

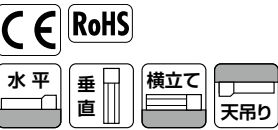
RCP5-SA4C

簡易防塵
バッテリーレスアプ
モーターストレート
本体幅 40mm
24Vパルスモーター

■型式項目

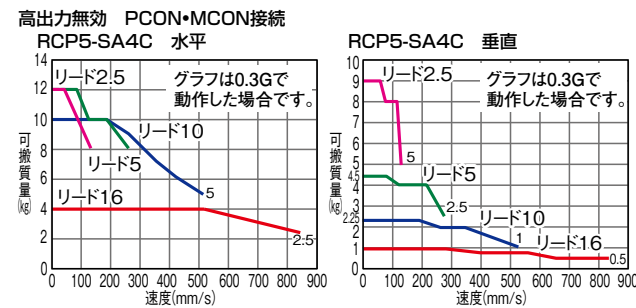
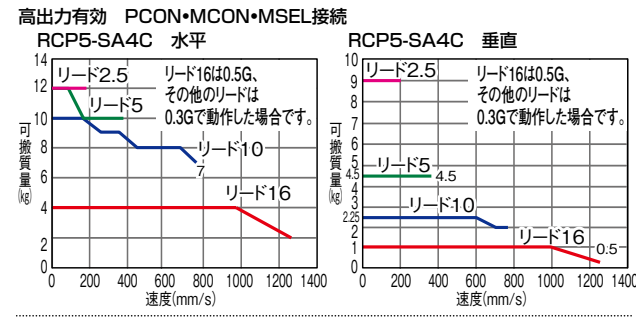
RCP5 - SA4C - WA - 35P

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
WA	バッテリーレスアプ	35P	パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 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



- POINT**
選定上の注意
- アクチュエータースペックの可搬質量は最大値を表記していますが、加速度によって変化します。詳細は総合カタログ2017・1-441ページの「速度・加速度別可搬質量表」をご確認ください。
 - 押付け動作については総合カタログ2017・1-387ページをご確認ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向120mm以下です。張出し負荷長は1-130ページの図をご確認ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-361ページをご確認ください。

■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)	
RCP5-SA4C-WA-35P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	4	1	50~500 (50mm毎)
RCP5-SA4C-WA-35P-10-①-②-③-④	10	高出力有効 高出力無効	10	2.25	
RCP5-SA4C-WA-35P-5-①-②-③-④	5	高出力有効 高出力無効	12	4.5	
RCP5-SA4C-WA-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	高出力有効 高出力無効	12	9	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラ	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
		16	高出力有効 高出力無効	1260 840
10	高出力有効 高出力無効	785 525	675	555
5	高出力有効 高出力無効	390 260	330	275
2.5	高出力有効 高出力無効	195 130	165	135

(単位はmm/s)

■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	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

■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	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	2-590	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	2-590	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	2-590	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	2-590	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	2-591	-
スライダ部ローラー仕様	SR	2-594	-
原点逆仕様	NM	2-593	-

■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)	-	-

■アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
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8.60N・m Mb方向12.2N・m Mc方向16.7N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma方向4.98N・m Mb方向7.11N・m Mc方向9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

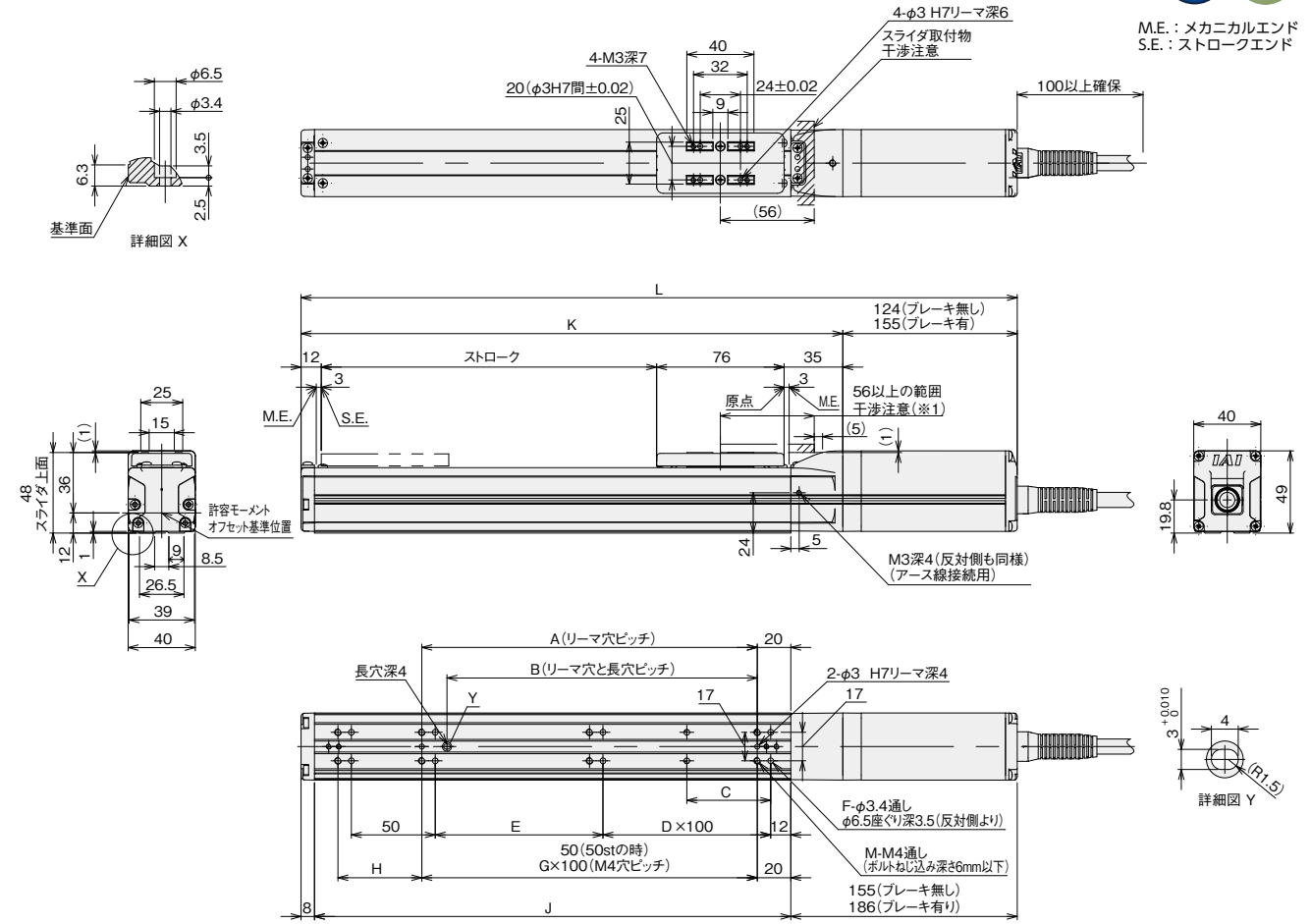
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

■寸法図

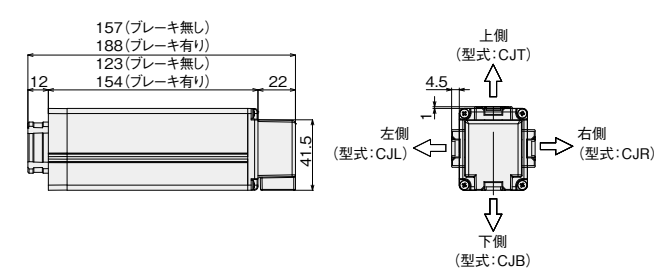
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) スライダ部ローラー仕様 (SR) については2-594ページをご覧ください。

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

2次元 CAD
3次元 CAD



■ケーブル取出し方向 (オプション)









■ストローク別寸法・質量

ストローク	質量 (kg)										
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
	A	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
C	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50	
D	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
E	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
G	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
H	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
J	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	
K	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623	
M	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.0	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	ブレーキ有り	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

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。