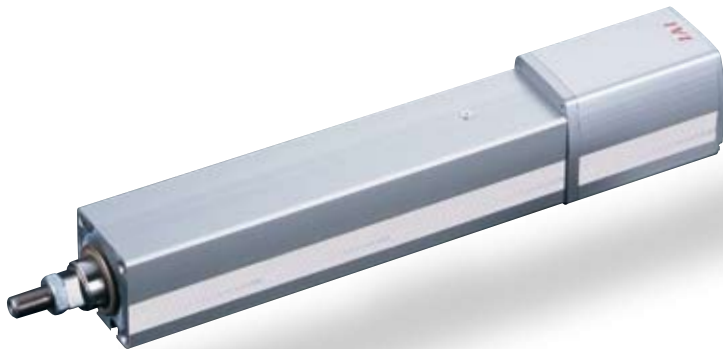


RCP2-RA6C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA6C	-	I	-	56P	-		-		-		-			
	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
			I:インクリメンタル 仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		56P:パルスモータ 56□サイズ		16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		P1:PCON RPCON PSEL P3:PMEC PSEP		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル		B:プレーキ FL:フランジ FT:フート金具 NM:原点逆仕様		

※型式項目の内容は前付 35 ページをご参照ください。



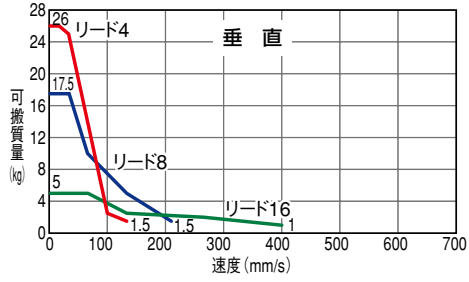
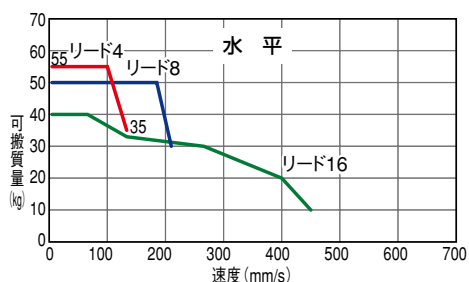
技術資料 巻末 P.5

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジ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。
- 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。
- 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

■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

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~ 40	~ 5	240	50 ~ 300 (50mm 毎)	16	450 < 400 >
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	~ 50	~ 17.5	470	50 ~ 300 (50mm 毎)	8	210
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	~ 55	~ 26	800	50 ~ 300 (50mm 毎)	4	130

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 (注 2) 押付力のグラフは巻末 69 ページをご参照下さい。 ※ < > 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)	標準価格
50	¥ 35,000
100	¥ 35,000
150	¥ 36,000
200	¥ 36,000
250	¥ 37,000
300	¥ 38,000

③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)	¥ 6,000
	S (3m)	¥ 6,000
	M (5m)	¥ 8,000
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	¥ 11,000
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	¥ 12,600
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	¥ 15,000
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	¥ 7,000
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	¥ 9,500
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	¥ 15,500
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	¥ 20,800
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	¥ 26,500

※保守用のケーブルは巻末 39 ページをご参照下さい。

④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
プレーキ	B	→巻末 P25	¥ 17,000
フランジ	FL	→巻末 P27	¥ 2,500
フート金具	FT	→巻末 P29	¥ 2,500
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	無償

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ 12mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	± 0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ 30mm
ロッド不回転精度	± 1.0 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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

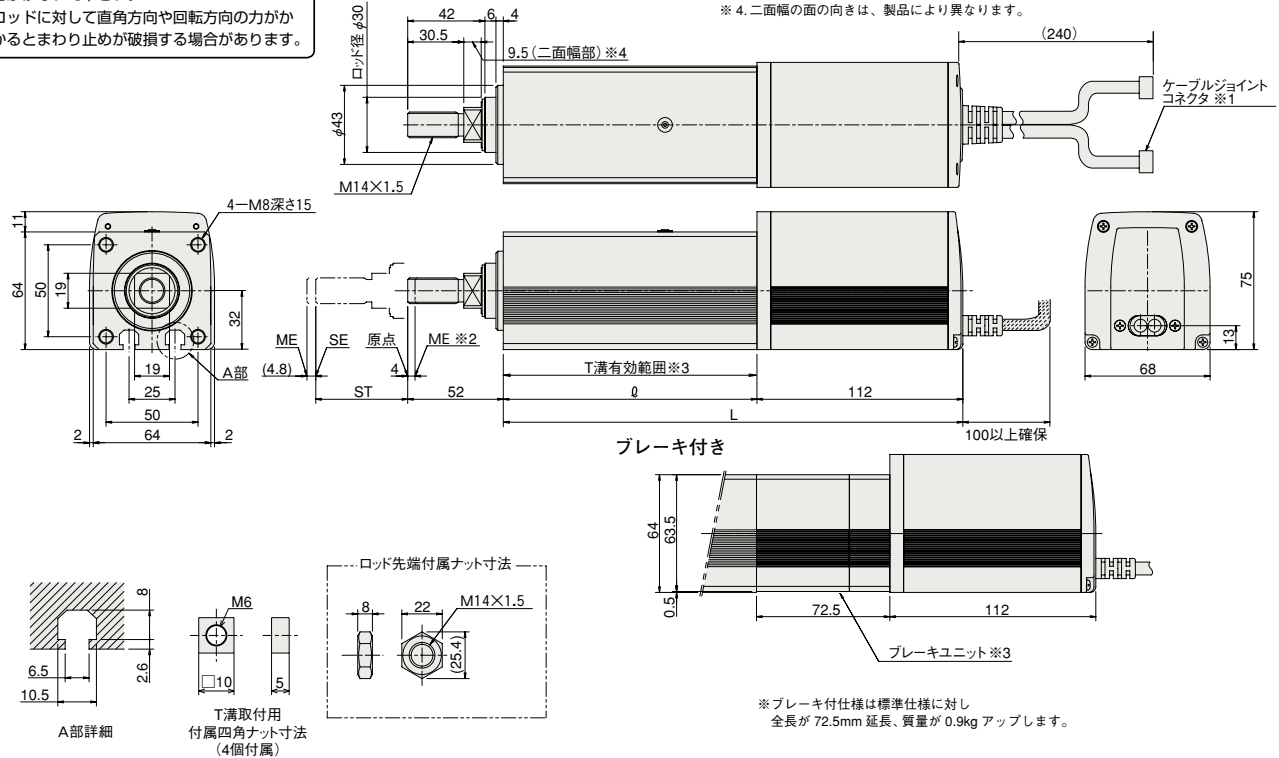


特注対応のご案内 巻末P.9

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

- ※ 1. モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末 39 ページをご参照ください。
- ※ 2. 原点復帰時はロッドが M.E. まで移動しますので周辺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。
- ※ 3. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意下さい。
- ※ 4. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が72.5mm延長、質量が0.9kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6

②適応コントローラ

RCP2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
電磁弁タイプ		PMEC-C-56PI-NP-2-①	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P481 参照	AC100V ¥18,500	→ P477
		PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシングルソレノイド、ダブルソレノイド両方の方式に対応簡易アブソリュートタイプは原点復帰が不要になります				インクリメンタルタイプ ¥9,000 簡易アブソリュートタイプ ¥18,000	
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0					インクリメンタルタイプ ¥12,000 簡易アブソリュートタイプ ¥21,000	
ポジションナータイプ		PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	最大2A	¥12,000	→ P525
安全カテゴリ対応ポジションナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0					¥12,000	
バルス列入カタイプ(送動ライドライバ仕様)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ライドライバ対応バルス列入カタイプ	(-)			¥9,500	→ P525
バルス列入カタイプ(オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応バルス列入カタイプ				¥9,500	
シリアル通信タイプ		PCON-SE-56PI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点			¥9,000	
フィールドネットワークタイプ		RPCON-56P	フィールドネットワーク専用タイプ	768点			¥12,000	→ P503
プログラム制御タイプ		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点			¥44,000	→ P557

※PSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)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
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- バルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ