

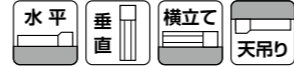
RCP3-TA4C

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 40mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP3 - TA4C - I - 28P

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
		II インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	P1 PSEL P3 PCON P5 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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

- 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。
 - 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1-431ページをご確認ください。
 - 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「II」になります。
 - 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。
 - 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。

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	B	3-551	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-551	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-551	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-551	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-551	-
原点逆仕様	NM	3-567	-

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。

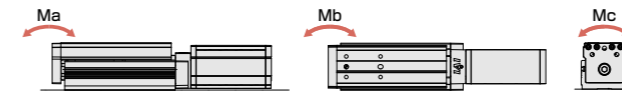
メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
		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)	0.3	0.3	0.2
水平	速度/加減速度	最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量(kg)	0.5	1	1.5
		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	
垂直	速度/加減速度	最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最大可搬質量(kg)	0.25	0.37	0.75
		最高速度(mm/s)	25	37	75
		最低速度(mm/s)	2	3	7
	定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	
押付け	押付け時最大推力(N)	25	37	75	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
	ブレーキ保持力(kgf)	0.5	1	1.5	
	最小ストローク(mm)	20	20	20	
ストローク	最大ストローク(mm)	100	100	100	
	ストロークピッチ(mm)	10	10	10	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 17N・m
	Mb: 24N・m
	Mc: 33N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 4N・m
	Mb: 7N・m
	Mc: 9N・m
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

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



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	加速度(G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

リード4

姿勢	加速度(G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

リード2

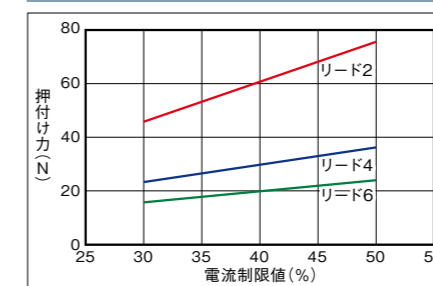
姿勢	加速度(G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

ストローク	20~100(mm)
リード	
6	300
4	200
2	100

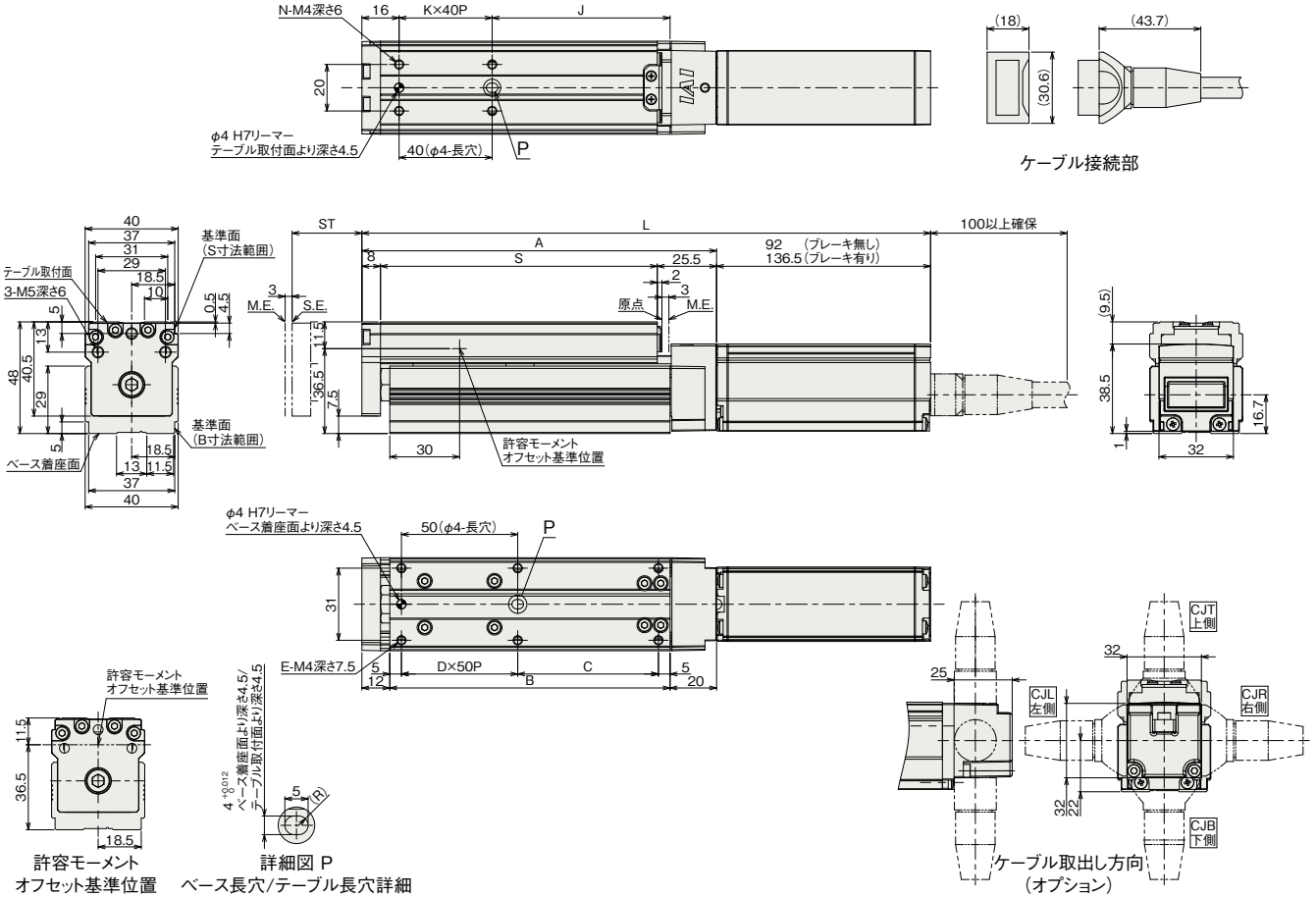
(単位:mm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



(注) モーター・エンコーダケーブルはアクチュエーターのモーターカバーに直接接続されます。
ケーブルの詳細は1-253ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルが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	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
C	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5	
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
J	46.5	56.5	66.5	76.5	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169	

■ストローク別質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9
	ブレーキ有り	0.9	0.9	0.9	1	1	1	1.1	1.1

■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	-	7-73
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	-	256	-	7-73
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	30000	-	7-245	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-95	
				●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-111	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	128	-	7-41
PSEL-CS		2		●	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	1500	-	7-211	

(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。