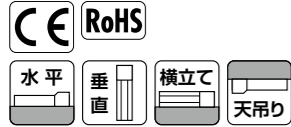


# RCA-RGD3C

ダブルガイド付  
モーターストレート  
本体径φ30mm  
24V ACサーボモーター

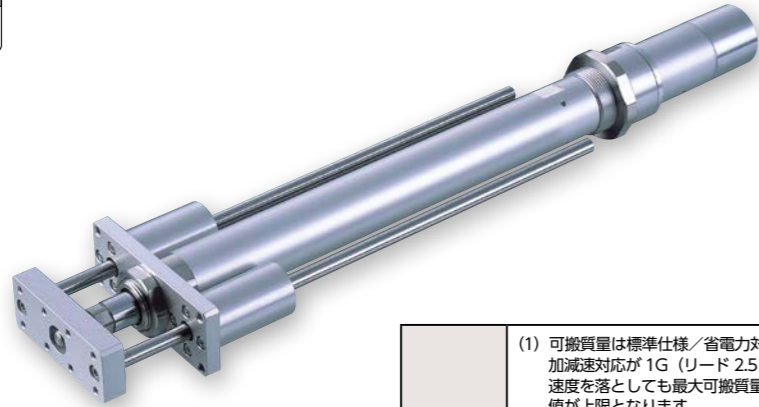
## ■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 ① インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 200 200mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	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
------	-----	-----------------------	-----------------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



省電力対応 高加減速対応

(注) リード2.5は除く



- POINT**  
選定上の注意
- 可搬質量は標準仕様／省電力対応が0.3G（リード2.5は0.2G）、高加減速対応が1G（リード2.5は除く）動作させた時の値です。加減速度を落としても最大可搬質量は「アクチュエータスペック」の数値が上限となります。
  - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-452ページをご確認ください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は1-456ページをご参照ください。
  - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「①」になります。
  - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-361ページをご確認ください。
  - RCON接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は7-41ページをご確認ください。

## ■アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1.2	36.2	50~200 (50mm毎)
RCA-RGD3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9	2.7	72.4	
RCA-RGD3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.2	144.8	

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

### ■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~200 (50mm毎)	500
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-

## ■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	3-551	-
フート金具	FT	3-556	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	3-561	-
高加減速対応(注1、3)	HA	3-561	-
原点確認センサー(注2)	HS	3-561	-
省電力対応(注3)	LA	3-562	-
原点逆仕様	NM	3-567	-
トラニオン金具(後)	TRR	3-571	-

(注1) リード2.5は使用できません。  
(注2) 原点逆仕様では使用できません。  
(注3) 高加減速対応と省電力対応の併用はできません。

## ■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A1	A3	A5	A6
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)	-	-	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-	-	-
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) A3、A5、A6はロボットケーブルです。

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 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
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

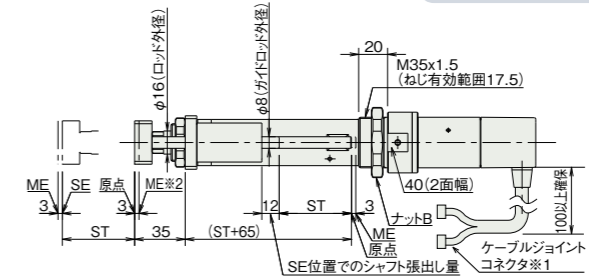
## ■寸法図

※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-255ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

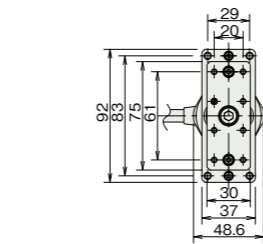
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

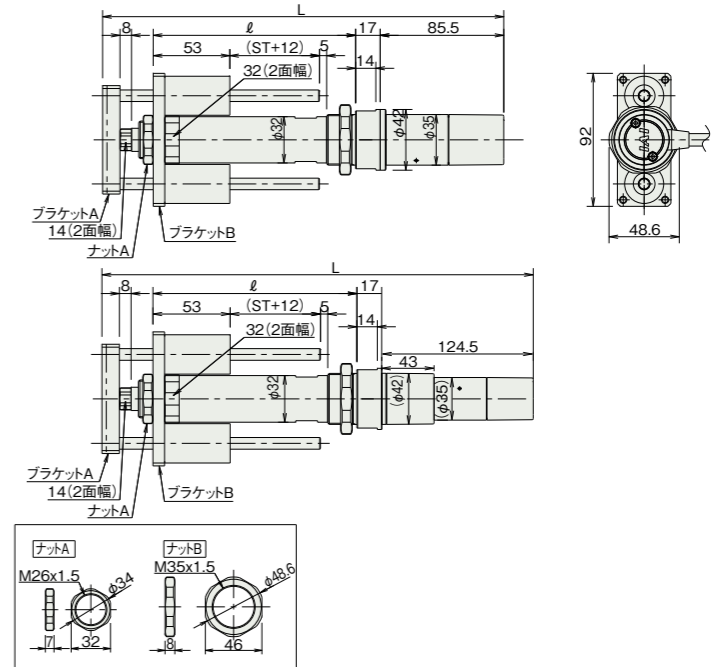
### 【ブレーキ無し仕様】



ST: ストローク  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



### 【ブレーキ有り仕様】



## ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

## ■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量 (kg)	1.3	1.4	1.6	1.7

## ■適応コントローラ

本ページ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		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-121	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-133	
ASEL-CS		2		●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	-	7-221	
MCON-C/CG		8		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
RCON		16	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128	-	7-41	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。