

# RCA-RA3R

本体径  
φ30mm  
24V  
ACサーボ  
モーター

■型式項目

**RCA - RA3R - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20V サーボモーター	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm (50mmごと)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------	-----------------------	--------------------------------------	--	---	---	---------------------------



省電力対応

- 選定上の注意**
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
  - 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-328 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、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
  - 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「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 ページをご参照ください。
  - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

## 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	4-583	-
フット金具	FT	4-588	-
フランジ金具 (前)	FL	4-585	-
フランジ金具 (後)	FLR	4-587	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
原点確認センサー (注1)	HS	4-591	-
省電力対応	LA	4-592	-
ナックルジョイント	NJ	4-594	-
原点逆仕様	NM	4-595	-
フレビス金具	QR	4-597	-
背面取付用プレート	RP	4-598	-
トラニオン金具 (前)	TRF	4-599	-

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

## メインスペック

項目	内容		
モーター出力 (W)	20		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4 9 18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	500 250 125
	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
推力	定格推力 (N)	36.2	72.4 144.8
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)	1.5	3 6.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50 50
	最大ストローク (mm)	200	200 200
	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 φ8mm 転速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	φ16mm 材質: 鉄 硬質クロムめっき処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

## ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (50mmごと)
10	50	500
5	50	250
2.5	50	125

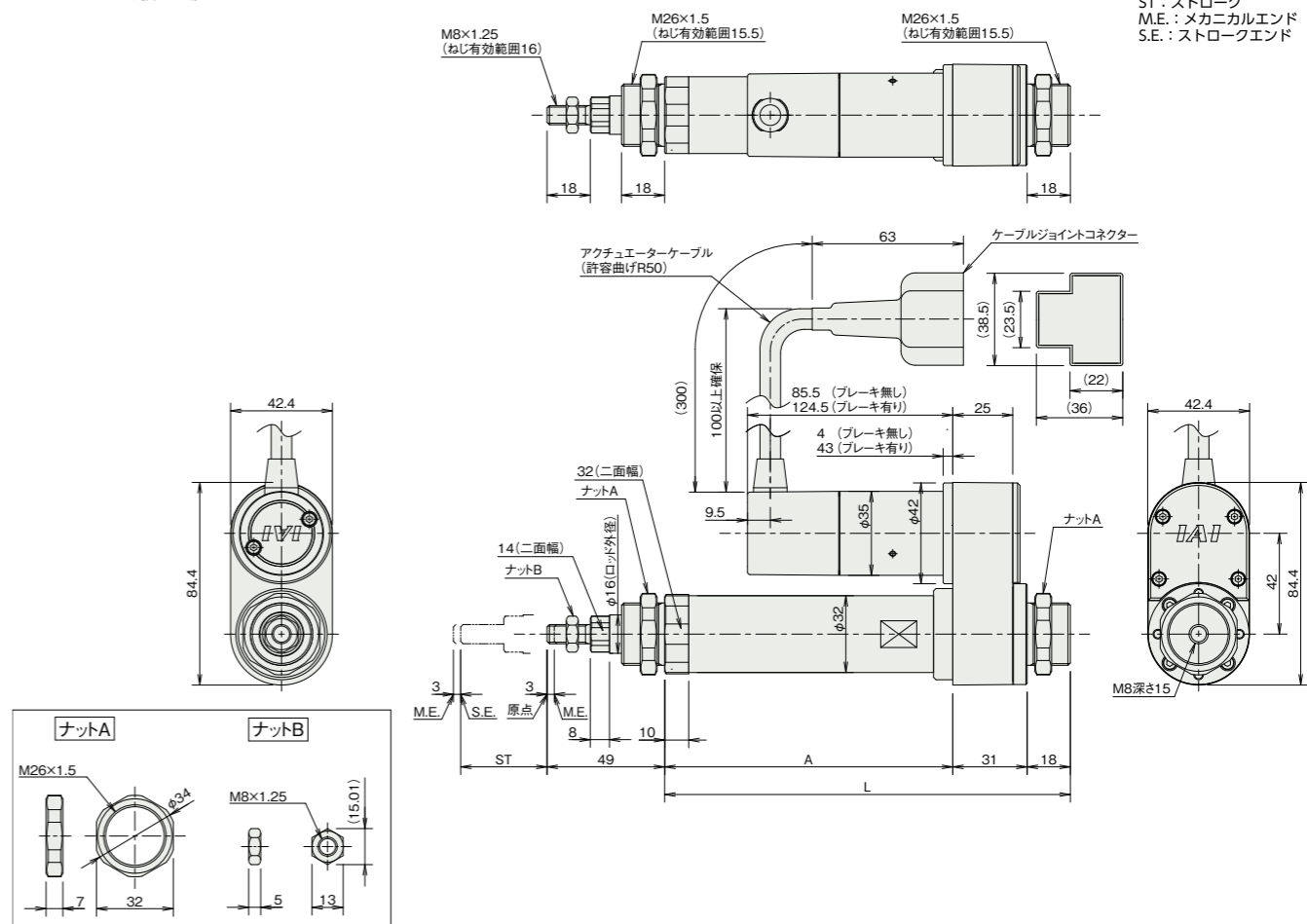
(単位はmm/s)

## 寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、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4-605ページをご参照ください。  
 (注) 原点復帰時はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。  
 (注) 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ください。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。

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

ストローク	50	100	150	200
L	169	219	269	319
A	120	170	220	270

## ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1
	0.8	0.9	1.0	1.1

## 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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				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)	-	8-233		
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-247		
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