

# RCP3-SA3C

簡易防塵  
モーター  
ストレート  
本体幅  
30mm  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

RCP3 - SA3C - I - 28P -  -  -  -  -

シリーズ

 - 

タイプ

 - 

エンコーダー種類

 - 

モーター種類

 - 

リード

 - 

ストローク

 - 

適応コントローラー

 - 

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

50

ストローク

P3

 PCON  

P5

 MSEL  
RCON  
RSEL

N

 無し  

P

 1m  

S

 3m  

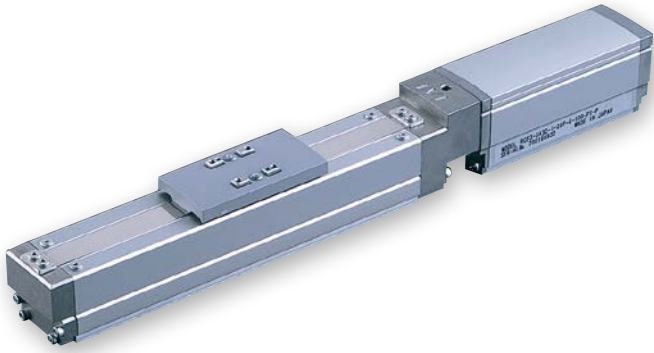
M

 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

## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

## 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	3-603	-
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-604	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-604	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-604	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-604	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	-
カバー無し	NCO	3-607	-
原点逆仕様	NM	3-607	-

## 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
- (1)

 「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。
- (2)
- 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1-321ページをご確認ください。

(3)

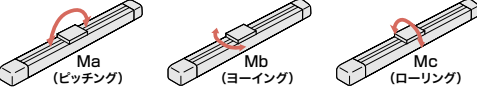
(4)

(5)

## メインスペック

		項目	内容			項目	内容		
リード		ボールねじリード (mm)	6	4	2	駆動方式	ボールねじ	φ6mm	転造C10
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	2	3	繰返し位置決め精度	±0.02mm		
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	ロストモーション	0.1mm以下		
		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)	0.3	0.3	0.2	リニアガイド	直動無限循環型		
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	静的許容モーメント	Ma：5.00N・m		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	1.5		Mb：7.10N・m		
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	静的許容モーメント	Mc：7.90N・m		
		最低速度 (mm/s)	8	5	3		動的許容モーメント (注1)	Ma：2.67N・m	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	Mb：3.82N・m			
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	Mc：4.27N・m			
	押付け		押付け時最大推力 (N)	30	45	90	使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
ブレーキ		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	保護等級	IP20		
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>		
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	1	1.5	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令			
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50	モーター種類	パルスモーター		
		最大ストローク (mm)	300	300	300	エンコーダー種類	インクリメンタル		
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	エンコーダーパルス数	800 pulse/rev		

## ■スライダー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 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	加速度(G)
300	0.3	0.2
	1	0.5

### リード4

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

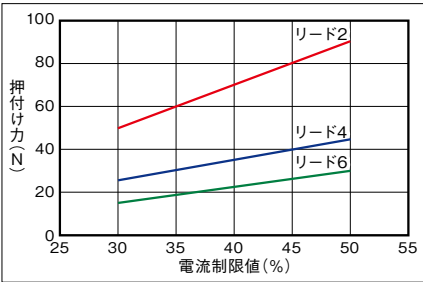
### リード2

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

## ストロークと最高速度

ストローク リード	50～300 (50mmごと)
	(単位はmm/s)
6	300
4	200
2	100

## 押付け力と電流制限値の相関図



## 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

3次元  
CAD

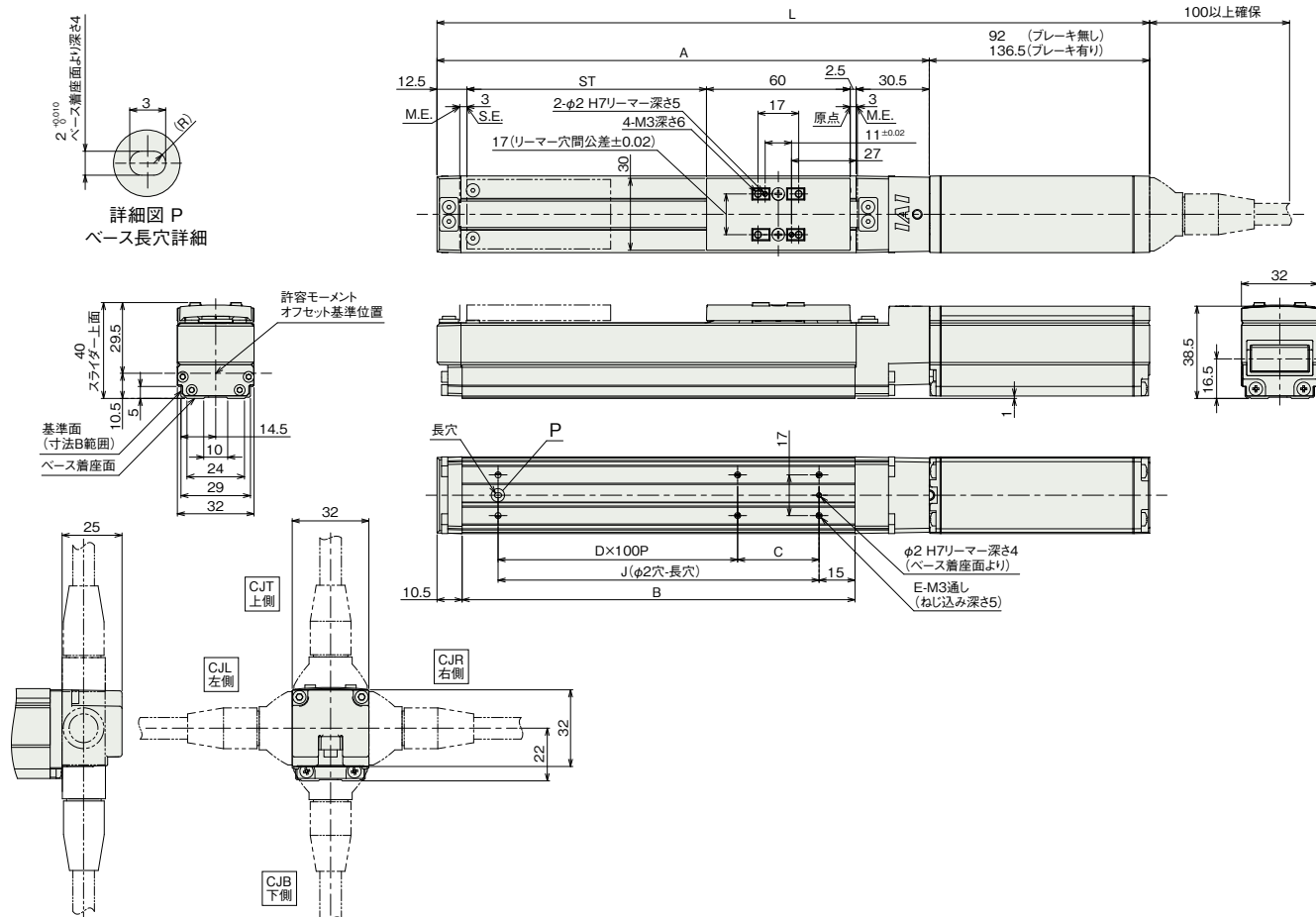
### ■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。

(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性あります。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
SF: ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

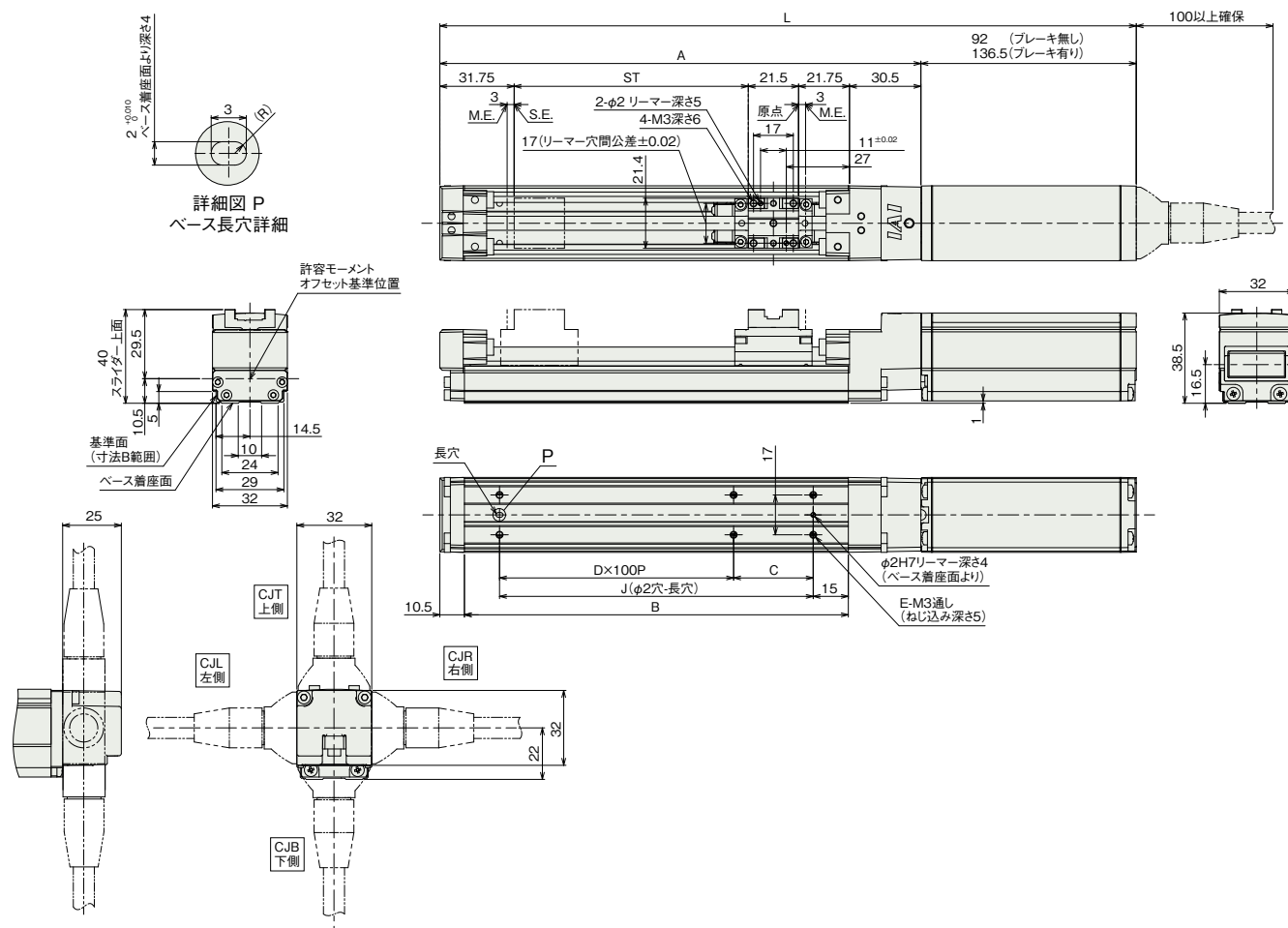
■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。

(注) 原点復帰後はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性あります。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

## ■ストローク別寸法






L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ有り	292	342	392	442	492	542
	A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
	B	114	164	214	264	314	364
	C	84	34	84	34	84	34
	D	0	1	1	2	2	3
	E	4	6	6	8	8	10
	J	84	134	184	234	284	334

## ■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー有り(ブレーキ有り)	0.9	0.9	1	1.1	1.1	1.2
	カバー無し(ブレーキ無し)	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し(ブレーキ有り)	0.8	0.9	0.9	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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※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。