ● | ● | ● | ● | – | – | – | ● | ● | ● | – | – | 36000 | – | 8-105 |

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

IAI