

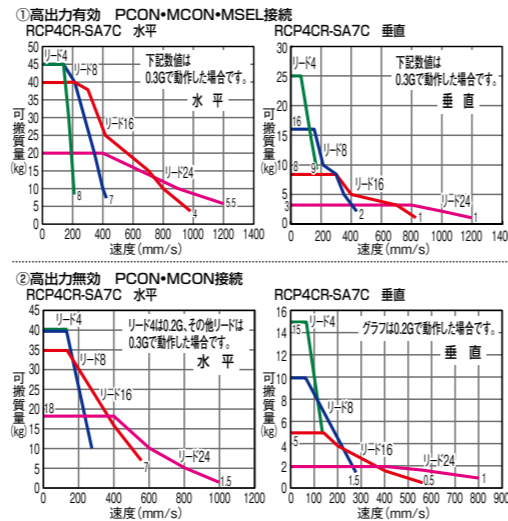
RCP4CR-SA7C

クリーン
モーター
ストレート
本体幅
70mm
24V
パルス
モーター

型式項目		RCP4CR - SA7C - I - 56P											
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				
II	インクリメンタル	56P	パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	P3 PCON MCON MSEL P5 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					



■速度と可搬質量の相関図



- POINT**
選定上の注意
- 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。詳細は総合カタログ 2017・1-449ページをご参照ください。
 - 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ください。詳細は「アクチュエータスペック」をご参照ください。
 - 押付け動作については総合カタログ 2017・1-387ページをご参照ください。
 - 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。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 230mm 以下です。
 - 許容モーメント方向、張出し負荷長は 1-130ページの図をご確認ください。
 - RCON 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 7-41ページをご参照ください。

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 水平 (kg) 垂直 (kg)	ストローク (mm)
RCP4CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	高出力有効 高出力無効	20 3 18 2(注1)	50~800 (50mm毎)
RCP4CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	高出力有効 高出力無効	40 8 35 5(注1)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	高出力有効 高出力無効	45 16 40 10(注1)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	高出力有効 高出力無効	45 25 40(注1) 15(注1)	

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1) 0.2Gの場合の値です。

■ストロークと最高速度

リード (mm)	ストローク (mm)	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (Nl/min)
24	高出力有効	1200		1155		1010		890		90
	高出力無効	1000<800>		890<800>		790		790		
16	高出力有効	980<840>		865<840>		750		655		70
	高出力無効	560		515		515		515		
8	高出力有効	490		430		375		290		40
	高出力無効	280		255		255		255		
4	高出力有効	245<210>		215<210>		185		145		30
	高出力無効	140		140		140		140		

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

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)	-	-
	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)	-	-

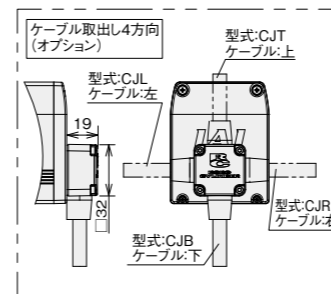
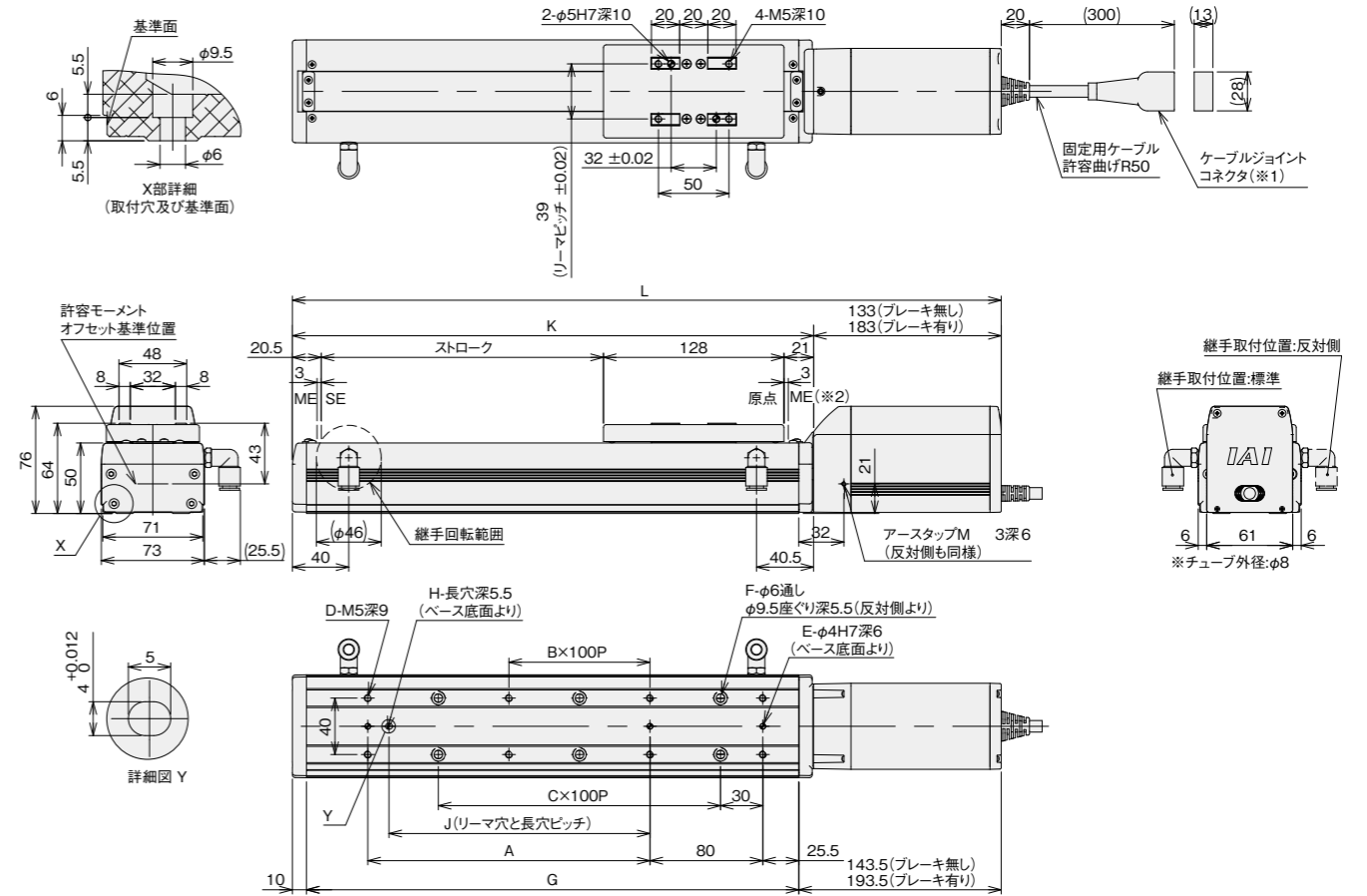
アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±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
静的許容モーメント	Ma方向50.4N・m Mb方向71.9N・m Mc方向138N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma方向20.7N・m Mb方向29.6N・m Mc方向56.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(注2) 【 】内はリード20の場合です。
(注3) 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 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1-253ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合は、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。



■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	352.5	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
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)	3.4	3.6	3.8	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
	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

本ページのアクチュエーター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	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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM							
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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	DC24V	※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。