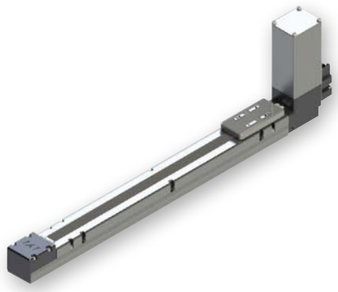
# RCP5-BA4
# RCP5-BA4U

簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 40mm / 24v パルスモーター / ベルトタイプ

## ■型式項目

RCP5 – [ ] – WA – 35P – 48 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

| シリーズ | タイプ | エンコーダー種類 | モーター種類 | リード | ストローク | 適応コントローラー | ケーブル長 | オプション |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | BA4 ベルトタイプ モーター上付き<br>BA4U ベルトタイプ モーター下付き | WA バッテリーレスアブソ | 35P パルスモーター 35□サイズ | 48 48mm相当 | 300～1200 300mm～1200mm (100mmごと) | P3 PCON MSEL<br>P5 RCON RSEL | 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 | 下記オプション価格表参照 |



CE RoHS 10

水平 / 横立て / 天吊り / 垂直

(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

## 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 |
|---|---|---|---|
| 300 | – | 800 | – |
| 400 | – | 900 | – |
| 500 | – | 1000 | – |
| 600 | – | 1100 | – |
| 700 | – | 1200 | – |

## 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 | 3-601 | – |
| ケーブル取出し方向変更(上側) (注1) | CJT | 3-602 | – |
| ケーブル取出し方向変更(右側) (注1) | CJR | 3-602 | – |
| ケーブル取出し方向変更(左側) (注1) | CJL | 3-602 | – |
| ケーブル取出し方向変更(下側) (注1) | CJB | 3-602 | – |
| 天吊り取付け仕様(注2) | CIM | 3-602 | – |
| 左横立て取付け仕様(注2) | SIL | 3-605 | – |
| 右横立て取付け仕様(注2) | SIR | 3-605 | – |
| 原点逆仕様 | NM | 3-605 | – |

(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。
(注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

## 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。
(注) ケーブル型式は、1-81ページをご参照ください。

**選定上の注意**

(1) 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
(2) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 150mm/s 以上でご使用ください。
(3) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(4) 押付け動作を行うことはできません。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-325 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

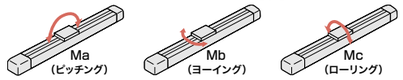
## メインスペック

| 項目 | | 内容 |
|---|---|---|
| リード | | リード(mm) | 48相当 |
| 水平 | 可搬質量 | 最大可搬質量(kg) (高出力有効) | 1.5 |
| | | 最大可搬質量(kg) (高出力無効) | 1 |
| | 速度/加減速度 | 最高速度(mm/s) | 1200 |
| | | 最低速度(mm/s) | 150 |
| | | 定格加減速度(G) | 0.5 |
| | | 最高加減速度(G) | 0.5 |
| 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量(kg) (高出力有効) | – |
| | | 最大可搬質量(kg) (高出力無効) | – |
| | 速度/加減速度 | 最高速度(mm/s) | – |
| | | 最低速度(mm/s) | – |
| | | 定格加減速度(G) | – |
| | | 最高加減速度(G) | – |
| 押付け | | 押付け時最大推力(N) | – |
| | | 押付け最高速度(mm/s) | – |
| ブレーキ | | ブレーキ仕様 | 無励磁作動電磁ブレーキ |
| ストローク | | 最小ストローク(mm) | 300 |
| | | 最大ストローク(mm) | 1200 |
| | | ストロークピッチ(mm) | 100 |

| 項目 | 内容 |
|---|---|
| 駆動方式 | タイミングベルト　リード48mm相当 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.08mm |
| 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 |
| リニアガイド | 直動無限循環型 |
| 静的許容モーメント | Ma：16.0N·m |
| | Mb：16.0N·m |
| | Mc：31.2N·m |
| 動的許容モーメント (注3) | Ma：6.14N·m |
| | Mb：6.14N·m |
| | Mc：11.9N·m |
| 使用周囲温度・湿度 | 0～40℃、85%RH以下(結露なきこと) |
| 保護等級 | IP20 |
| 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 | バッテリーレスアブソリュート |
| 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 |

(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。1-292ページにて走行寿命をご確認ください。

## ■スライダータイプモーメント方向




## 速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

### ■高出力設定有効(パワーモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

| 姿勢 | 水平 |
|---|---|
| 速度 (mm/s) | 加速度(G) 0.5G |
| 0 | 1.5 |
| 200 | 1.5 |
| 800 | 1.5 |
| 1000 | 1 |
| 1200 | 0.5 |

### ■高出力設定無効(省エネモード)

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

| 姿勢 | 水平 |
|---|---|
| 速度 (mm/s) | 加速度(G) 0.5G |
| 0 | 1 |
| 200 | 1 |
| 800 | 1 |
| 1000 | 1 |
| 1200 | 0.5 |

## ストロークと最高速度

| リード (mm) | 300 (mm) | 400 (mm) | 500 (mm) | 600 (mm) | 700～1200 (100mmごと) |
|---|---|---|---|---|---|
| 48 相当 | 890 | 1040 | 1120 | 1160 | 1200 |

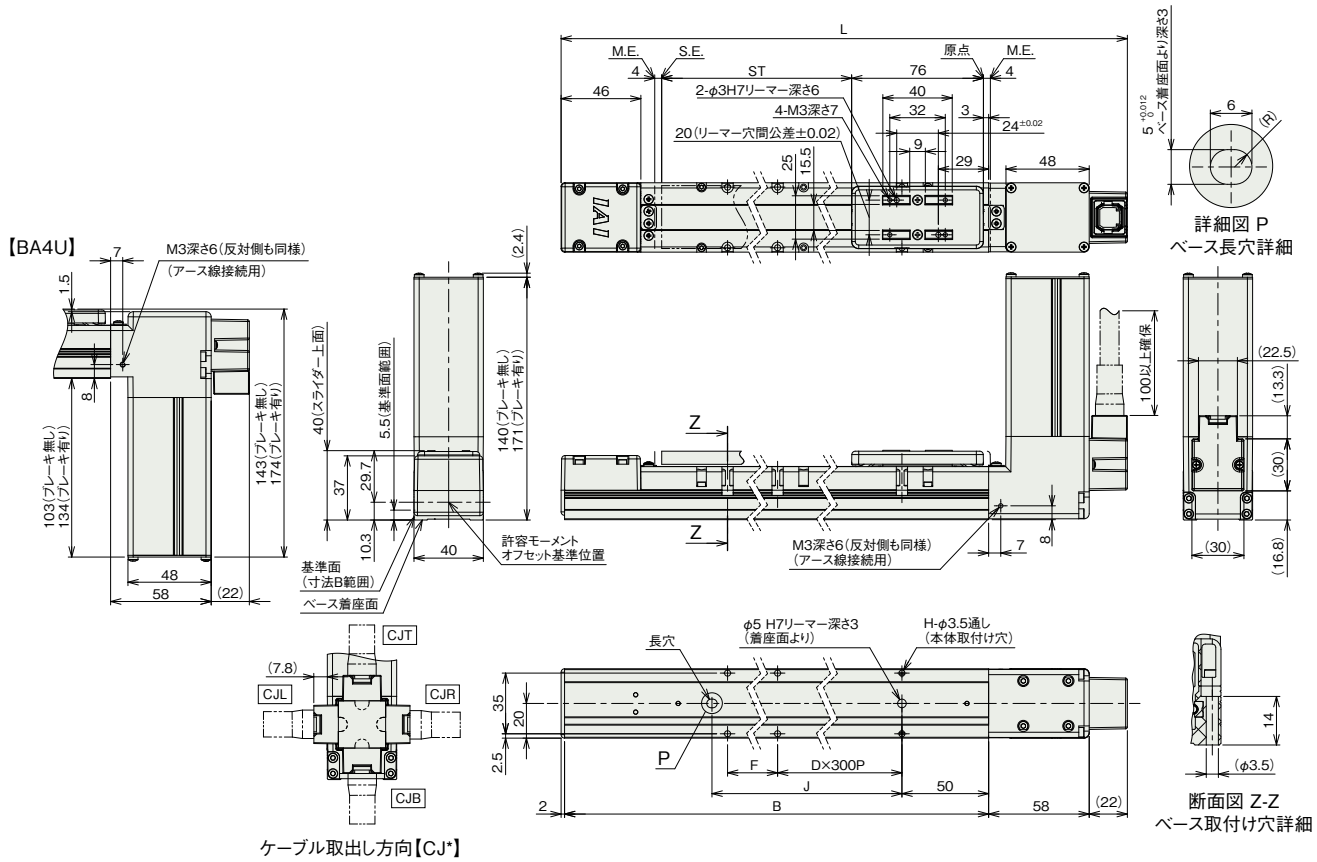
(単位はmm/s)

## 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
2D/3D CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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) アクチュエーターの取付け方法は上面からのボルト固定のみです。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド




### ■ストローク別寸法

| ストローク | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | 517 | 617 | 717 | 817 | 917 | 1017 | 1117 | 1217 | 1317 | 1417 |
| B | 435 | 535 | 635 | 735 | 835 | 935 | 1035 | 1135 | 1235 | 1335 |
| D | 0 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 |
| F | 291 | 91 | 191 | 291 | 91 | 191 | 291 | 91 | 191 | 291 |
| H | 4 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 |
| J | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |

### ■ストローク別質量

| ストローク | | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 | 1100 | 1200 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 質量 (kg) | ブレーキ無し | 1.7 | 1.8 | 2 | 2.1 | 2.3 | 2.4 | 2.5 | 2.7 | 2.8 | 2.9 |
| | ブレーキ有り | 1.9 | 2 | 2.2 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.7 | 2.9 | 3 | 3.1 |

(注) 上表の質量の値はBA4の場合です。BA4Uは質量が0.2kgアップします。

## 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 CIT 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) | – | 8-55 |
| 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、8-13ページをご確認ください。