

RCP3-TA4R

細小型 テーブル モーター折返し 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP3 - TA4R - I - 28P

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 ? 20mm ? 100mm (10mmごと)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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) になります。

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	-

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	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

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

(注) P3はロボットケーブルです。

- 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1-315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「I1」になります。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307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。張出し負荷長については4-56ページの説明をご確認ください。

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	0.2	0.2
水平	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量	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
垂直	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	
	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	
ストローク	最小ストローク (mm)	20	20	20	
	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: 17.2N・m
	Mb: 24.5N・m
	Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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2) 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。1-276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

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

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

リード4

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

リード2

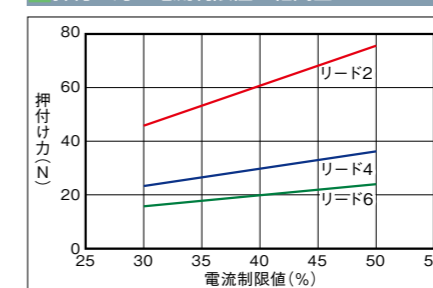
姿勢	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)
6	20~100 (mm)	300
	4	200
	2	100

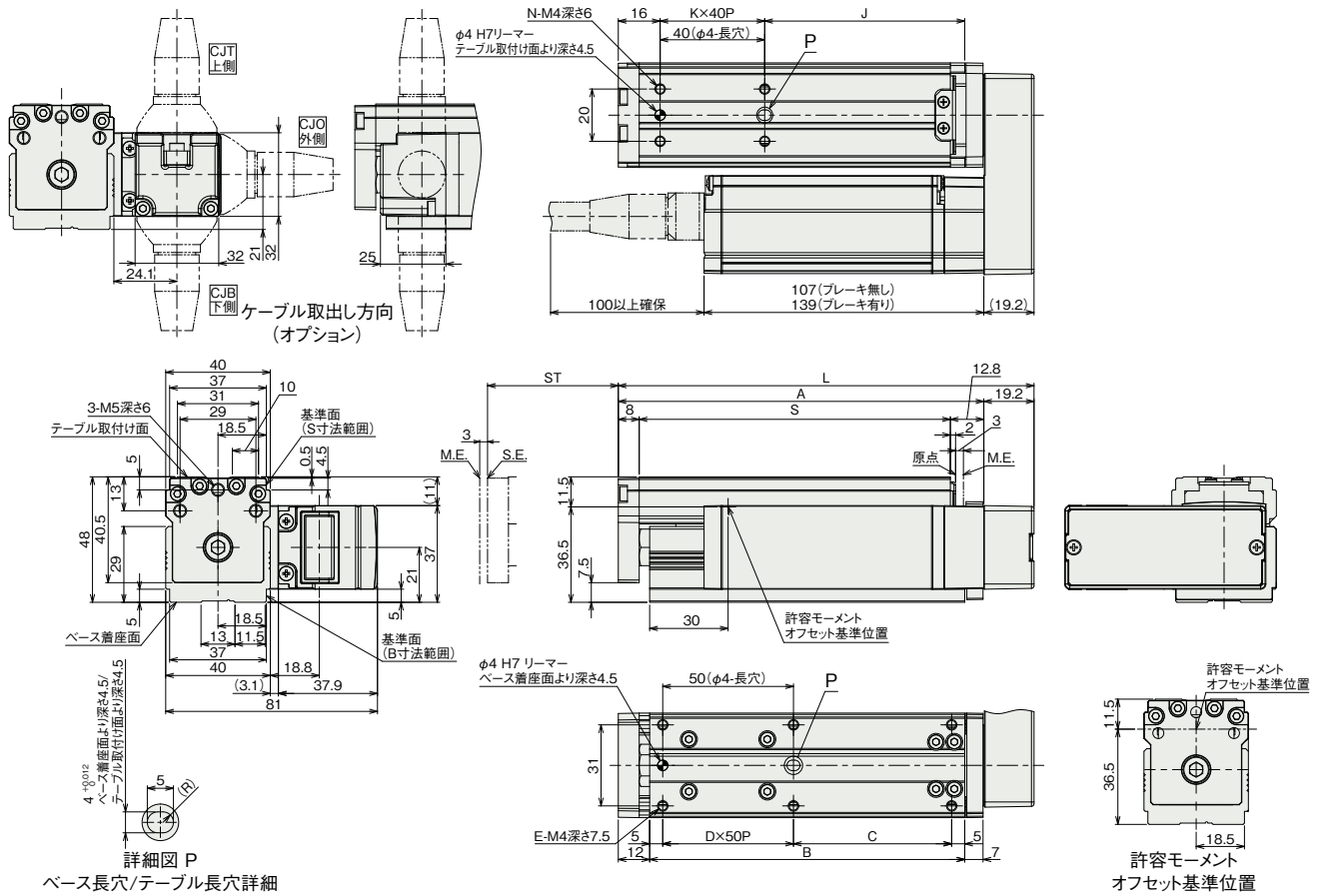
(単位はmm/s)

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4-603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。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、揺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	109.8	119.8	129.8	139.8	149.8	159.8	169.8	179.8	189.8
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	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
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	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
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	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	1	1
	ブレーキ有り	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.2	1.2

■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	外觀	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				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。