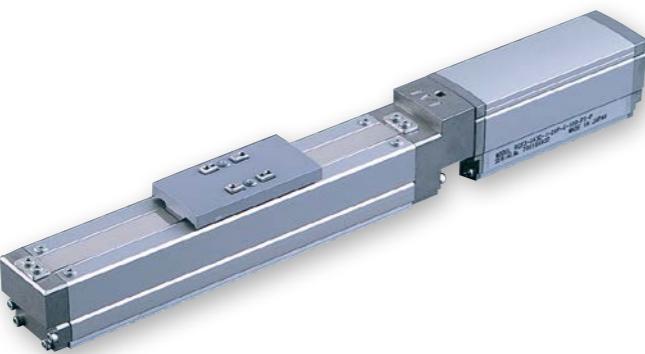


RCP3-SA3C

簡易防塵
モーター
ストレート
本体幅
30
mm
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	
		! インクリメンタル	28P パルスマーター	6 6mm 4 4mm 2 2mm	50 50mm 300 300mm (50mmごと)	P3 PCON P5 RCON	N 無し P 1m S 3m M 5m	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)	カバー有り(標準)	標準価格 カバー無し(オプション)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

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) 簡易アブ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「！」になります。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向100mm以下です。張出し負荷長については3-50ページの説明をご確認ください。

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	3-603	—
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)	—	—
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) P3はロボットケーブルです。

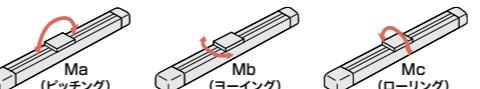
メインスペック

リード	項目	内容	
水平	可搬質量	ボールねじリード(mm) 6 4 2 1 2 3 300 200 100	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 8 5 3 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 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 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	
垂直	速度/加減速度	押付け	押付け時最大推力(N) 30 45 90 押付け最高速度(mm/s) 20 20 20
	可搬質量	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(kg) 0.5 1 1.5 最小ストローク(mm) 50 50 50
	速度/加減速度	ストローク	最大ストローク(mm) 300 300 300 ストロークピッチ(mm) 50 50 50

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: 5.00N·m Mb: 7.10N·m Mc: 7.90N·m
動的許容モーメント	Ma: 2.67N·m Mb: 3.82N·m Mc: 4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
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	パルスマーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■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	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	(mm/s)	0.3 0.2
リード6	300	1	0.5	

リード4

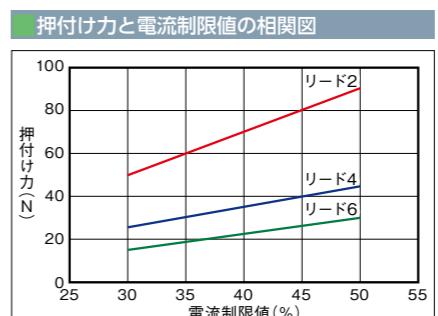
姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	(mm/s)	0.3 0.2
リード4	200	2	1	

リード2

姿勢	水平		垂直	
	速度	加速度(G)	(mm/s)	0.2 0.2
リード2	100	3	1.5	

ストロークと最高速度

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



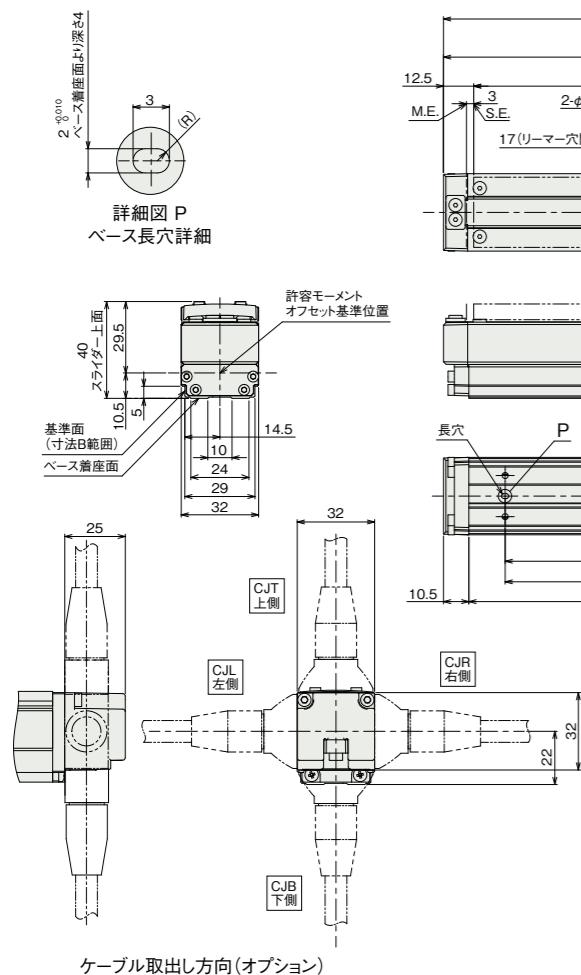
寸法図

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

2次元
CAD
3次元
CAD

■カバー有り

(注) 接続コネクターにモーター・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があります。

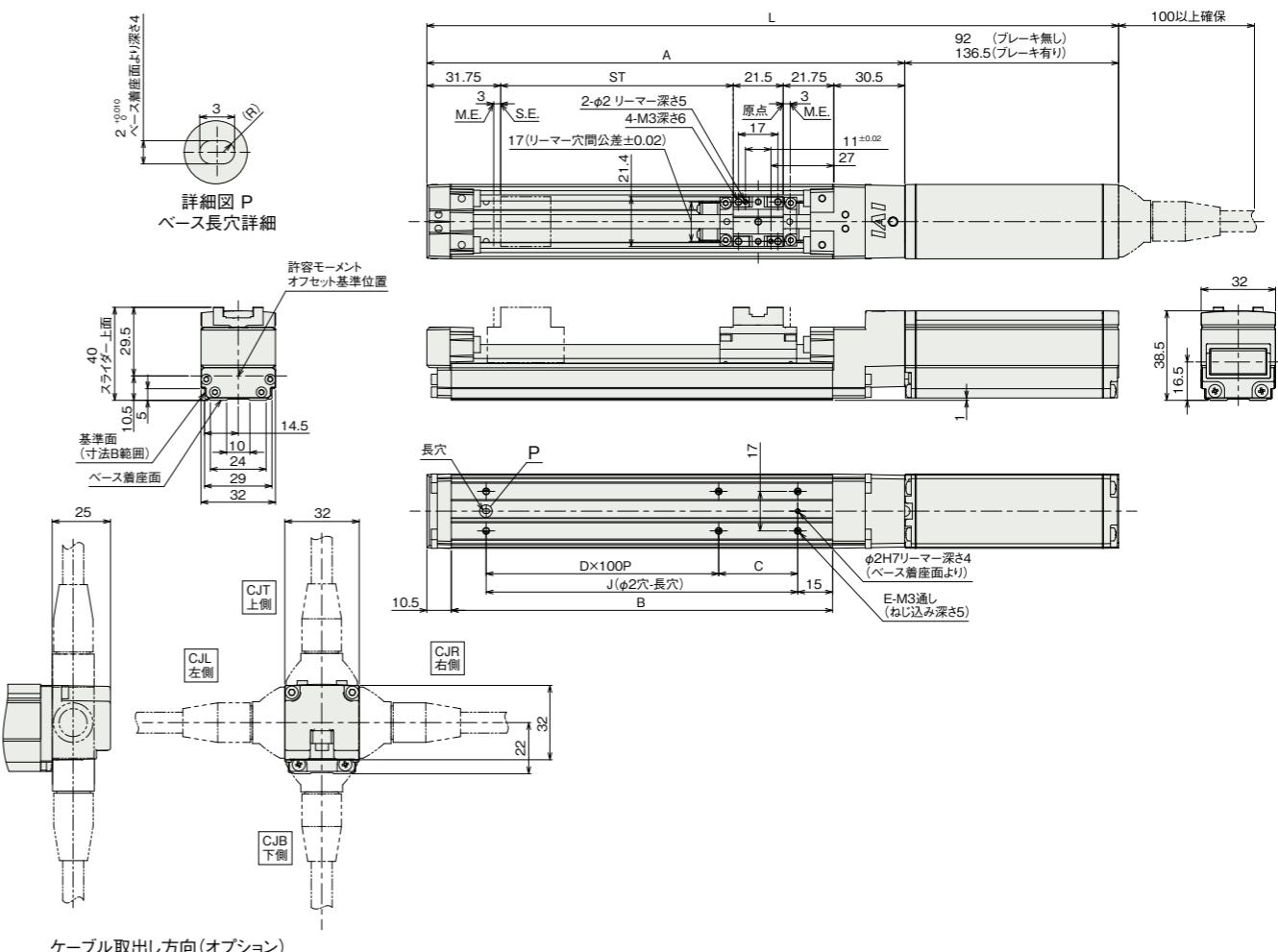


ケーブル取り出し方向(オプション)

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

■カバー無し

(注) 接続コネクターにモーター・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があります。



ケーブル取り出し方向(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
A	ブレーキ有り	292	342	392	442	492	542
B		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
C		114	164	214	264	314	364
D		84	34	84	34	84	34
E		0	1	1	2	2	3
J		4	6	6	8	8	10
		84	134	184	234	284	334

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法								最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
							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	●	●	●	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

IAI