

RCP2-HS8C

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ ストレート形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2-HS8C	I	86P	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	P2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種別	モータ種類	—	リード	—
トインクリメンタル	—	86P:パルスモータ	30:30mm	50:50mm	P2:PCON-CF	—	適応コントローラ	—
仕様	—	56□高出力	↓	1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	—	—	ケーブル長	—
						N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	オプション	
						B:ブレーキ NM:原点逆仕様 SR:スライダ部ローラー仕様		

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

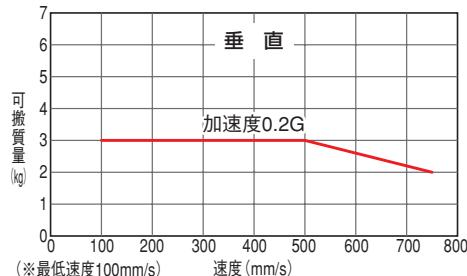
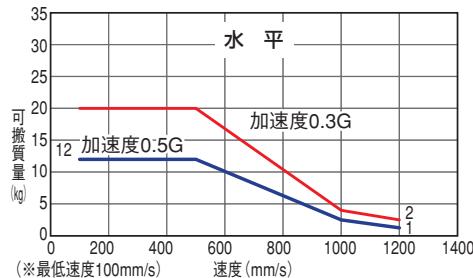


技術資料

P.451

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
	30	1200 (750)	1000 (750)

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号		
	HS8C		
	エンコーダ種類		
50/100	—	—	—
150/200	—	—	—
250/300	—	—	—
350/400	—	—	—
450/500	—	—	—
550/600	—	—	—
650/700	—	—	—
750/800	—	—	—
850/900	—	—	—
950/1000	—	—	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	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)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

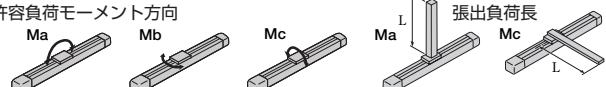
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb-Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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

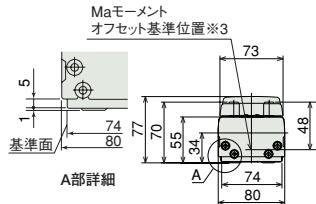


※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。

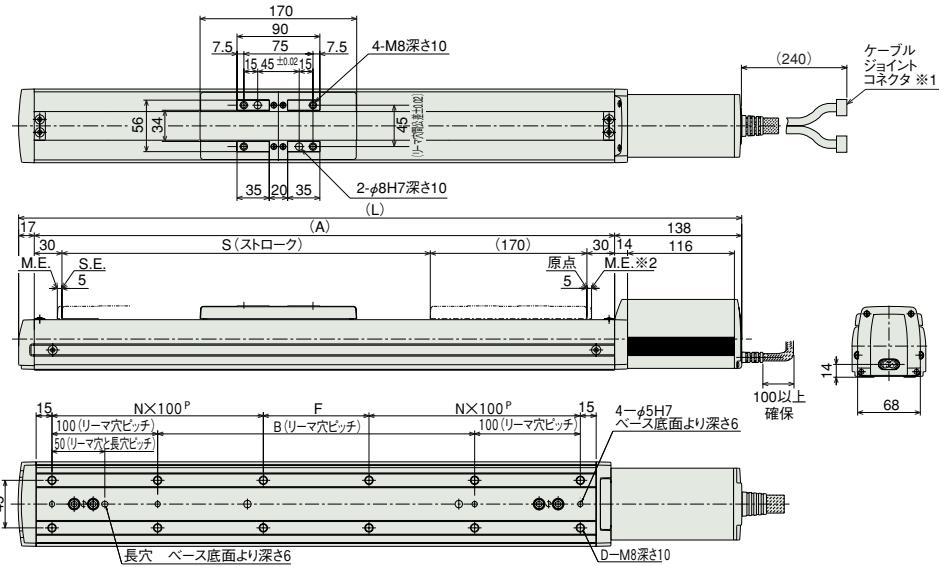
特注対応のご案内

P.454

※3. Maモーメントを計算する
場合の基準位置です。

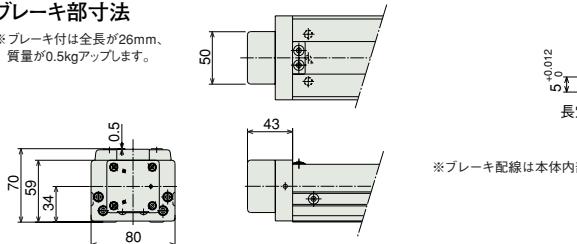


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

■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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

■適応コントローラ

RCP2-HS8Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	—	→P365

ご注意 エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なり
CFタイプ専用となりますのでご注意下さい。

コントローラ
一体型

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーブル
タイプ

ロードタイプ

クリーン

防滴対応

コンロード

カッティング
C

ビルトイン
D

折り返し
R

パルスマータ
20P

パルスマータ
28P

パルスマータ
35P

パルスマータ
42P

パルスマータ
56P

パルスマータ
86P

サーボモータ
10W

サーボモータ
20W

サーボモータ
30W

サーボモータ
60W

サーボモータ
100W

サーボモータ
150W

サーボモータ
750W

一
体
型ス
ラ
イ
ダ
タ
イ
プロ
ッ
ド
タ
イ
プイ
テ
ー
ブ
ル
タ
イ
プロ
ッ
バ
/
ス
タ
イ
プ対
応
クリ
ーン防
滴
対
応コ
ント
ロ
ーラカ
ッ
ピ
ング
Cビ
ル
ド
イ
ン
D折
り
返
し
Rパ
ル
ス
モ
タ

20P

パ
ル
ス
モ
タ

28P

パ
ル
ス
モ
タ

35P

パ
ル
ス
モ
タ

42P

パ
ル
ス
モ
タ

56P

パ
ル
ス
モ
タ

86P

サ
ーボ
モ
タ

10W

サ
ーボ
モ
タ

20W

サ
ーボ
モ
タ

30W

サ
ーボ
モ
タ

60W

サ
ーボ
モ
タ

100W

サ
ーボ
モ
タ

150W

サ
ーボ
モ
タ

750W

RCP2-HS8R

ロボシリンダ 高速スライダタイプ 本体幅80mm パルスモータ モータ折り返し形状 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCP2-HS8R	-	I	-	86P	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	-	P2	-	<input type="checkbox"/>	-	<input type="checkbox"/>	
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種別	—	モータ種類	—	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
トインクリメンタル	86P:パルスモータ	30:30mm	50:50mm	P2:PCON-CF	N:無し	B:ブレーキ										
仕様	56:高出力	5:5mm	1000:1000mm	S:3m	P:1m	NM:原点逆仕様										
		1000mm	(50mmピッチ毎設定)	M:5m	ML:モータ左折返し仕様(標準)	MR:モータ右折返し仕様										
				X□:長さ指定	MR:モータ右折返し仕様	R□:ロボットケーブル										
				SR:スライダ部ローラー仕様												

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



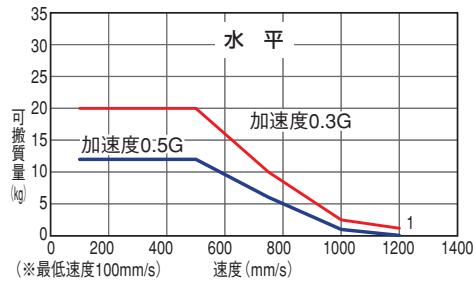
上写真はモータ左折返し仕様(ML)になります。

技術資料  P.451

 選定上の注意	(1)高速タイプはボールねじのリードが大きいため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100mm/s以上でご使用下さい。 (2)ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。 下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。 (3)RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。 右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。 (4)可搬質量は、加速度0.3G(垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。 加速度は水平0.5G、垂直0.2Gが上限となります。
---	---

■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	50~1000 (50mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~800 (50mm毎)	~900 (mm)	~1000 (mm)
30	1200 (750)	1000 (750)	800 (750)

※〈 〉内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	タイプ記号		
	HS8R		
	エンコーダ種類		
50/100	—		
150/200	—		
250/300	—		
350/400	—		
450/500	—		
550/600	—		
650/700	—		
750/800	—		
850/900	—		
950/1000	—		

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ特殊	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)	—

※保守用のケーブルは374ページをご参照下さい。

③オプション価格表(標準価格)

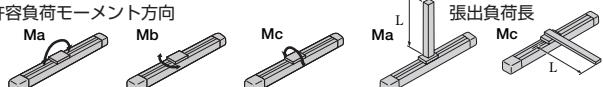
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	→P437	—
原点逆仕様	NM	→P442	—
モータ左折返し仕様(標準)	ML	→P444	—
モータ右折返し仕様	MR	→P444	—
スライダ部ローラー仕様	SR	→P445	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 16\text{mm}$ 転造C10
繰り返し位置決め精度	$\pm 0.02\text{mm}$
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
動的許容モーメント(※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb-Mc方向450mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



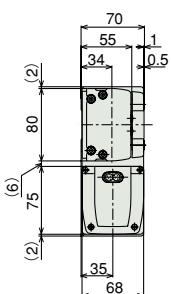
寸法図

CAD画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



※基準面はHS8Cタイプと
同様です。(P40参照)
※Maモーメントのオフセット
基準位置はHS8Cタイプと
同様です。(P40参照)

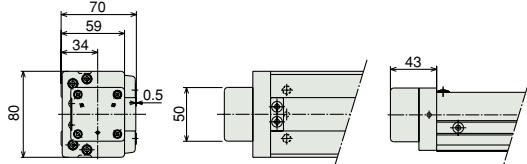
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点まで距離)と
反モータ側の寸法が逆になります。



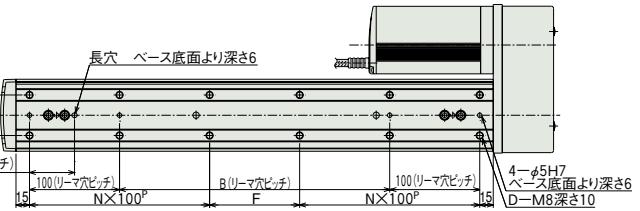
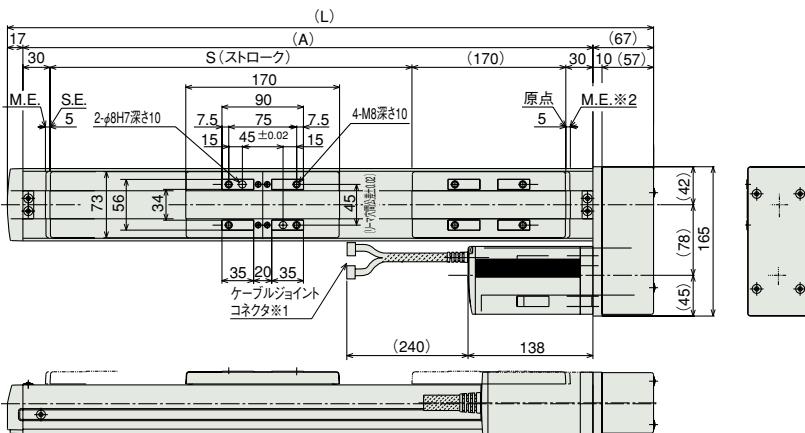
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は374ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME: メカニカルエンド
SE: ストロークエンド
() 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm
質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。



■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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	5	6	
質量(kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

適応コントローラ

RCP2-HS8Rタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジショナータイプ		PCON-CF-86PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大6A	—	→P365

ご注意 エンコーダケーブルはPCON-C/CG/CY/PL/PO/SEコントローラと異なり
CFタイプ専用となりますのでご注意下さい。