

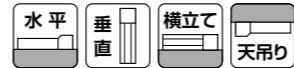
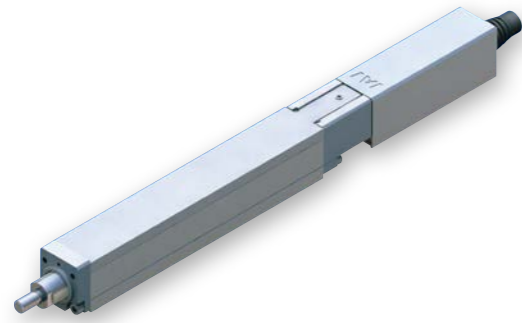
RCP3-RA2AC

細小型
モーター
ストレート
本体幅
20mm
24V
パルス
モーター
すべり
ねじ
ボール
ねじ

■型式項目

RCP3 - RA2AC - I

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20標準タイプ 20SP パルスモーター 20高推力タイプ	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 25 25mm 100 100mm (25mm毎)	適応コントローラ P1 PSEL P3 PCON MCON MSEL P5 RCON	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	--	--	--	---	---	---------------------------



- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付け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、回り止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 最大押付け力は5mm/sで動作した場合です。押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-427ページをご確認ください。
 - 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご参照ください。
 - パルスモーター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。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格		
	送りねじ		
	ボールねじ 高推力タイプ	標準タイプ	すべりねじ
25	-	-	-
50	-	-	-
75	-	-	-
100	-	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	2-1073	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-

メインスペック

項目	内容		
	標準タイプ	高推力タイプ	
モータータイプ	標準タイプ	高推力タイプ	
ボールねじ	水平	リード	4 2 1 4 2 1
		可搬質量	最大可搬質量(kg) 0.5 1 2 1 2 4
		最高速度(mm/s)	200 100 50 200 100 50
		速度/加減速度	最低速度(mm/s) 5 3 2 5 3 2
		定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.3 0.3 0.3 0.3
		最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.3 0.3 0.3 0.3
	垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 0.20 0.37 0.75 0.32 0.62 1.25
		最高速度(mm/s)	200 100 50 200 100 50
		速度/加減速度	最低速度(mm/s) 5 3 2 5 3 2
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2
		最高加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2
		押付け(ボールねじ)	押付け時最大推力(N) 12.6 25.2 50.4 23.1 46.2 92.4
すべりねじ	水平	リード	4 2 1 - - -
		可搬質量	最大可搬質量(kg) 0.25 0.5 1 - - -
		最高速度(mm/s)	200 100 50 - - -
		速度/加減速度	最低速度(mm/s) 5 3 2 - - -
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 - - -
		最高加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 - - -
	垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 0.12 0.25 0.5 - - -
		最高速度(mm/s)	200 100 50 - - -
		速度/加減速度	最低速度(mm/s) 5 3 2 - - -
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 - - -
		最高加減速度(G)	0.2 0.2 0.2 - - -
		押付け(すべりねじ)	押付け時最大推力(N) 6.6 13.2 26.4 - - -
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	0.20 0.37 0.75 0.32 0.62 1.25	
	最小ストローク(mm)	25 25 25 25 25 25	
	最大ストローク(mm)	100 100 100 100 100 100	
	ストロークピッチ(mm)	25 25 25 25 25 25	

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P1	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)	-	-	-

(注) P1、P3はロボットケーブルです。

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

ボールねじ高推力タイプ(リード4)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
200	1	0.32

ボールねじ標準タイプ(リード4)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
200	0.5	0.2

すべりねじタイプ(リード4)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.2	0.2
200	0.25	0.12

ボールねじ高推力タイプ(リード2)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
100	2	0.62

ボールねじ標準タイプ(リード2)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.37

すべりねじタイプ(リード2)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.2	0.2
100	0.5	0.25

ボールねじ高推力タイプ(リード1)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
50	4	1.25

ボールねじ標準タイプ(リード1)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.3	0.2
50	2	0.75

すべりねじタイプ(リード1)

姿勢	水平	垂直
	加速度(G)	
速度(mm/s)	0.2	0.2
50	1	0.5

ストロークと最高速度

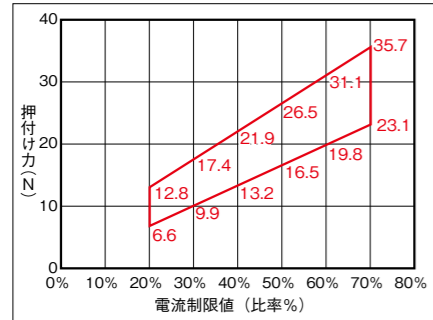
ストローク	最高速度	
	25(mm)	50~100(mm)
ボールねじ	4	180
	2	100
	1	50
すべりねじ	4	180
	2	100
	1	50

(単位はmm/s)

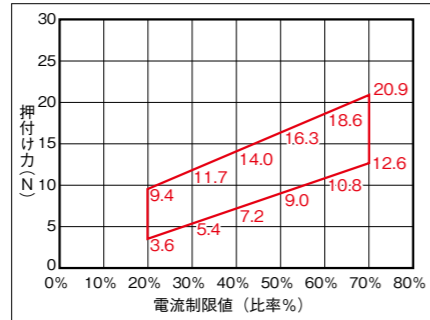
■ 押付け力と電流制限値の相関図

押付け動作を行う場合は下グラフの赤線範囲内に希望する押付け力がある機種を選定ください。グラフはすべりねじの経年変化による効率低下を考慮して幅をもたせています。押付け動作時の移動速度は5mm/sに固定となります。

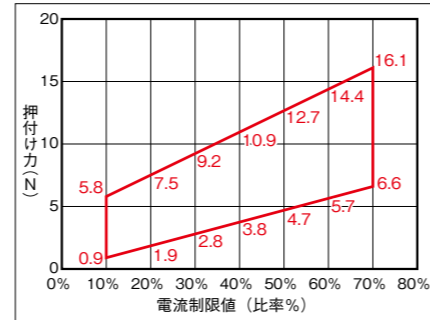
■ ボールねじ高推力タイプ<リード4>



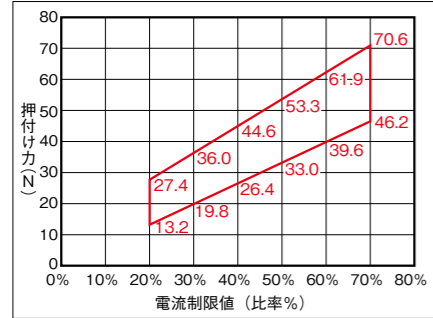
■ ボールねじ標準タイプ<リード4>



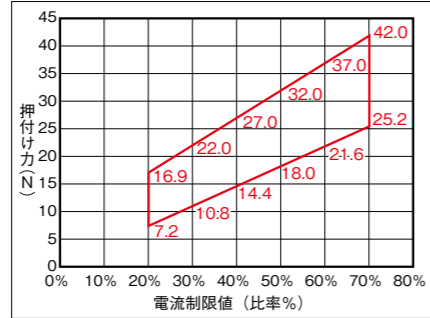
■ すべりねじタイプ<リード4>



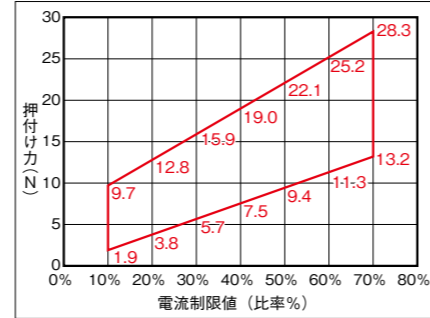
■ ボールねじ高推力タイプ<リード2>



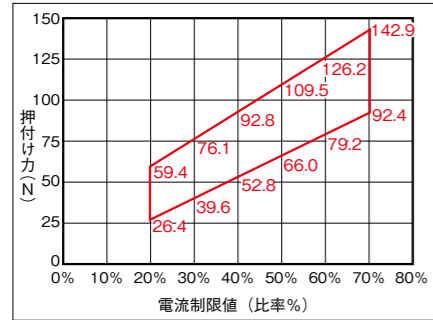
■ ボールねじ標準タイプ<リード2>



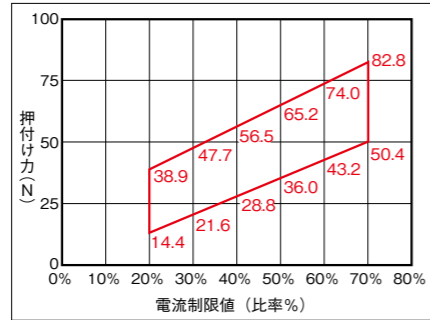
■ すべりねじタイプ<リード2>



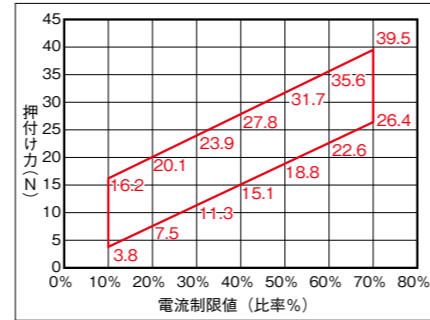
■ ボールねじ高推力タイプ<リード1>



■ ボールねじ標準タイプ<リード1>



■ すべりねじタイプ<リード1>

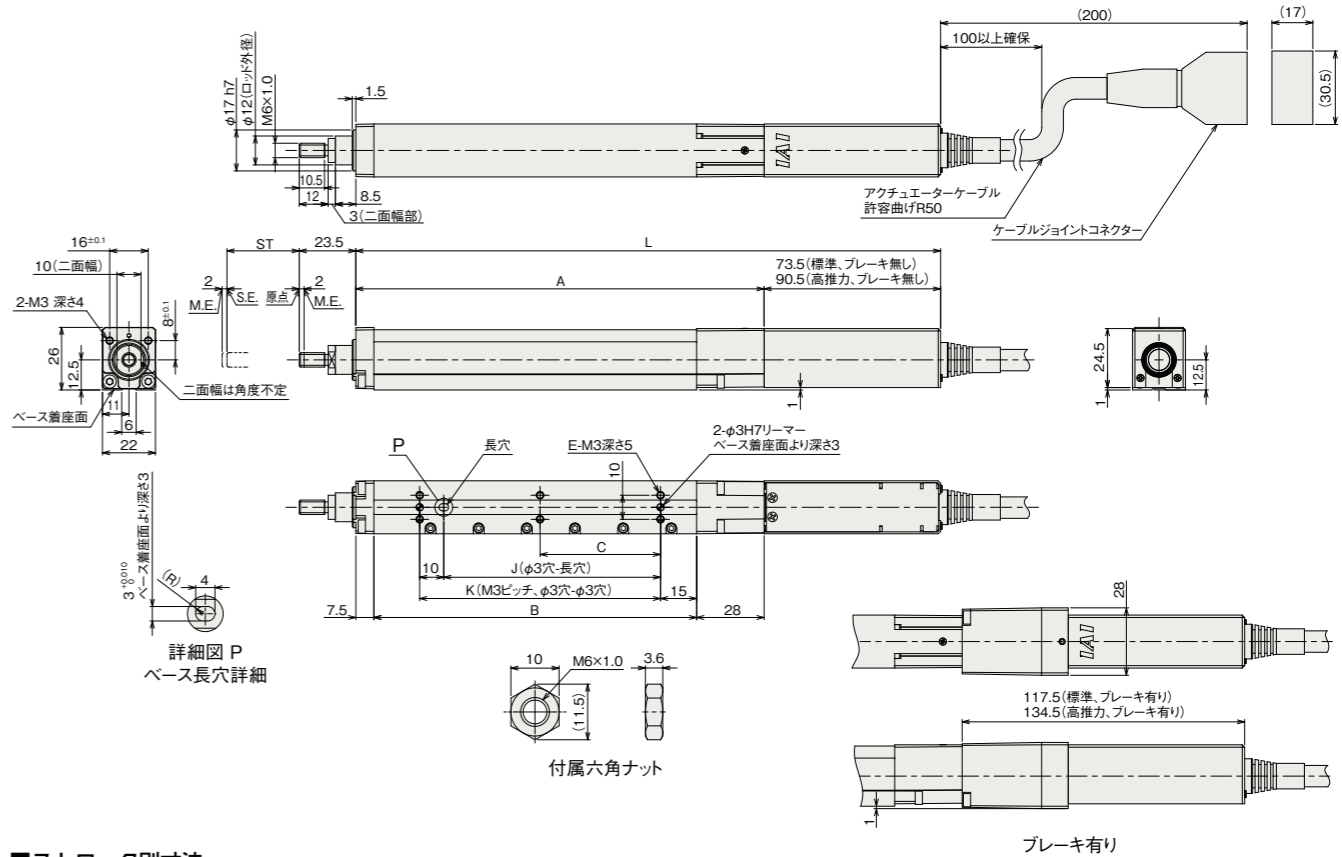


■ 寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は、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ください。
 (注) 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。
 (注) 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ください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとうまわり止めが破損する場合があります。
 (注) ブレーキハウジングの底面は本体取付面より1mmはみ出していますので、取付の際はご注意ください。

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 3次元 CAD

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

L	ストローク		25	50	75	100
	標準	高推力	168	193	218	243
		ブレーキ無し	212	237	262	287
		ブレーキ有り	185	210	235	260
		ブレーキ無し	229	254	279	304
		ブレーキ有り	94.5	119.5	144.5	169.5
	A		59	84	109	134
	B		0	0	0	50
	C		4	4	4	6
	E		15	40	65	90
	J		25	50	75	100
	K					

■ ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		25	50	75	100
	すべりねじ	ボールねじ	0.27	0.29	0.32	0.33
		ブレーキ無し	0.38	0.4	0.43	0.45
		ブレーキ有り	0.28	3	0.32	0.34
		ブレーキ有り	0.38	0.4	0.43	0.45

■ 適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。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	外觀	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													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	6-37		
MCON-LC/LCG		6	DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	6-37		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	6-203		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-59		
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	6-75		
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	RCON リーフレット		
PSEL-CS		2	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	1500	-	6-171		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。