

RCA-SRGS4R

シングル
ガイド付
モーター
折返し
本体幅
50
mm
24V
ACサーボ
モーター

■型式項目

RCA - SRGS4R - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II 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 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 20 20mm 200 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm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

- POINT**
選定上の
注意
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 と垂直使用は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度の上限となります。
 - 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 ページをご確認ください。
 - 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「II」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。

アクチュエータースペック

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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SRGS4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9	2	41	20~200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRGS4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	5.5	81	

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1) 100mm 以上は50mm 毎となります。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	20~100 (10mm毎)	100~200 (10mm毎)
5	250	125
2.5	125	62.5

(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
20~50	—
60~100	—
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 (注2)	B	3-551	—
フランジ金具 (後)	FLR	3-556	—
フット金具 (注4、5)	FT	3-556	—
フット金具2 (右/左側面取付) (注4、5)	FT2/FT4	3-561	—
ガイド取付方向変更 (注3、5)	GS2~GS4	3-561	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-561	—
省電力対応	LA	3-562	—
原点逆仕様	NM	3-567	—

(注2) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
(注4) フット金具は80ストローク以上で使用可能です。ただしGS3は使用出来ません。
(注5) ガイドとフット金具は同じ方向では使用出来ません。GS2はFTもしくはFT4、GS4はFTもしくはFT2の組合せが使用可能です。

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) A1、A3、A5はロボットケーブルです。

アクチュエーター仕様

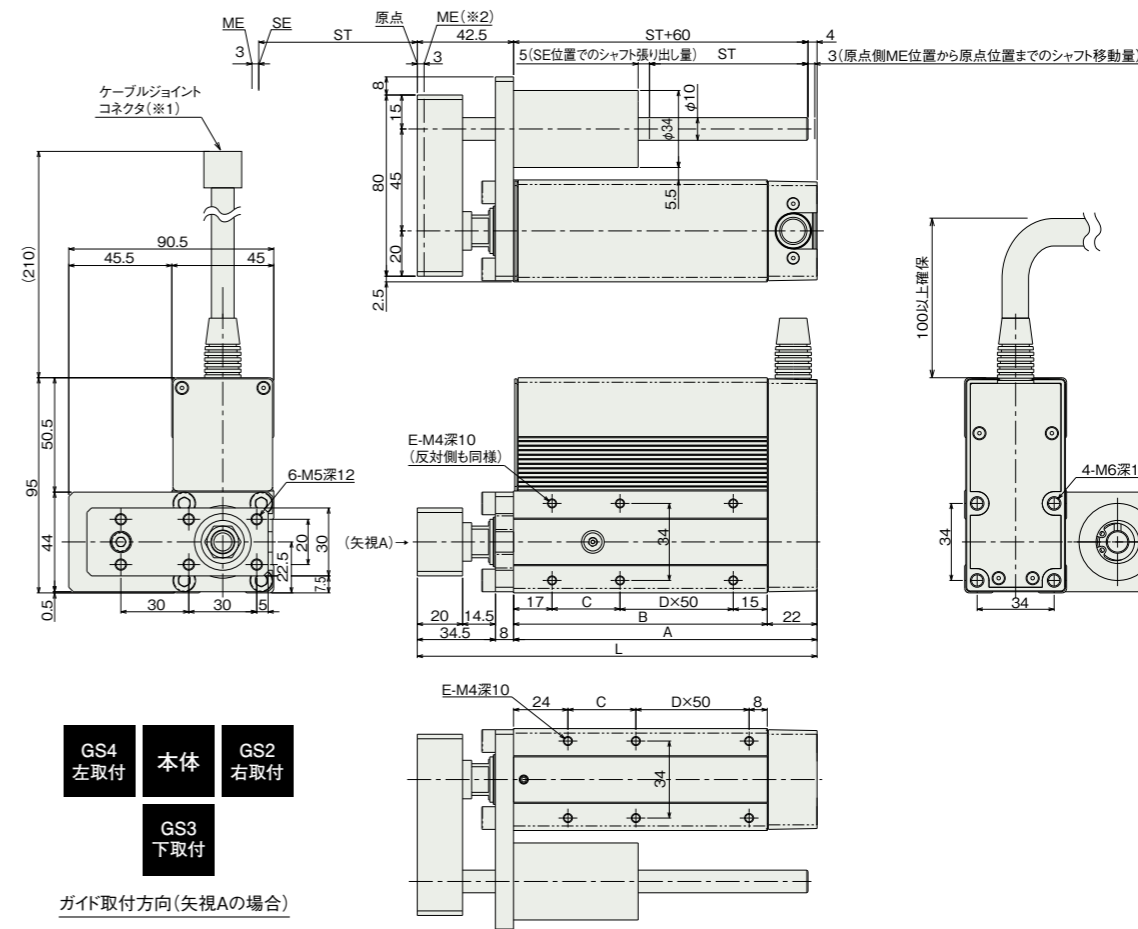
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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との干渉にご注意ください。
(注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなり、60mm以下の対応はできません。

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



ストローク別寸法・質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	80	90	100	110	160	210
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量(kg)	1.15	1.21	1.28	1.35	1.42	1.49	1.56	1.62	1.69	2.03	2.38

(注) ブレーキ有りは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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 (ネットワーク仕様は768)	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	—	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。

