

# RCP2-RA3C

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅 35mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目	RCP2	-	RA3C	-	I	-	28P	-		-		-		-		-	
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種別	-	モータ種類	-	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
					I:インクリメンタル 仕様 ※ 簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		28P:パルスモータ 28□サイズ		5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 200:200mm (50mm ピッチ毎設定)		P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP		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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。

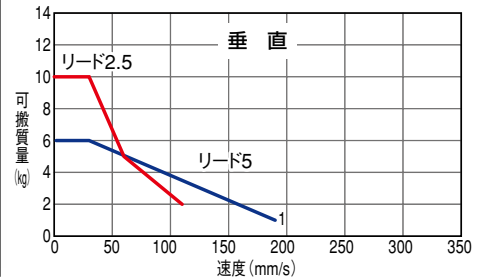
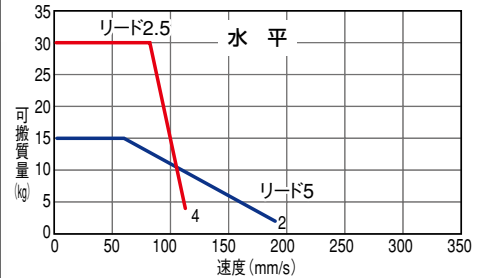


技術資料 巻末 P.5

- POINT**  
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N) (注 2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-②-③-④	5	~ 15	~ 6	73.5	50~200 (50mm 毎)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 30	~ 10	156.8	50~200 (50mm 毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション (注 2) 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 200 (50mm 毎)
5	187
2.5	114

(単位は mm/s)

#### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	¥33,000
100	¥33,000
150	¥34,000
200	¥34,000

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	¥6,000
	S (3m)	¥6,000
	M (5m)	¥8,000
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	¥11,000
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	¥12,600
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	¥15,000
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	¥7,000
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	¥9,500
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	¥15,500
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	¥20,800
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	¥26,500

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

#### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
フランジ	FL	→巻末 P44	¥2,000
フット金具	FT	→巻末 P48	¥2,000
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	無償

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm 以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5 度
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

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)

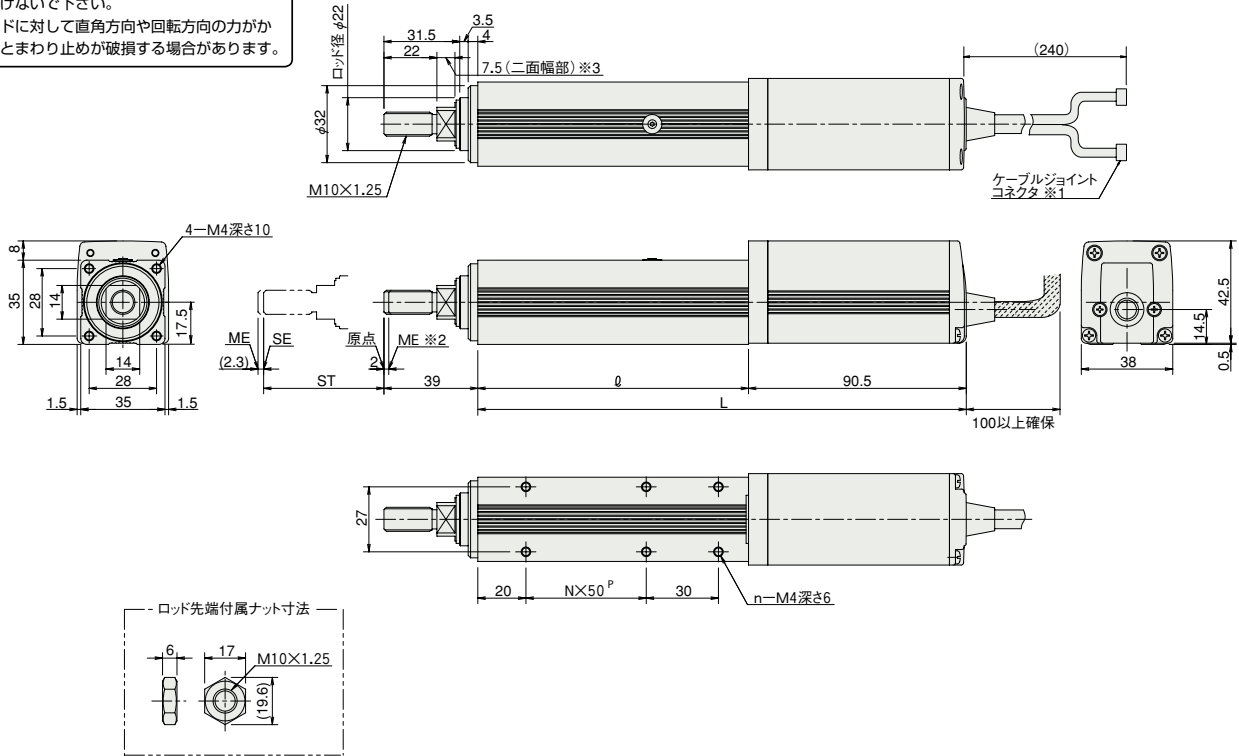


ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

特注対応のご案内 巻末P.15

- ※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照ください。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周辺部との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド
- ※3. 二面幅の面の向きは、製品により異なります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量 (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

②適応コントローラ

RCP2シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		PMEC-C-28SPI-①-2-②	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V AC200V	P541 参照	AC100V ¥18,500	→ P537
		PSEP-C-28SPI-①-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				インクリメンタルタイプ ¥9,000 簡易アブソリュートタイプ ¥18,000	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-④-①-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	P572 参照	P568参照	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-④-②-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SP⑤-①-2-0	高出カドライバ搭載PIO制御対応	512点	DC24V	P618 参照	¥12,000～	→ P607
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SPWAI-PL□-2-0	高出カドライバ搭載パルス列入力対応	—			¥13,000～	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28SP⑤-②-0-0	高出カドライバ搭載フィールドネットワーク対応	768点			¥26,000～	
パルス列タイプ (差動ライドライバ仕様)		PCON-PL-28SPI-①-2-0	差動ライドライバ対応	(-)	DC24V	P628 参照	¥9,500	→ P623
パルス列タイプ (オープンコレクタ仕様)		PCON-PO-28SPI-①-2-0	オープンコレクタ対応				¥9,500	
シリアル通信 タイプ		PCON-SE-28SPI-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V	P671 参照	¥9,000	
プログラム 制御タイプ		PSEL-CS-1-28SPI-①-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V	P671 参照	¥44,000	→ P665

※PSELは1軸仕様の場合です。 ※①はI/O種類(NP/PN)が入ります。 ※④は電源電圧の種類(1:100V/2:100~240V)が入ります。  
 ※②は軸数(1~8)が入ります。 ※⑤はフィールドネットワーク記号が入ります。 ※⑥はエンコーダ種類が入ります。インクリメンタル仕様はWAI、簡易アブソリュート仕様はSAとなります。  
 ※□はN(NPN仕様)/P(PNP仕様)の記号が入ります。

スライダタイプ  
細小型  
標準型  
コントローラ一体型  
ロッドタイプ  
細小型  
標準型  
テーブル/アーム/フラットタイプ  
細小型  
標準型  
グリッパ/ロータリタイプ  
リニアサーボタイプ  
クリーン対応  
防滴対応  
パルスモータ  
サーボモータ(24V)  
サーボモータ(200V)  
リニアサーボモータ