

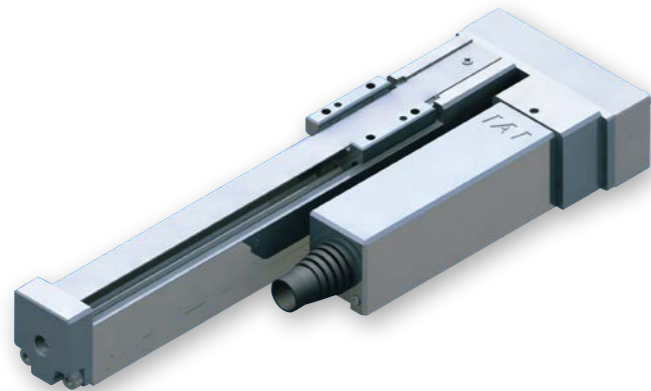
RCP3-SA2BR

細小型
モーター
折返し
本体幅
30mm
24V
パルス
モーター
すべり
ねじ

■型式項目

RCP3 - SA2BR - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II 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 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	ストローク 25 25mm 150 150mm (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
------	-----	------------------------	---------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

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	—
125	—
150	—

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
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	2-1084	—
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	2-1084	—
原点逆仕様	NM	2-1087	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

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)	—	—	—
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。

メインスペック

項目	内容	項目			
		6	4	2	
リード	すべりねじリード (mm)	6	4	2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		最低速度 (mm/s)	8	5	3
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	可搬質量	—	—	—	
	最高速度 (mm/s)	—	—	—	
垂直	最低速度 (mm/s)	—	—	—	
	定格加減速度 (G)	—	—	—	
	最高加減速度 (G)	—	—	—	
	押付け時最大推力 (N)	—	—	—	
	押付け最高速度 (mm/s)	—	—	—	
押付け	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	150	150	150	
	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 φ6mm 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6

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
300	0.25	

リード4

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
200	0.5	

リード2

姿勢	水平	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)
100	1	

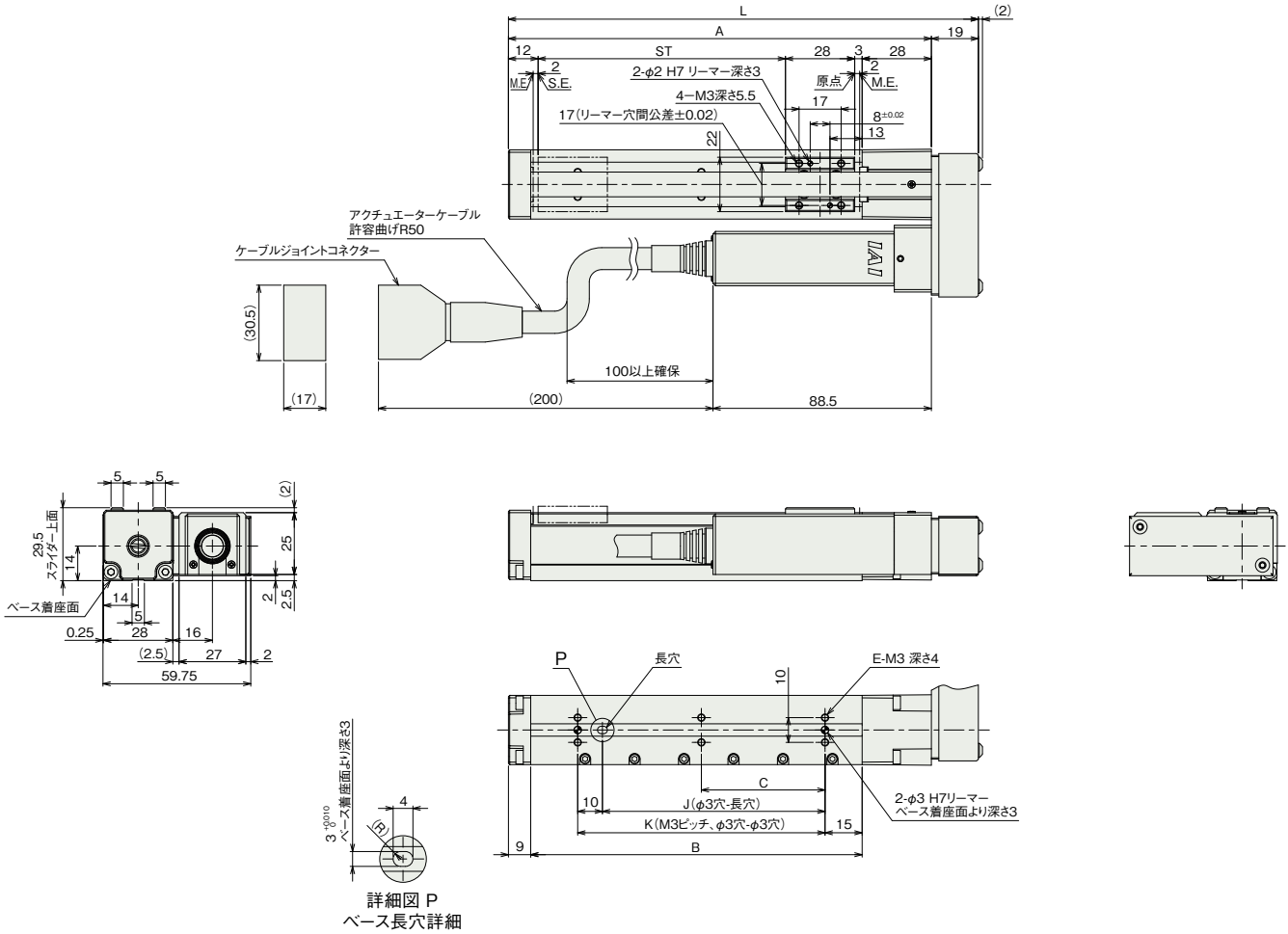
ストロークと最高速度

リード	すべりねじ	ストローク		
		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
6	180	280	300	
4	180	200		
2	100			

(単位はmm/s)

(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) 原点復帰後はスライダが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) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。

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	125	150
L	115	140	165	190	215	240
A	96	121	146	171	196	221
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.45

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																
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	
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。