RCA-RGD3R

ダブルガイド付 / モーター折返し / 本体径 ø30 mm / 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - RGD3R - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCA	RGD3R	I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 ～ 200 50mm ～ 200mm (50mmピッチ毎設定)	A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	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

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 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、加速度の上限となります。

(2) 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ー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。

(3) 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。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。

(4) 簡易アブ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。

(5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361ページをご参照ください。

(6) 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ページをご参照ください。

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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD3R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RGD3R-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラー ③ ケーブル長 ④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)
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	–
フランジ金具（後）	**FLR**	3-556	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-561	–
原点確認センサー（注1）	**HS**	3-561	–
省電力対応	**LA**	3-562	–
原点逆仕様	**NM**	3-567	–
クレビス金具	**QR**	3-568	–
背面取付用プレート	**RP**	2-594	–

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

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)	–	–	–	–
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	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）

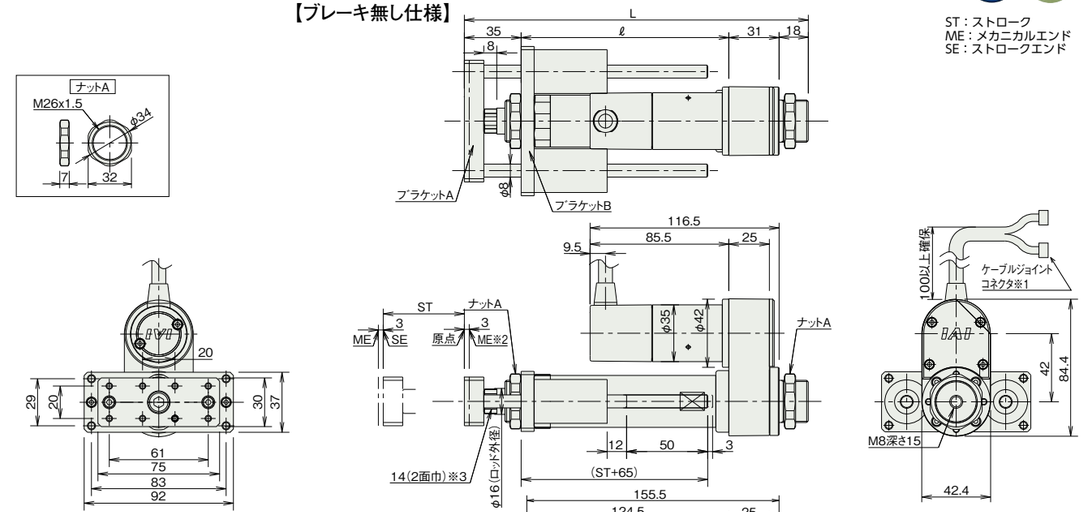
寸法図

※1 モーター・エンコーダー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。
※3 二面幅の向きは製品によって異なります。

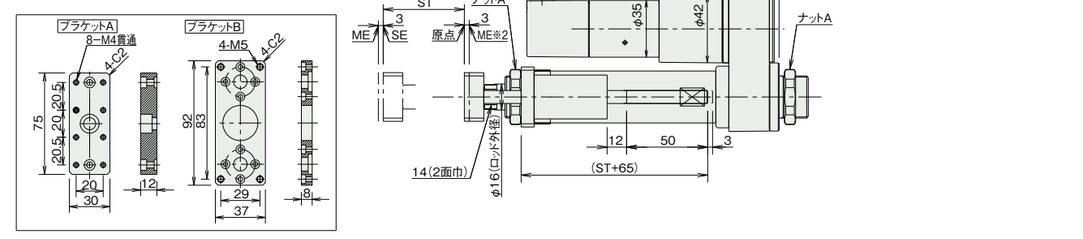
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

【ブレーキ無し仕様】



【ブレーキ有り仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGD3R（ブレーキ無し）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量 (kg)	1.2	1.3	1.5	1.6

RCA-RGD3R（ブレーキ有り）

ストローク	50	100	150	200
L	212	262	312	362
ℓ	128	178	228	278
質量 (kg)	1.4	1.5	1.7	1.8

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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法 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	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-121
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	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。

IAI