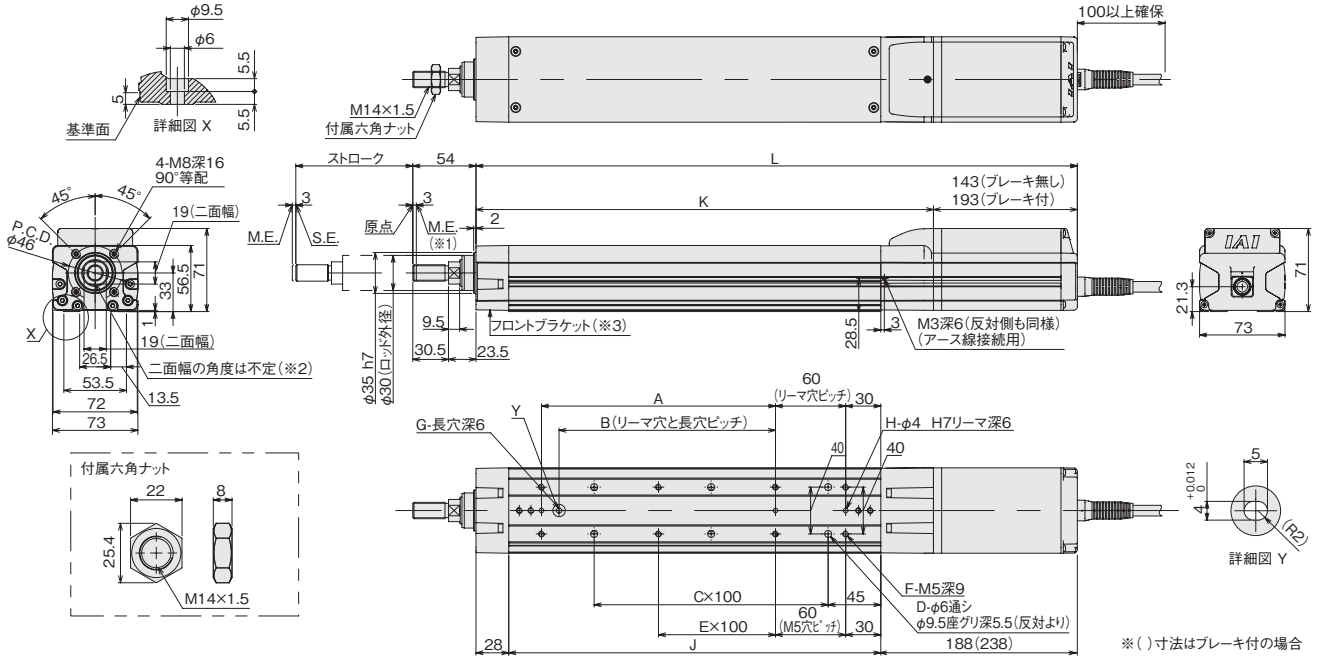


寸法図

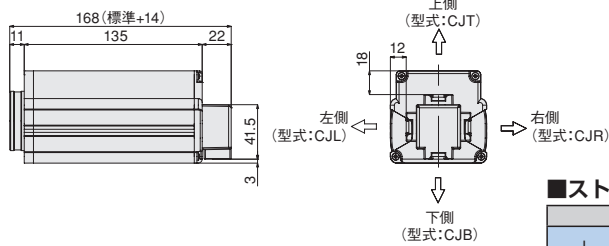
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD

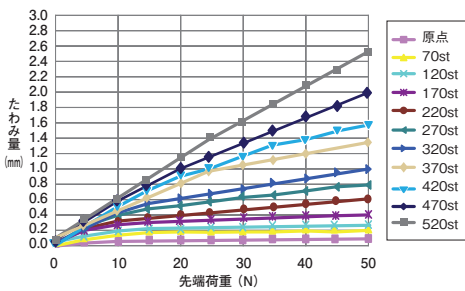
- ※1 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 - ※2 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※3 フロントブラケットを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。(詳細は41ページ「ロッドタイプ取付時の注意点」をご参照下さい)
- ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ケーブル取出し方向(オプション)



■RCP5-RA7C ロッドたわみ量 (参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	ブレーキ無し	384	434	484	534	584	634	684	734	784
	ブレーキ有り	434	484	534	584	634	684	734	784	834
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
E	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
H	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
J	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618
K	241	291	341	391	441	491	541	591	641	691
ロッド先端静的許容荷重 (N)	119.2	97.7	82.8	71.6	63.0	56.2	50.6	46.0	42.2	38.8
ロッド先端動的許容荷重 (N)	44.3	35.7	29.6	25.2	21.7	19.0	16.8	15.0	13.6	12.2
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	33.9	29.7	25.7	22.4	19.7	17.4	15.5	14.0	12.8	11.5
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	12.1	10.0	8.5	7.4	6.5	5.9	5.3	4.9	4.5	4.1
質量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.6	5.9
	ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1
	ブレーキ有り	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.1

■適応コントローラ

RCP5 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	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAH-①-2-0	1	512点	DC24V	¥12,000	→ P49
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAH-PL□-2-0				¥13,000	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAH-⑩-0-0				¥26,000	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-⑩-⑩-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3点	DC24V	ロボシリンダ 総合カタログ参照	→ P57
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-⑩-⑩-⑩-0-0					
プログラム制御 多軸タイプ PIO仕様		MSEL-PC-1-56PWAH-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	¥75,000 ~	→ P67
プログラム制御 多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEL-PC-1-56PWAH-⑩-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテコリ対応仕様		MSEL-PG-1-56PWAH-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテコリ対応ネットワーク仕様		MSEL-PG-1-56PWAH-⑩-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※⑩軸数
 ※⑩フィールドネットワーク記号 ※⑩CもしくはLC ※□はN (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号
 ※MSEP-C/LC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