RCP4CR-SA5C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅52mm　24V パルスモータ

■型式項目　RCP4CR － SA5C － I － 42P － □ － □ － P3 － □ － □

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
RCP4CR	SA5C	I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50：50mm ～ 800：800mm (50mm毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

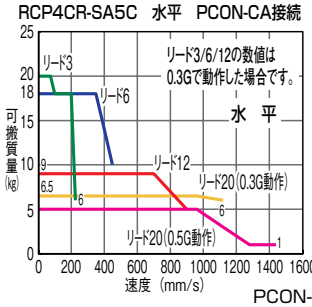
技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

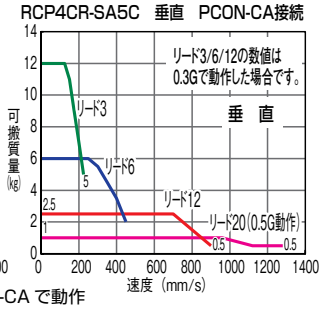
(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP4CR-SA5C　水平　PCON-CA接続

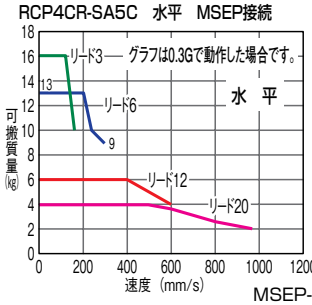


RCP4CR-SA5C　垂直　PCON-CA接続

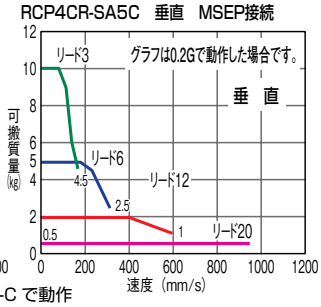


PCON-CA で動作

RCP4CR-SA5C　水平　MSEP接続



RCP4CR-SA5C　垂直　MSEP接続



MSEP-C で動作

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	6.5	1	50～800 (50mm毎)
		MSEP-C	4	0.5(※)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	9	2.5	
		MSEP-C	6	2	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	18	6	
		MSEP-C	13	5	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	20	12	
		MSEP-C	16	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

＜ ＞内は垂直仕様の場合です。　(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	PCON-CA	1440<1280>		1225	1045	900	785	690	610	80
	MSEP-C	960				900	785	690	610	
12	PCON-CA	900	795	665	570	490	425	375	330	50
	MSEP-C	600			570	490	425	375	330	
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165	30
	MSEP-C	300			285	245	215	185	165	
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80	15
	MSEP-C	150			140	120	105	90	80	

①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	—

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)	—
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)	—

※保守用のケーブルは巻末59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	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度 (※1)	±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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向4.9N·m　Mb方向6.8N·m　Mc方向11.7N·m
許容張り出し長	Ma方向:150mm以下、Mb、Mc方向:150mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

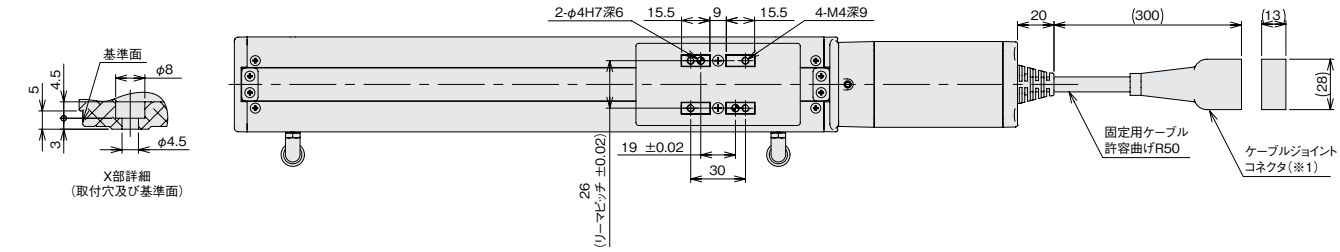
寸法図

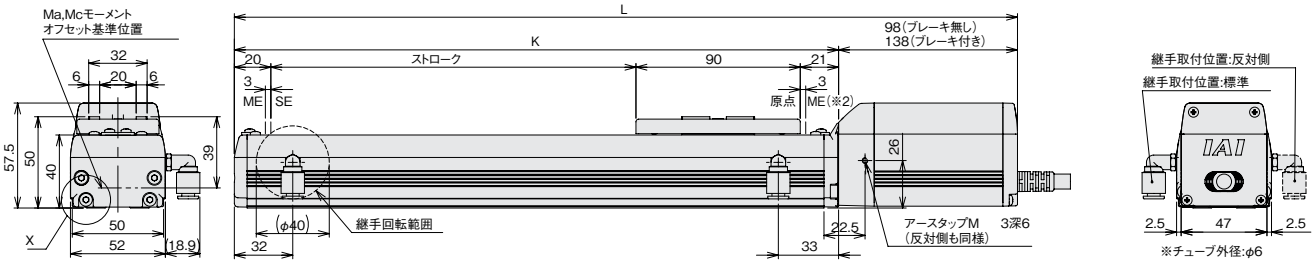
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

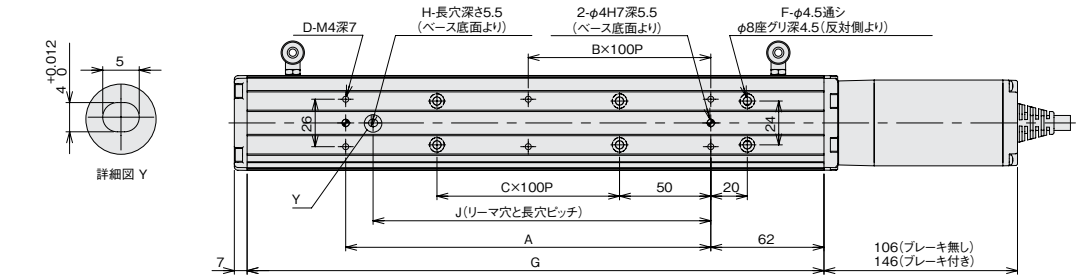
特注対応のご案内 巻末P.15

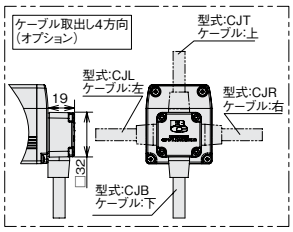
2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
※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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド







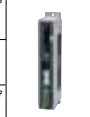


■ストローク別寸法・質量

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	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A		73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G		166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H		0	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
K		181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
質量(kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラ

RCP4CR シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	–	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御による ポジショナタイプ	3点		P572 参照	–	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-Ⅲ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※Ⅱは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅲはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⅴはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータリタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ

RCP4CR-SA6C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 58mm　24V パルスモータ

■型式項目　RCP4CR － SA6C － I － 42P － □ － □ － P3 － □ － □

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
RCP4CR	SA6C	I:インクリメンタル仕様	42P:パルスモータ 42□サイズ	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50：50mm ～ 800：800mm (50mm 毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

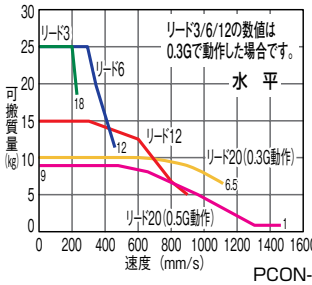
技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

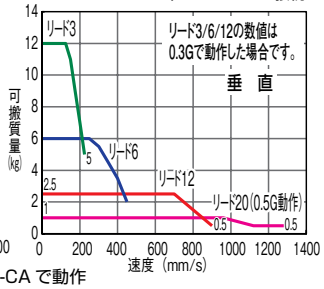
(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP4CR-SA6C　水平　PCON-CA接続

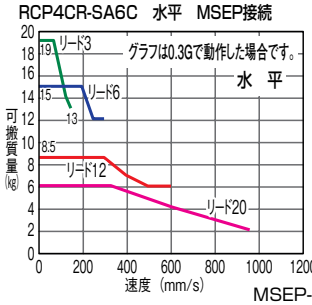


RCP4CR-SA6C　垂直　PCON-CA接続

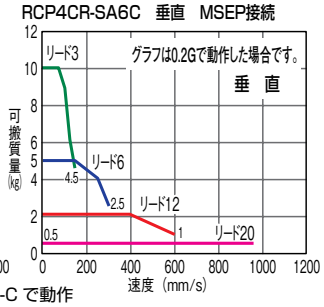


PCON-CA で動作

RCP4CR-SA6C　水平　MSEP接続



RCP4CR-SA6C　垂直　MSEP接続



MSEP-C で動作

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量　(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA6C-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	PCON-CA	10	1	50～800 (50mm毎)
		MSEP-C	6	0.5(※)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	PCON-CA	15	2.5	
		MSEP-C	8.5	2	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	PCON-CA	25	6	
		MSEP-C	15	5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	PCON-CA	25	12	
		MSEP-C	19	10	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度　< >内は垂直仕様の場合です。　(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
20	PCON-CA	1440<1280>		1230	1045	905	785	690	615	80
	MSEP-C	960				905	785	690	615	
12	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335	50
	MSEP-C	600			570	490	430	375	335	
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165	30
	MSEP-C	300			285	245	215	185	165	
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80	15
	MSEP-C	150			140	120	105	90	80	

①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	—

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)	—
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)	—

※保守用のケーブルは巻末59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	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度 (※1)	±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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向8.9N·m　Mb方向12.7N·m　Mc方向18.6N·m
許容張り出し長	Ma方向:220mm以下、Mb、Mc方向:220mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード20の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

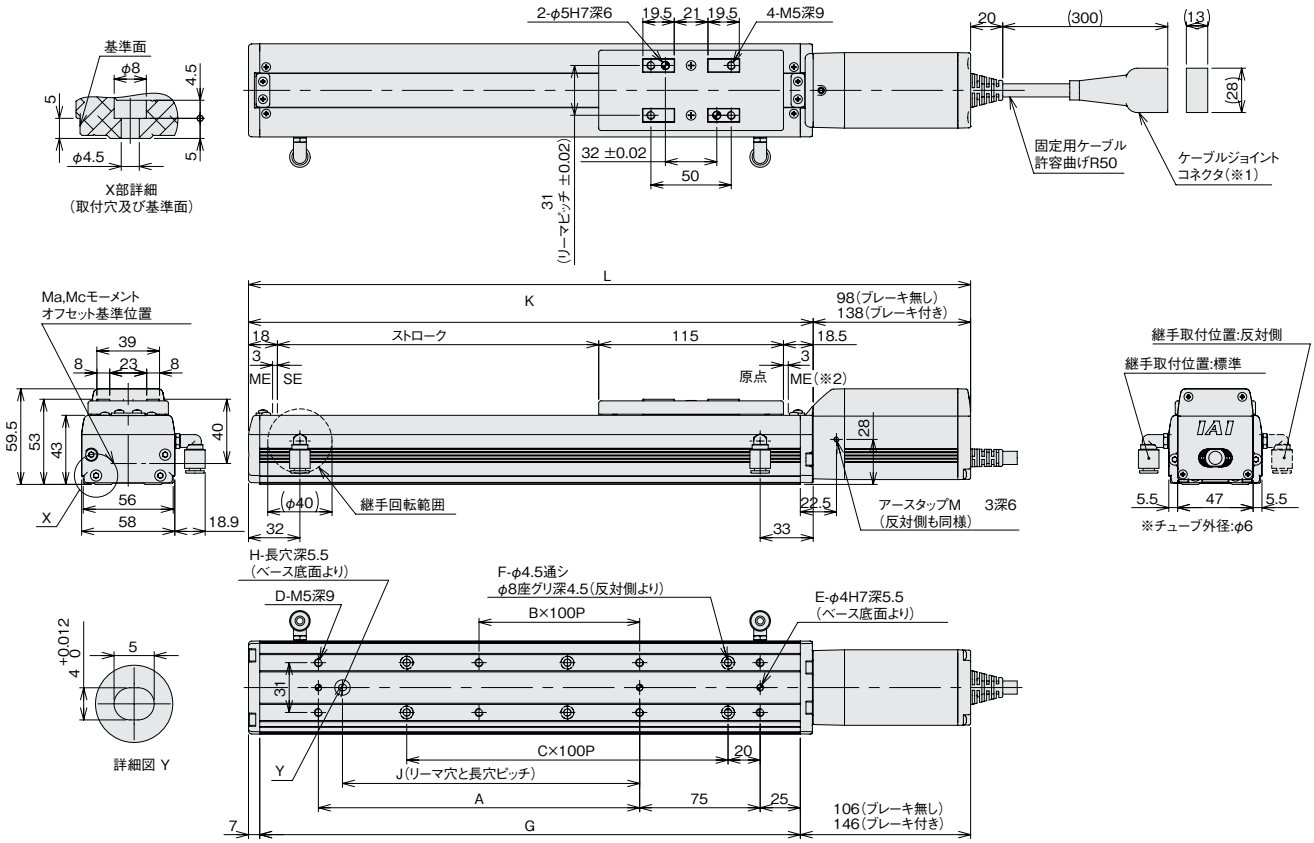
寸法図

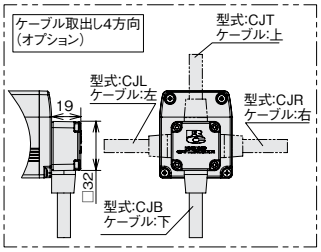
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
※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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





■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	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
	ブレーキ有り	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5
A		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E		2	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
G		186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H		0	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
K		201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
質量(kg)	ブレーキ無し	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
	ブレーキ有り	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

適応コントローラ

RCP4CR シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618参照	–	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PⓋ-Ⅲ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御による ポジショナタイプ	3点		P572参照	–	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-Ⅲ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※Ⅱは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅲはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⓥはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

RCP4CR-SA7C

クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ　モータユニット型カップリングタイプ　本体幅 73mm　24V パルスモータ

■型式項目　RCP4CR － SA7C － I － 56P － □ － □ － P3 － □ － □

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
RCP4CR	SA7C	I:インクリメンタル仕様	56P:パルスモータ 56□サイズ	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50：50mm ～ 800：800mm (50mm 毎)	P3:PCON-CA MSEP-C	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

※型式項目の内容は前 47 ページをご参照ください。

CE　RoHS

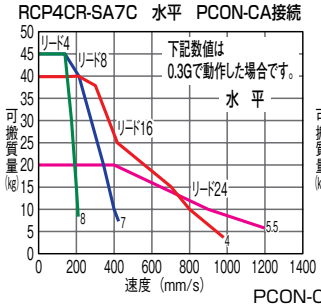
技術資料　巻末P.5

POINT 選定上の注意

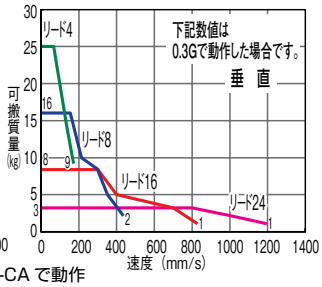
(1) 可搬質量は加速度0.3G (一部機種は0.2G) で動作させた時の値です。加速度の上限は1G(※) ですが、加速度を上げると可搬質量は低下します。
(※) 接続コントローラ、アクチュエータのリードによって異なります。詳細は巻末100、102ページの選定の目安をご参照下さい。
(2) RCP4に接続するコントローラによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意下さい。(下記アクチュエータスペック参照)
(3) 押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■速度と可搬質量の相関図

RCP4CR-SA7C　水平　PCON-CA接続

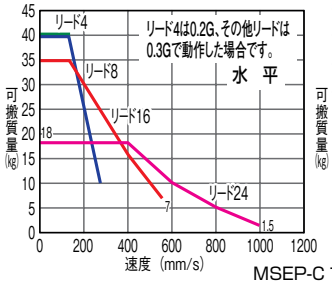


RCP4CR-SA7C　垂直　PCON-CA接続

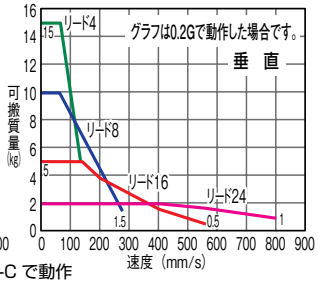


PCON-CA で動作

RCP4CR-SA7C　水平　MSEP接続



RCP4CR-SA7C　垂直　MSEP接続



MSEP-C で動作

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量　(※)0.2Gの場合の値です。

型式	リード (mm)	接続コントローラ	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA7C-I-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	PCON-CA	20	3	50~800 (50mm毎)
		MSEP-C	18	2 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	PCON-CA	40	8	
		MSEP-C	35	5 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	PCON-CA	45	16	
		MSEP-C	40	10 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	PCON-CA	45	25	
		MSEP-C	40 (※)	15 (※)	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度　< >内は垂直仕様の場合です。　(単位は mm/s)

リード (mm)	ストローク / コントローラ	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
24	PCON-CA	1200				1155	1010	890	790	90
	MSEP-C	1000<800>						890<800>	790	
16	PCON-CA	980<840>			865<840>	750	655	580	515	70
	MSEP-C	560							515	
8	PCON-CA	490			430	375	325	290	255	40
	MSEP-C	280							255	
4	PCON-CA	245<210>			215<210>	185	160	145	125	30
	MSEP-C	140							125	

①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	—

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)	—
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)	—

※保守用のケーブルは巻末59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	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	→巻末 P42	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
バキューム継手取付位置勝手違い	VR	→巻末 P58	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ　φ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度 (※1)	±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
動的許容モーメント (※2)	Ma方向13.9N·m　Mb方向19.9N·m　Mc方向38.3N·m
許容張り出し長	Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
グリス	低発塵グリス(ウレア系)使用 (ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

(※1)【 】内はリード24の場合です。
(※2)5,000km走行寿命の場合です。

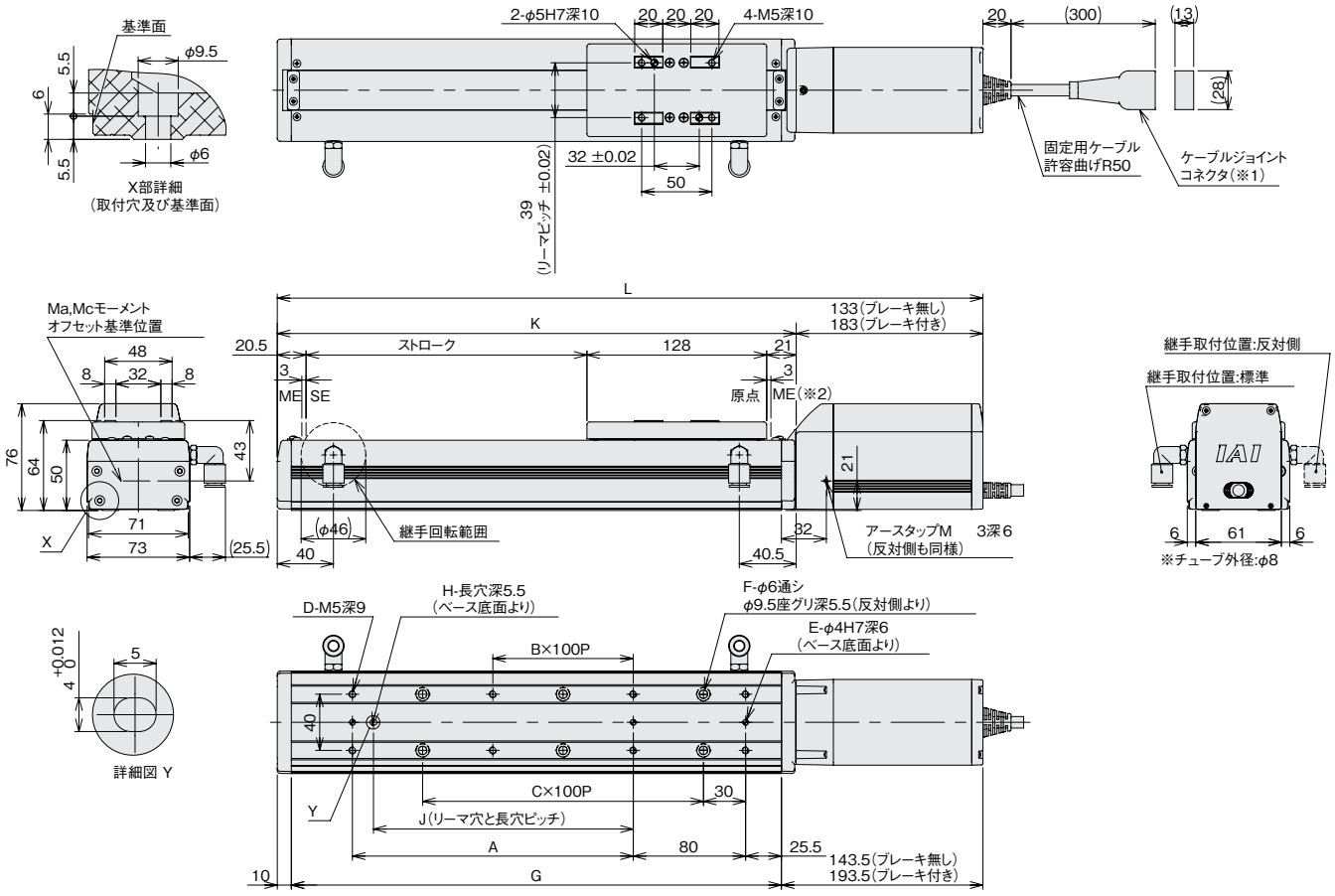
寸法図

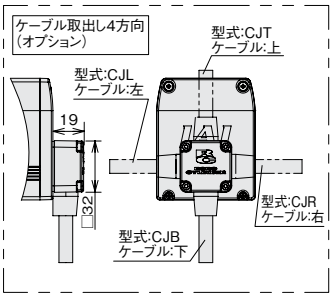
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末P.15

2次元CAD 3次元CAD

※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
※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ください。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





■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	102.5	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
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E		2	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
G		199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H		0	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
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
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

RCP4CR シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	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
ポジショナタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-①-2-0	高出力ドライバ搭載 PIO制御対応	512点	DC24V	P618参照	–	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL□-2-0	高出力ドライバ搭載 パルス列入力対応	–			–	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PⓋ-Ⅲ-0-0	高出力ドライバ搭載 フィールドネットワーク対応	768点			–	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御による ポジショナタイプ	3点		P572参照	–	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-Ⅱ-~-Ⅲ-0-0	最大8軸接続可能な フィールドネットワーク対応ポジショナタイプ	256点				

※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※Ⅱは軸数(1~8)が入ります。 ※Ⅲはフィールドネットワーク記号が入ります。
※Ⅴはエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソ仕様はSAとなります。 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。