

# 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
		I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 4 2	20 20mm 100 100mm (10mmごと)	P3 PCON MSEL P5 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	下記オプション 価格表参照



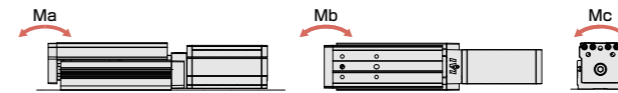
## メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 6 4 2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 1 2 3
	速度/加減速度	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
		最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 0.5 1 1.5
	速度/加減速度	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
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	
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1)	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 <sup>2</sup>
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。1-276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(右側)	CJR	4-583	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	4-583	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	4-583	—
原点逆仕様	NM	4-595	—

## 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。

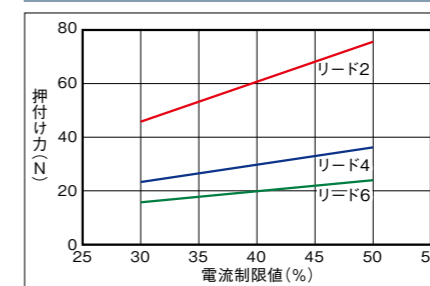
- 選定上の注意**
- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
  - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-315ページをご確認ください。
  - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご確認ください。
  - 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。張出し負荷長については4-56ページの説明をご確認ください。

## ストロークと最高速度

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

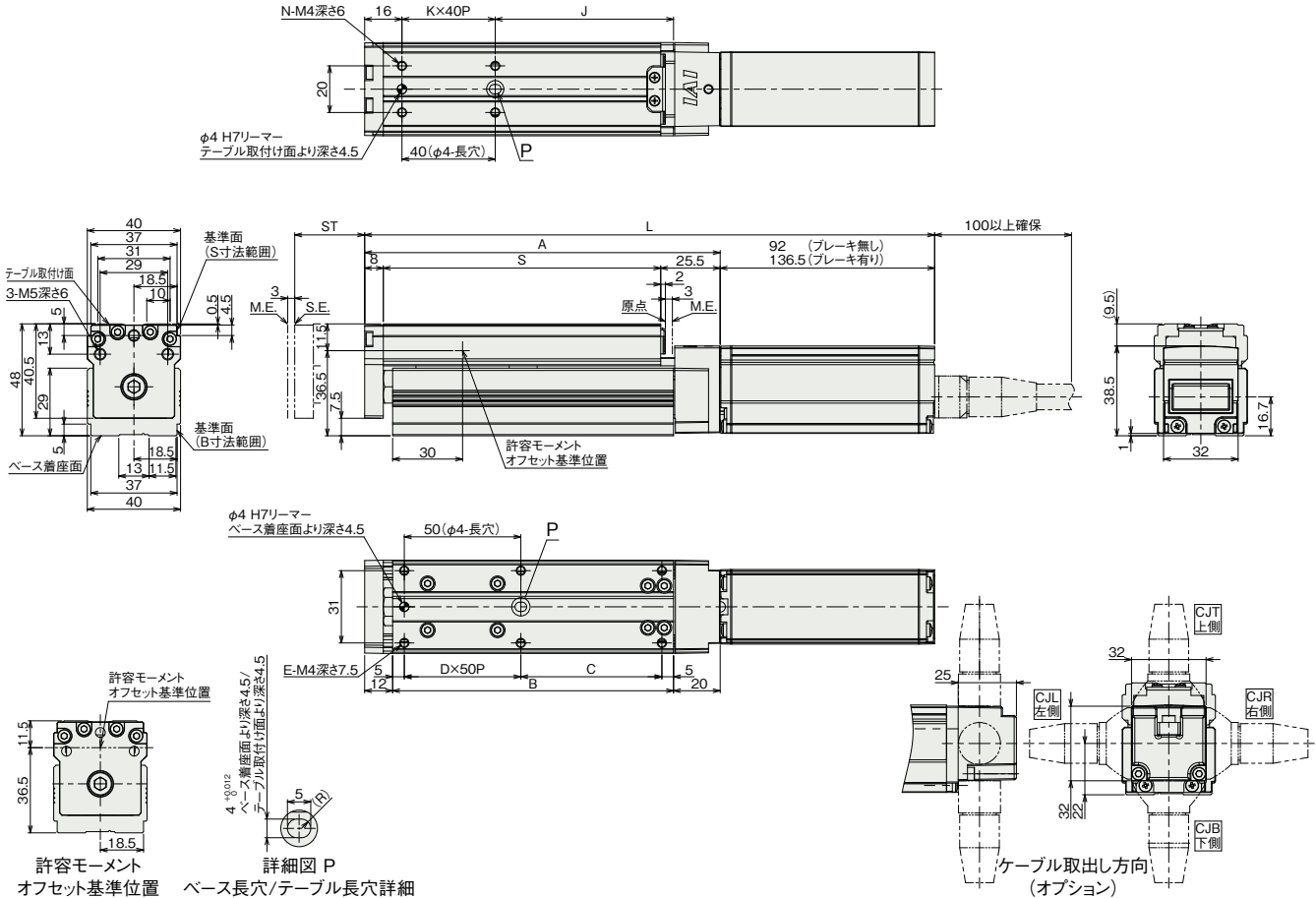
(単位:mm/s)

## 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有ります。

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	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	0.9
	ブレーキ有り	0.9	0.9	0.9	1	1	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。