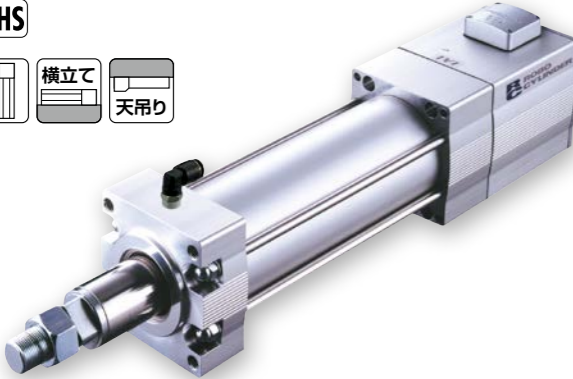
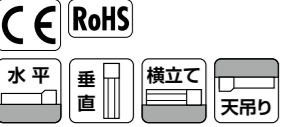


RCP2W-RA10C

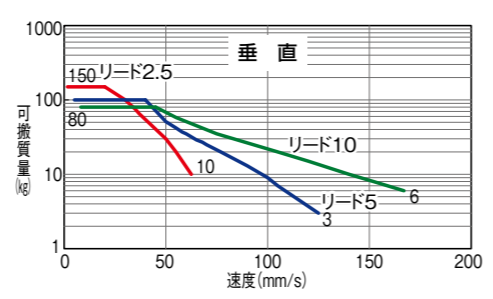
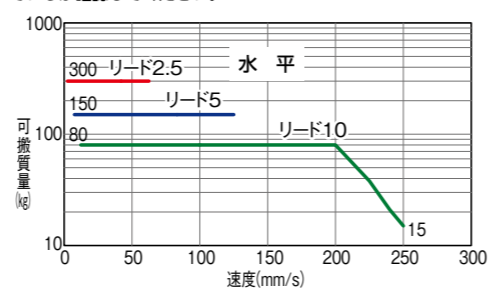
防塵・防滴
モーターストレート
本体幅 100mm
24V パルスモーター

型式項目			RCP2W - RA10C - I - 86P							
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		
		I インクリメンタル	86P パルスモーター	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 150 150mm 300 300mm (50mmピッチ毎設定)	P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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		



- POINT** 選定上の注意
- リード毎に最低速度が設定されています。(リード 10 : 10mm/s、リード 5 : 5mm/s、リード 2.5 : 1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
 - RCP2シリーズは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。「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ください。
 - 可搬質量は、リード 10 : 0.04G、リード 5 : 0.02G、リード 2.5 : 0.01G で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。又、水平可搬質量は外付けガイドを使用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のつかないように設置してください。
 - 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。
 - 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。

速度と可搬質量の相関図



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)	最大可搬質量 (注1)		最大押付け力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	~80	~80	1500	50~300
RCP2W-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	~100	3000	(50mm毎)
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	~150	6000	

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション
(注1) 速度が上がると最大可搬質量は低下しますのでご注意ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

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
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	6-561	-
ブレーキ	B	6-561	-
フランジ	FL	総合カタログ2017・5-270	-
フット金具	FT	総合カタログ2017・5-271	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~300 (50mm毎)	250<167>
10	-	125
5	-	63
2.5	-	-

(単位はmm/s)

(注) <>内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

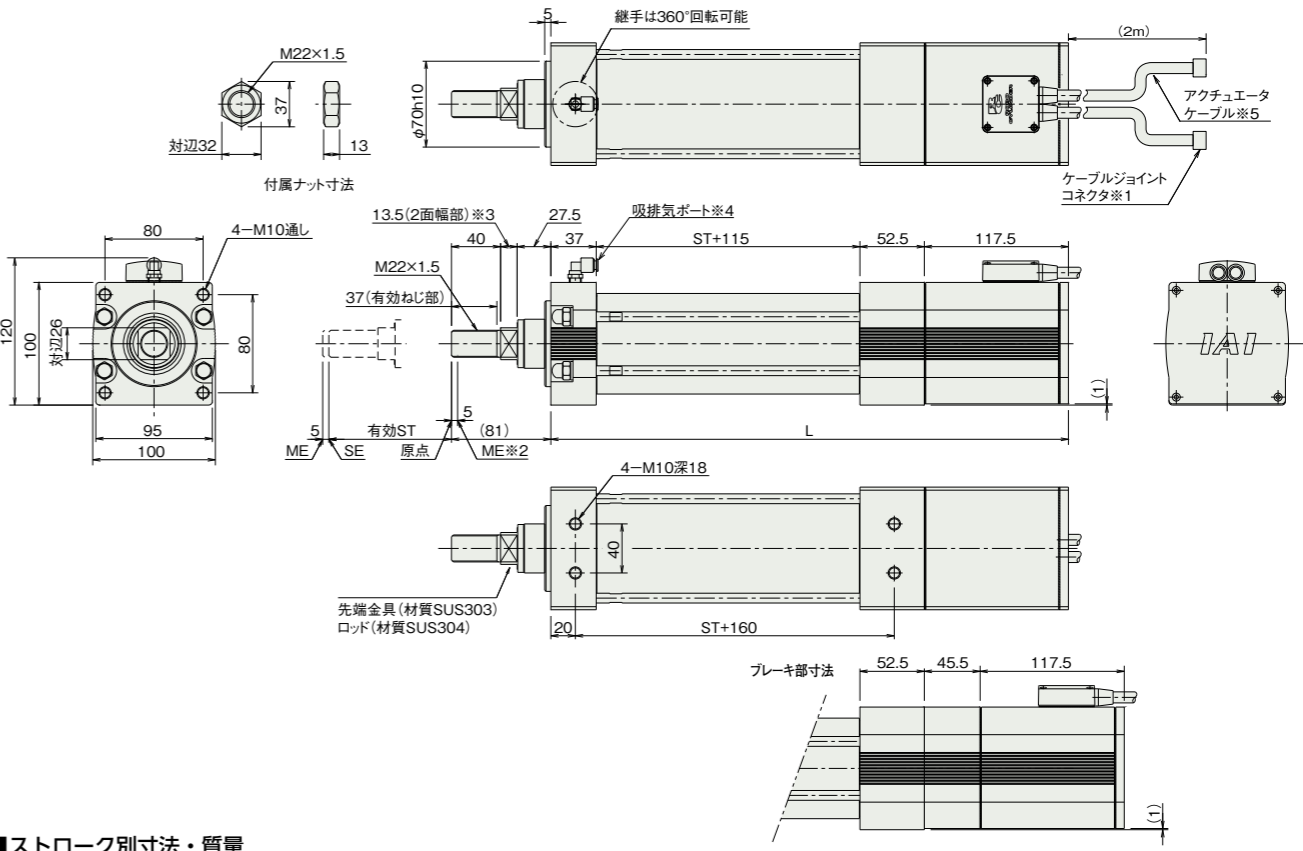
種類	ケーブル記号	P4	P6
		標準タイプ	P(1m) S(3m) M(5m)
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
ロボットケーブル	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。モーターケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は1-253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ないので水のつかないようにところに設置してください。
 - ※2 原点復帰時はロッドが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。() 付寸法は参考寸法です。
 - ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
 - ※4 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6mmのチューブを差し込み、水のつかないようにまで延長してご使用ください。
 - ※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ペア等可動部で使用しないでください。
- (注) RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。
(注) プレーキ有り仕様は標準仕様に対し全長が45.5mm延長、質量が1.5kg アップします。

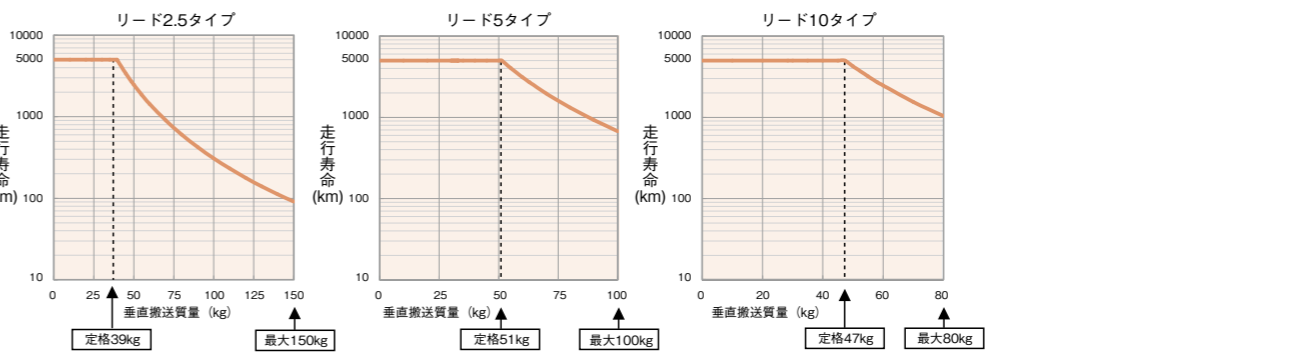


ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量(kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP2W-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。「速度・加速度別可搬質量表」もしくは「押付け力と電流制限値の相関図」でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。



(注) 定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が上グラフのように減少しますのでご注意ください。

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							
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	7-245
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-95
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) 簡易アソシエーションは使用できません。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

