※型式項目の内容は前付35ページをご参照ください。

■型式項目

防滴 対応

2W-RA6C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ カップリング仕様

RCP2W - RA6C -シリーズ ― タイプ

I **56P** ─ エンコーダ種類 ─ モータ種類 ─

56 □サイズ

l:インクリメンタル 56P:パルスモータ 16:16mm

ストローク 50:50mm 8: 8mm 4: 4mm 300:300mm

(50mm ピッチ毎設定)

適応コントローラ P1:PCON **RPCON** PSEL P3:PMEC

N:無し P:1m S:3m M:5m

ケーブル長

一 オプション B : ブレーキ付き FL : フランジ付き FT : フート金具付き NM : 原点逆仕様

X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル PSEP



※簡易アブソで使用 される場合も型式は

「」」になります。

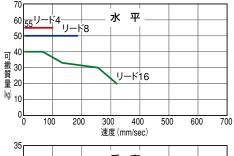
技術資料

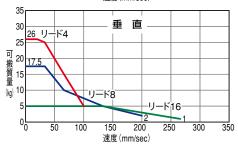
[各 卷末 P.5

- (1) 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下さい。
- (2) 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。 右上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下さい。
- (3) 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。
- (4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので水のかからないところに設置し て下さい。

■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

■リードと可搬質量

, 選定上の

(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	最大可搬貨	锺(注1)	最大押付力	ストローク
空 式	(mm)	水平(kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP2W-RA6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~40	~ 5	240	
RCP2W-RA6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	50	~ 17.5	470	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	55	~ 26	800	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~300 (50mm 毎)
16	320 (265)
8	200
4	100

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 オブション (注2) 押付力のグラフは巻末69ページをご参照下さい。 ※水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

※ 〈 〉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	
100	1
150	-
200	
250	-
300	ı

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
	P (1m)	_
標準タイプ	S (3m)	_
	M (5m)	_
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
	X11 (11m)~ X15 (15m)	-
	X16 (16m)~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
ロボットケーブル	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m)~ R15 (15m)	_
	R16 (16m)~ R20 (20m)	

※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
	カフノコノ記与		标华叫竹
ブレーキ付き	В	→巻末 P25	_
フランジ付き	FL	→巻末 P27	_
フート金具付き	FT	→巻末 P29	_
原点逆仕様	NM	→巻末 P33	_

アクチュエータ什様

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	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

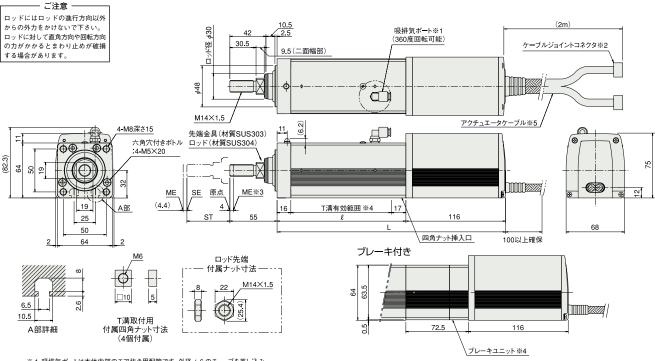
CAD図面がホームベージより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内









※ 1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径 φ 6 のチューブを差し込み、 水のかからない所まで延長してご使用下さい。

※ 2. 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 39 ページをご参 照ください。

ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので水のかからないところ に設置して下さい。

※3. 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

②適応コントローラ

- ()付寸法は参考寸法です。
- ※ 4. 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。
- ※ 5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケー ブルベア等可動部で使用しないで下さい。

RCP2W 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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
l	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516
質量 (kg)	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0

※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。

THE LAW 77 AV7777 AT 216 I BUV AV1 II 7 CHAIR A HIBLE TO CHAIR A MARKETUR CLASSIVE CV.								
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		AC100V AC200V	P481 参照	_	→ P477
电磁开グイン	1	PSEP-C-56PI-NP-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラシングルソレノイド、ダブル	3点			_	→ P487
防滴電磁弁タイプ		PSEP-CW-56PI-NP-2-0	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	プは			_	→ F40/
ポジショナー タイプ	É	PCON-C-56PI-NP-2-0	最大512点の	512点			_	
安全カテゴリ対応 ポジショナータイプ		PCON-CG-56PI-NP-2-0	位置決めが可能) JIZ無			_	
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)	ũ	PCON-PL-56PI-NP-2-0	差動ラインドライバ対応 パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	最大 2A	_	→ P525
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)	B. 100 P.	PCON-P0-56PI-NP-2-0	オープンコレクタ対応 パルス列入力タイプ	(-)			_	
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			_	
フィールド ネットワークタイプ	ARDEN	RPCON-56P	フィールドネットワーク 専用タイプ	768点			_	→ 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				_	→ P557
			•		*PSE	- L 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。