

# RCP4-ST

挡块电缸

■型号项目	RCP4	—	□	—	I	—	42P	—	N	—	30	—	P3	—	□	—	□
系列	类型	编码器种类	马达种类	Z轴导程	Z轴行程	适用控制器	电缆长	选项									
ST68E:本体宽60mm 80kg型	I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“J”。	42P:脉冲马达 42□尺寸	N:无	30:30mm	P3:MCON PCON MSEL	N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	请参考下述选项										
ST615E:本体宽60mm 150kg型	※不附带控制器。 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。																

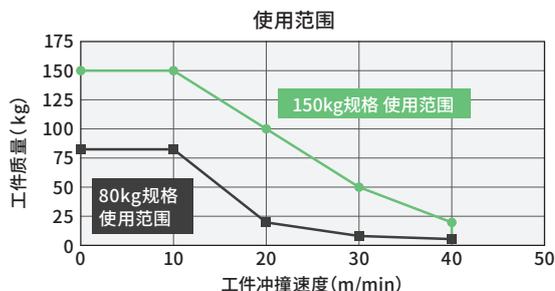


※仅限拉杆向上设置。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

### ■工件质量、工件冲撞速度关系图



### 驱动轴性能

型号	最大工件质量 (kg)	行程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大工件冲撞速度 (m/min)
RCP4-ST68E-I-42P-N-30-P3-①-②	80	30	65	0.2	40
RCP4-ST615E-I-42P-N-30-P3-①-②	150				

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

### ② 选项

名称	选项记号	参考页
电缆出线方向变更(正面)	CJT	→4-127
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→4-127
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→4-127
电缆出线方向变更(背面)	CJB	→4-127
保护罩规格	CO	→4-128
反原点规格	NM	→4-129

### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
	X06(6m)~X10(10m)
指定长度	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
	R01(1m)~R03(3m)
	R04(4m)~R05(5m)
柔性电缆	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)

### 驱动轴规格

项目	内容
质量	3.4kg
重复定位精度	0.5mm
最大工件冲撞速度	40m/min(660mm/sec)
寿命(参考)※	(冲撞次数)本体部:500万次 减震器:100万次(维护部品)
使用温度范围	0°C~40°C
使用湿度范围	Max85%(不可结露)

※寿命根据使用条件、环境及维护情况(注油、清扫)不同会出现较大变动。  
此外,吸收器为维护部品需定期更换。

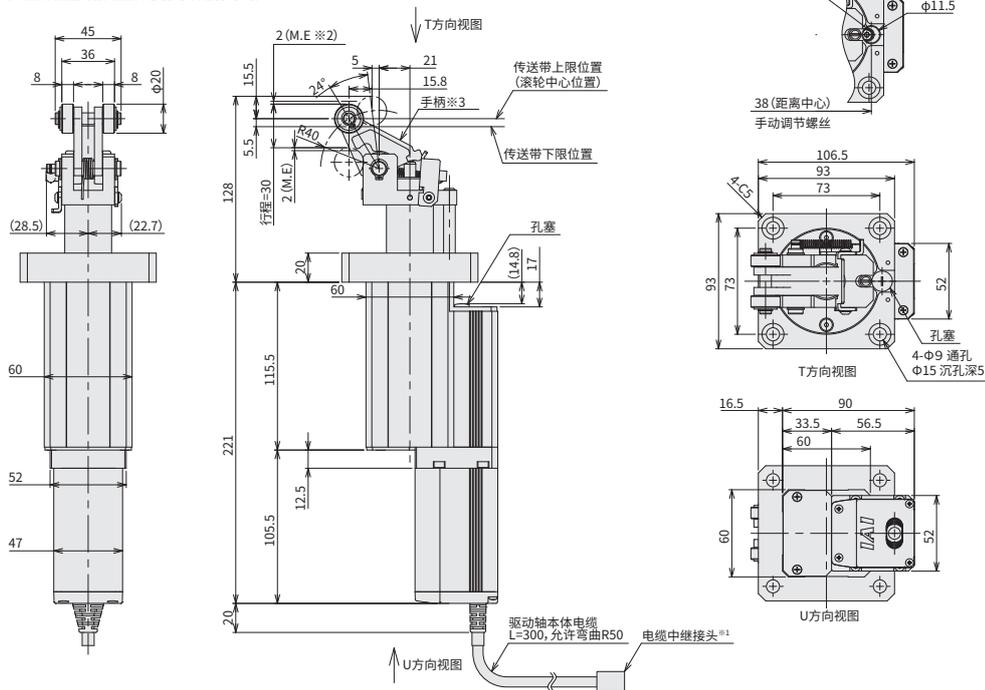
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

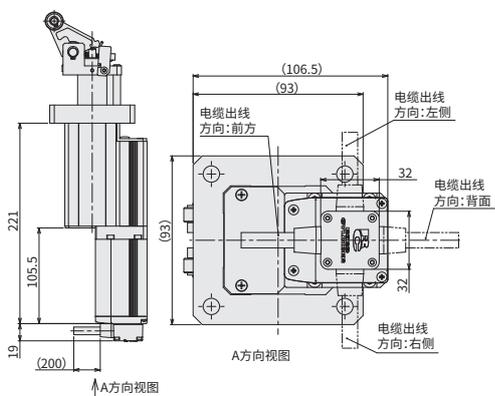
www.iai-robot.co.jp



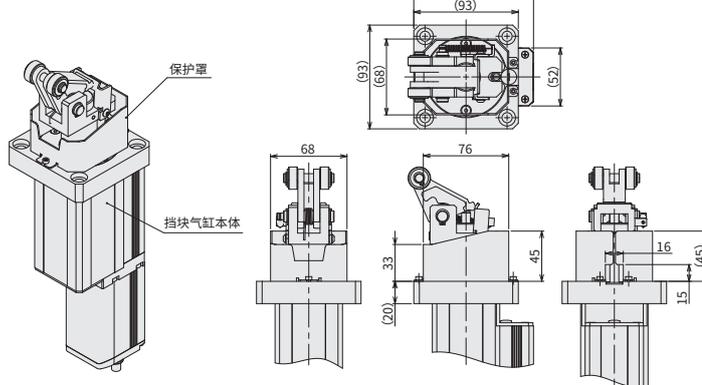
- ※1 连接马达·编码器电缆。
- ※2 通常拉杆上升方向为原点。原点方向相反时，拉杆下降侧为原点。
- ※3 用于确认拉杆位置的接近型传感器可以进行订制。



■ 电缆出线方向选项



■ 保护罩规格



适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—		512	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—		64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●		256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络	30000	→6-193

伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

ZR

# RCP4-ST4525E

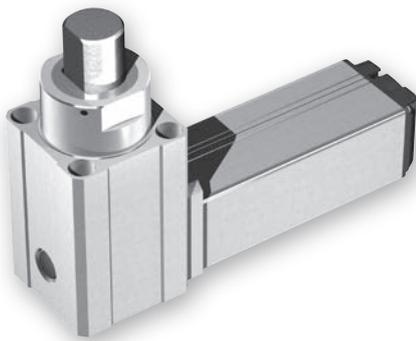
挡块电缸

■型号项目	<b>RCP4</b>	—	<b>ST4525E</b>	—	<b>I</b>	—	<b>28P</b>	—	<b>N</b>	—	<b>20</b>	—	<b>P3</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	Z轴导程	—	Z轴行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项
			ST4525E:本体宽45mm 25kg型		I:增量型 ※使用简易绝对型 时型号也为“J”。		28P:脉冲马达 28□尺寸		N:无		20:20mm		P3:MCON PCON MSEL		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		请参考下述选项

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

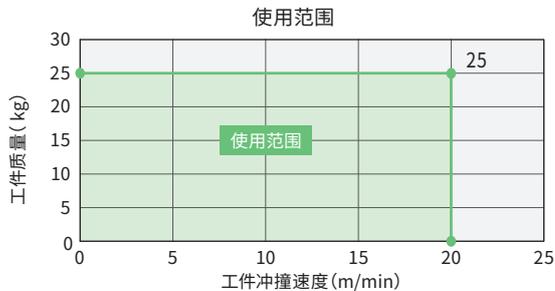


※仅限拉杆向上设置。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323  
特规对应▶1-357

### ■工件质量、工件冲撞速度关系图



### 驱动轴性能

型号	最大工件质量 (kg)	行程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大工件冲撞速度 (m/min)
RCP4-ST4525E-I-28P-N-20-P3-①-②	25	20	75	0.2	20

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

#### ② 选项

名称	选项记号	参考页
本体正面(马达相反侧)组装孔 螺纹孔规格(标准为沉孔(φ9))	AHT	→4-127
轴末端D形切面规格(正面)※2	DCT	→4-128
轴末端D形切面规格(左面)※2	DCL	→4-128
轴末端D形切面规格(右面)※2	DCR	→4-128
轴末端D形切面规格(背面)※2	DCB	→4-128
反原点规格	NM	→4-129

※D形切面朝向必须指定任一方向。(参考右页)

#### ① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
柔性电缆	R01(1m)~R03(3m)
	R04(4m)~R05(5m)
	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)

### 驱动轴规格

项目	内容
质量	0.7kg
重复定位精度	0.5mm
最大工件冲撞速度	20m/min(333mm/sec)
寿命(参考)※	(冲撞次数)本体部:500万次
使用温度范围	0°C~40°C
使用湿度范围	Max85%(不可结露)

※寿命根据使用条件、环境及维护情况(注油、清扫)不同会出现较大变动。

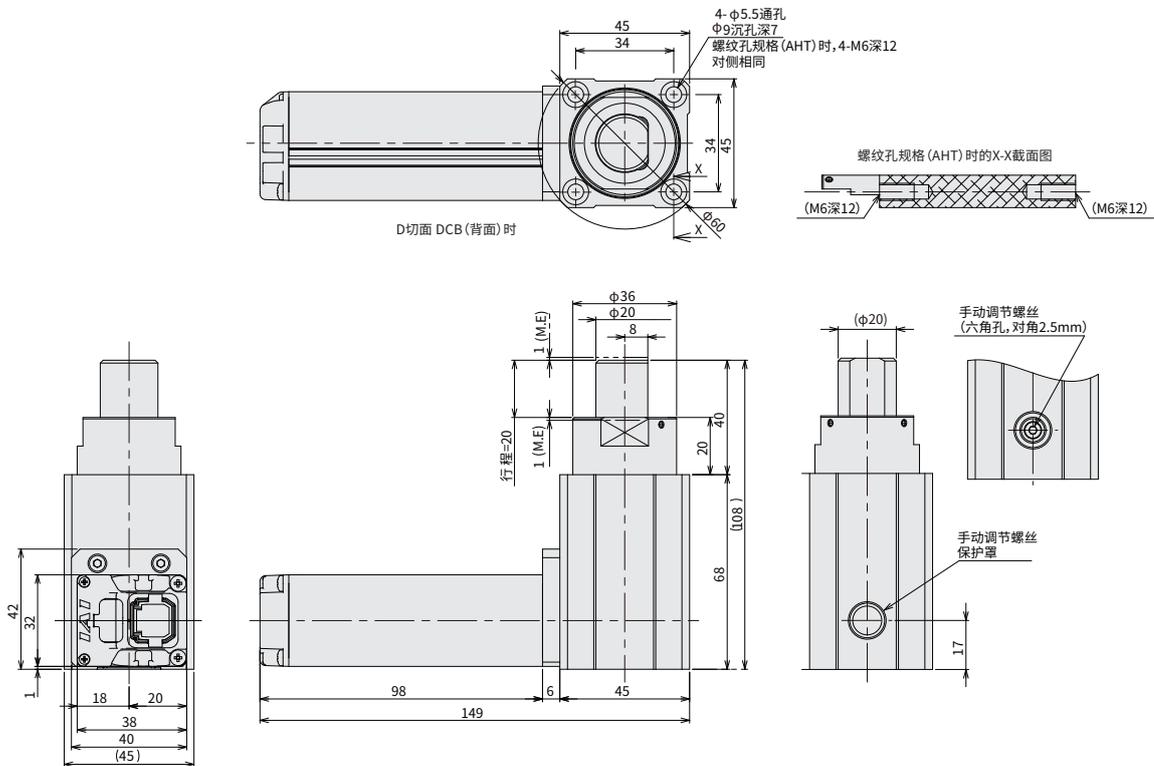
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※通常拉杆上升方向为原点。  
原点相反时,拉杆下降侧为原点。  
M.E:机械末端



维护保养用电缆型号

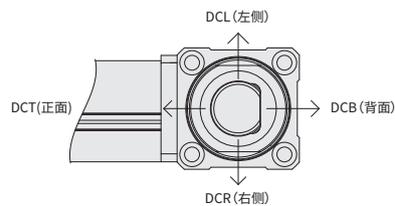
标准: CB-CAN-MPA □□□

柔性电缆: CB-CAN-MPA □□□-RB

※ □□□内记入电缆长度,最长20m 例) 050=5m

■轴末端D形切面规格选项

※下图为DCB (背面) 时的情况。



适用控制器

RCP4系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—		MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	64
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			—	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 • PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	→6-193

伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

ZR