

RCP2-SRGD4R

ダブルガイド付
モーター折返し
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - SRGD4R - I - 35P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 200 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	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。付属のガイド単体で使用可能な可搬質量は1-512ページをご参照ください。
 - 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。
 - 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。
 - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	水平	垂直
50	24	8
100	24	6
150	19	4
200	14	2.5
250	9	1

リード2.5

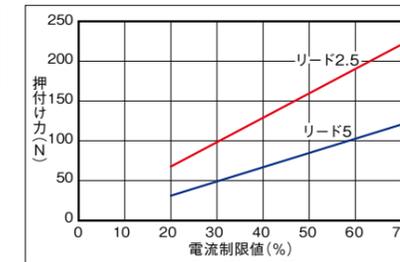
姿勢 速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	水平	垂直
13	35	15
25	35	13.5
50	35	11
75	35	8
100	35	5.5
125	30	3

ストロークと最高速度

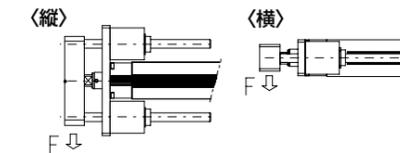
ストローク	最高速度
20~200 (10mm毎)	250
リード	2.5
	125

(単位はmm/s)

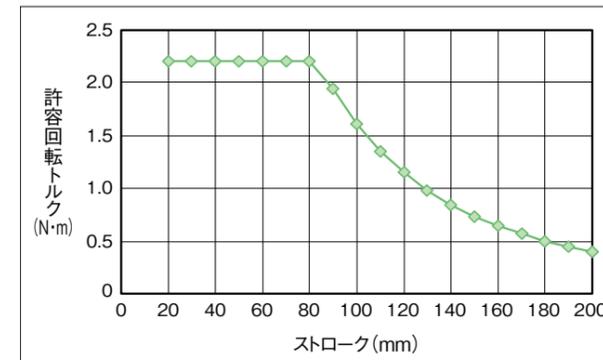
押付け力と電流制限値の相関図



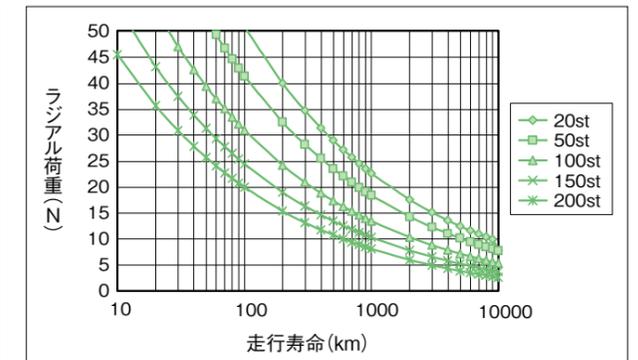
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



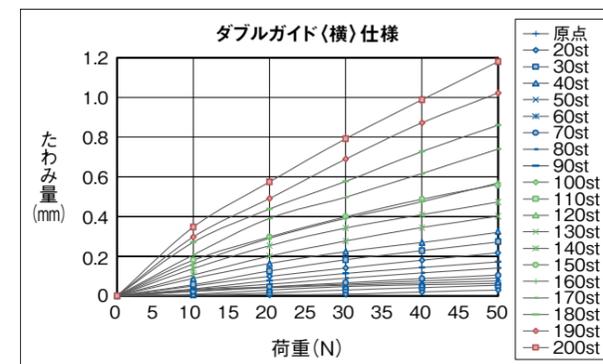
ロッド先端静的許容トルク



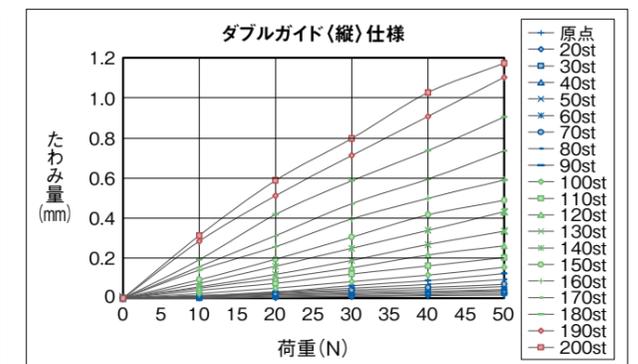
先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



ラジアル荷重と先端たわみ量



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20~50	-
60~100	-
150	-
200	-

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 (注1)	B	2-1073	-
フランジ金具 (後)	FLR	2-1078	-
フット金具 (注2)	FT	2-1078	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	2-1082	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-

(注1) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注2) フット金具は80ストローク以上で使用可能です。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 24 35
	最高速度 (mm/s) 250 125
	速度/加速度 最低速度 (mm/s) 7 4
	定格加減速度 (G) 0.3 0.2
垂直	可搬質量 最高加減速度 (G) 0.3 0.2
	最大可搬質量 (kg) 8 15
	最高速度 (mm/s) 250 125
	速度/加速度 最低速度 (mm/s) 7 4
押付け	定格加減速度 (G) 0.2 0.2
	最高加減速度 (G) 0.2 0.2
	押付け時最大推力 (N) 112 224
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s) 20 20
	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) 8 15
	最小ストローク (mm) 20 20
	最大ストローク (mm) 200 200
	ストロークピッチ (mm) (注3) 10 10

(注3) 100mm以上は50mm毎となります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

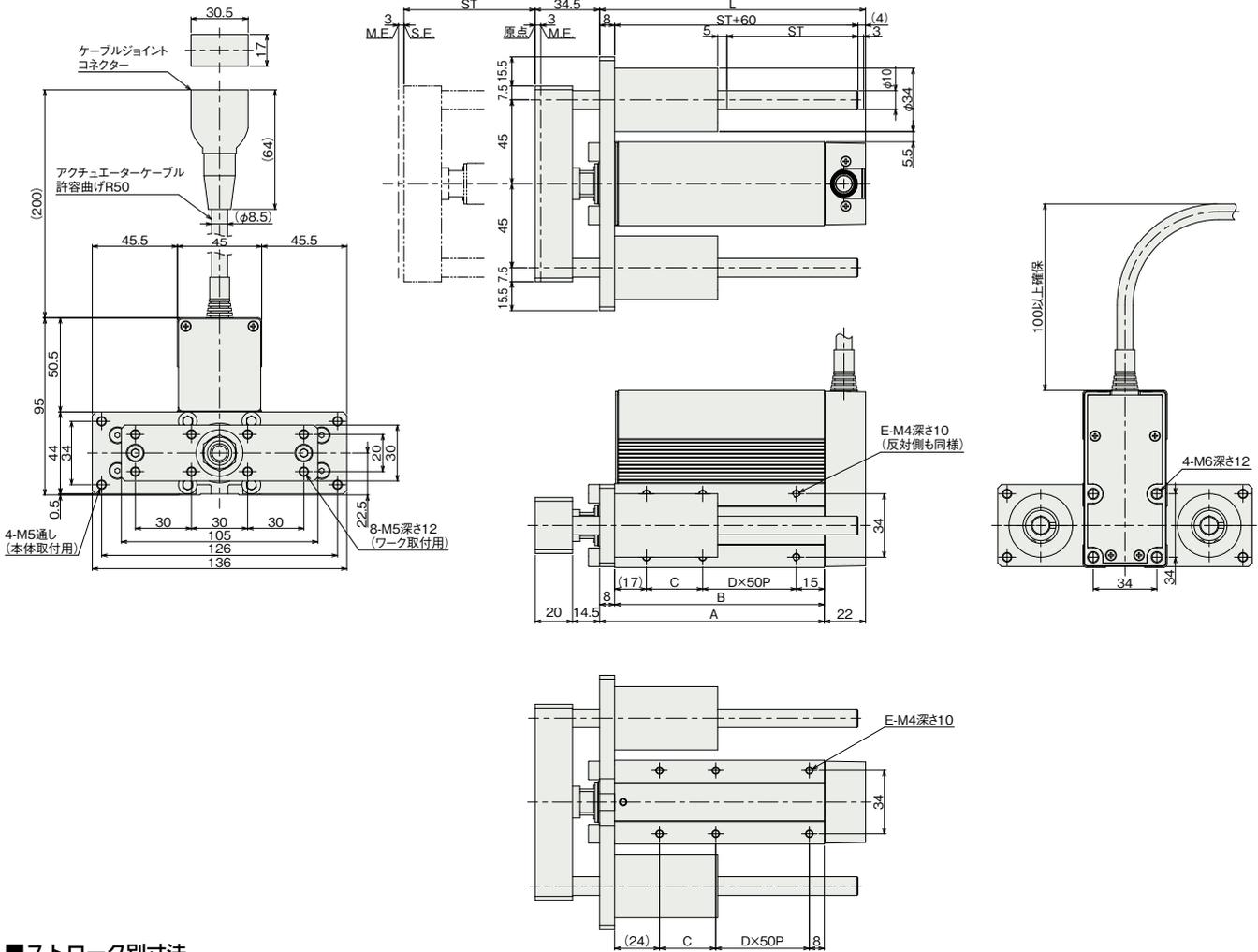
種類	ケーブル記号	P1	P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-	-
	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
ロボットケーブル	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-

(注) P1、P3はロボットケーブルです。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
ロスモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度	±0.05度
ロッド先端静的許容トルク	右図参照
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注) ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は1-291ページをご参照ください。
 (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囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなります。(60mm以下の対応はできません)

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

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	92	102	112	122	132	142	152	162	172	222	272
A	70	80	90	100	110	120	130	140	150	200	250
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.47	1.55	1.62	1.7	1.77	1.84	1.92	1.99	2.07	2.44	2.81
	ブレーキ有り	-	-	-	-	-	2.05	2.12	2.2	2.27	2.64	3.01

■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	外形	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		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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	
				●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	6-75	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	128	-	RCON リーフレット	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	1500	-	6-171	
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。