

RCP3-SA2AC

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

■型式項目

RCP3 - SA2AC - I - 20P

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 20P パルスモーター 20□サイズ	リード 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 NM 原点逆仕様
------	-----	--------------------------	------------------------------------	--	--	---	---	-------------------



■メインスペック

項目	内容				
リード	すべりねじリード (mm)	4	2	1	
水平	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)	-	-	-
		最高速度 (mm/s)	-	-	-
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	-	-
		定格加減速度 (G)	-	-	-
		最高加減速度 (G)	-	-	-
押付け	押付け時最大推力 (N)	-	-	-	
	押付け最高速度 (mm/s)	-	-	-	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回 (往復回数)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
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

■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4		リード2		リード1	
姿勢	水平	姿勢	水平	姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
200	0.25	100	0.5	50	1

■ストロークと最高速度

リード	すべりねじ	ストローク	
		25 (mm)	50~100 (mm)
4	180	200	
2	100		
1	50		

(単位はmm/s)

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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
原点逆仕様	NM	2-1087	-

■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)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

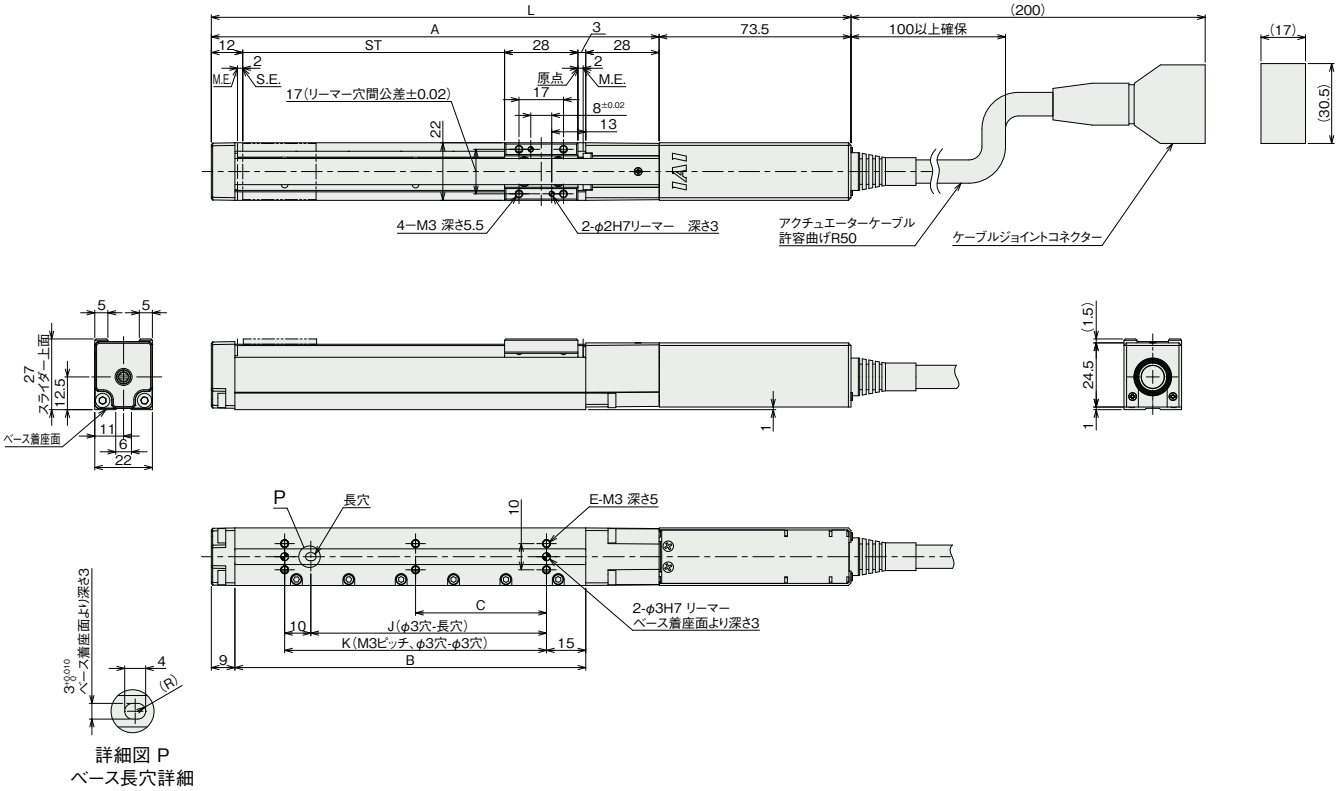
(注) P1、P3はロボットケーブルです。

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。
- 水平姿勢でのみ使用できます。
- 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。
- 当機種はすべりねじ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 1-102ページ参照)
- 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「I」になります。

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-291ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダが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。

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	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

適応コントローラ

本ページ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。

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
				ポジション	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
				※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	6-75
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	128	-
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。