

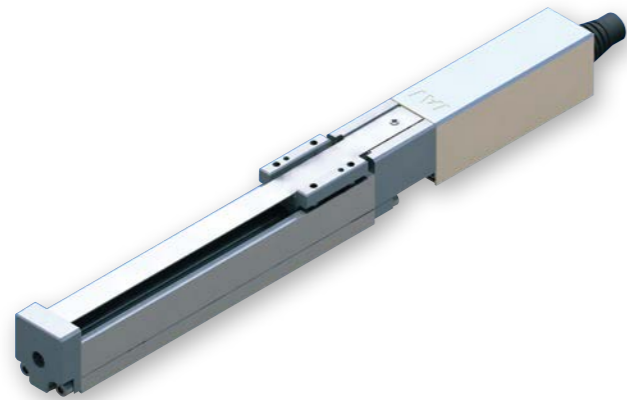
RCP3-SA2BC

細小型
モーター
ストレート
本体幅
30mm
24V
パルス
モーター
すべり
ねじ

■型式項目

RCP3 - SA2BC - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□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)	適応コントローラー 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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--	--	--	---	--------------------



項目		内容			項目	内容	
リード	すべりねじリード (mm)	6	4	2	駆動方式	すべりねじ φ6mm 転造C10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1	繰返し位置決め精度	±0.05mm
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
		最低速度 (mm/s)	8	5	3	ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	リニアガイド	すべりガイド
最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	走行寿命	1000万回 (往復回数)		
垂直	可搬質量	—	—	—	使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—	—	—	保護等級	—
		最低速度 (mm/s)	—	—	—	耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
		定格加減速度 (G)	—	—	—	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
		最高加減速度 (G)	—	—	—	モーター種類	パルスモーター
押付け	押付け時最大推力 (N)	—	—	—	エンコーダー種類	インクリメンタル	
	押付け最高速度 (mm/s)	—	—	—	エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
ストローク	最小ストローク (mm)	25	25	25	納期	ホームページ[納期照会]に記載	
	最大ストローク (mm)	150	150	150			
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25			

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)

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
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)	—	—	—
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)	—	—	—

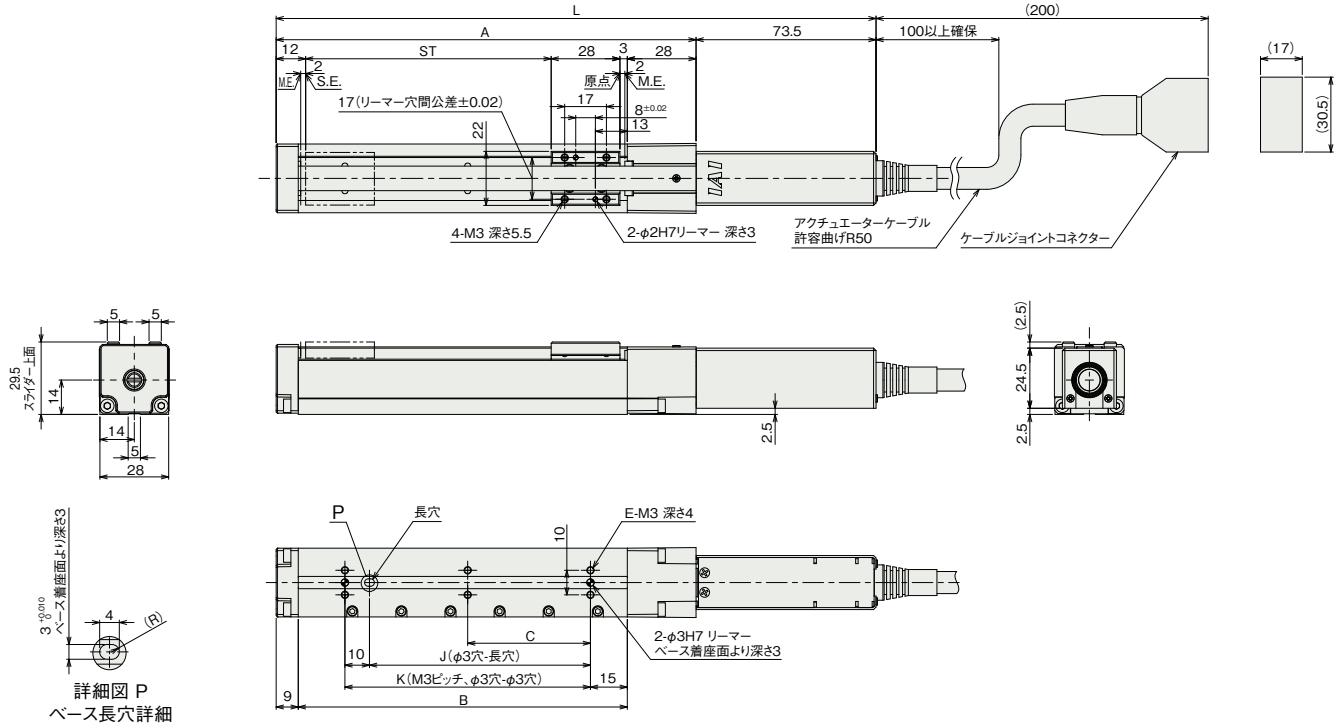
(注) P1、P3はロボットケーブルです。

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ー種類欄は「I1」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	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
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)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

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												
				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	-
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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。