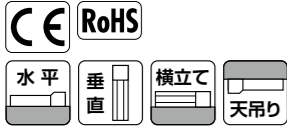


RCA-RGD4R

ダブルガイド付
モーター折返し
本体径 $\phi 40$ mm
24V ACサーボモーター

型式項目						
RCA - RGD4R						
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ
1	インクリメンタル	20	サーボモーター 20W	12 12mm	50	A1 ASEL
A	アブソリュート	30	サーボモーター 30W	6 6mm 3 3mm	100 300	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 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。
 - 使用する適応コントローラはアブソリュート仕様では ACON-CB/CGB、ASEL のみとなり、簡易アブソはインクリメンタル仕様となります。
 - 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 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-RGD4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9
RCA-RGD4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7
RCA-RGD4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4
RCA-RGD4R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4.0	1.0	28.3
RCA-RGD4R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	9.0	2.5	56.6
RCA-RGD4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-

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	-
フット金具	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。

アクチュエータ仕様

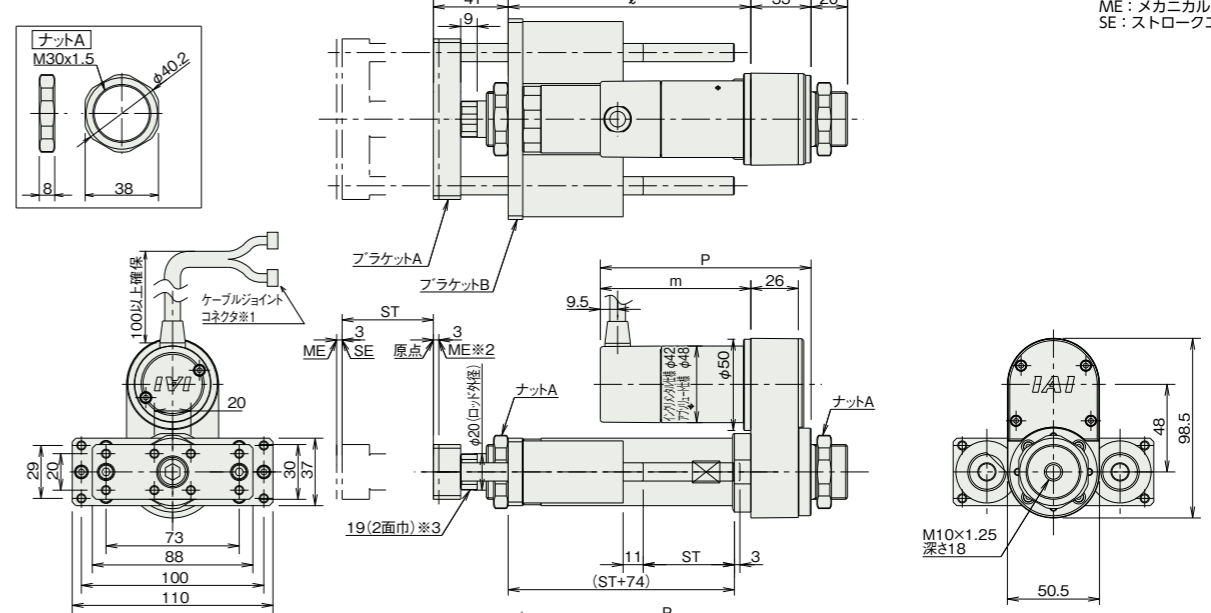
項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 10$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	± 0.02 mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	$\phi 20$ mm
ロッド不回転精度	± 0.05 度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

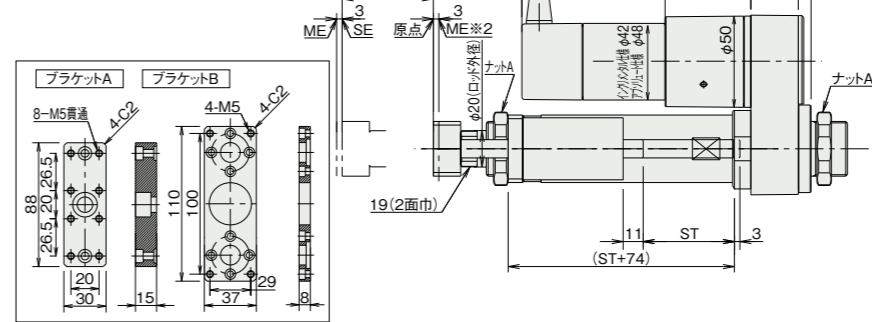
※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-255ページをご参照ください。
 ※2 原点復帰を行った場合はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 ※3 二面幅の向きは製品によって異なります。

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

【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-RGD4R(ブレーキ無し)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリメンタル	227	277	327	377	427
		アブソリュート	227	277	327	377	427
	30W	インクリメンタル	227	277	327	377	427
	アブソリュート	227	277	327	377	427	
\varnothing			133	183	233	283	333
m	20W	インクリメンタル				67.5	
		アブソリュート				80.5	
	30W	インクリメンタル				82.5	
	アブソリュート				95.5		
P	20W	インクリメンタル				100.5	
		アブソリュート				113.5	
	30W	インクリメンタル				115.5	
	アブソリュート				128.5		
質量 (kg)			1.9	2.2	2.3	2.6	2.7
							3.0

RCA-RGD4R(ブレーキ有り)

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	インクリメンタル	227	277	327	377	427
		アブソリュート	227	277	327	377	427
	30W	インクリメンタル	227	277	327	377	427
	アブソリュート	227	277	327	377	427	
\varnothing			133	183	233	283	333
m	20W	インクリメンタル				110.5	
		アブソリュート				123.5	
	30W	インクリメンタル				125.5	
	アブソリュート				138.5		
P	20W	インクリメンタル				143.5	
		アブソリュート				156.5	
	30W	インクリメンタル				158.5	
	アブソリュート				171.5		
質量 (kg)			2.1	2.4	2.5	2.8	2.9
							3.2

