RCA2-SA5C

簡易防塵 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

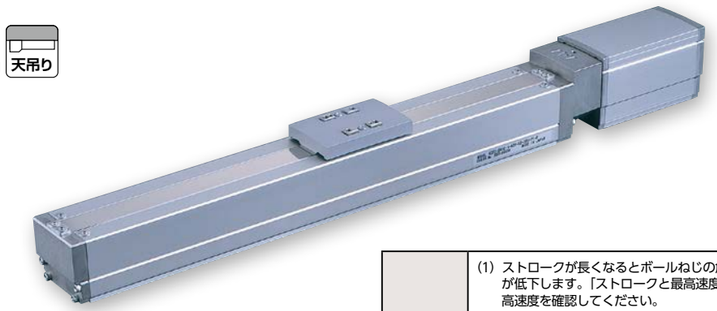
RCA2 - SA5C - I - 20 - □ - □ - □ - □ - □

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
RCA2	SA5C	I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 800 800mm (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) ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度を確認してください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 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。
(3) 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。
(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) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 130mm 以下です。張出し負荷長は 1-130ページの図をご確認ください。
(6) 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。

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)
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.1	50〜800 (50mm毎)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

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

ストローク / リード	50〜550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000 <800>		910 <800>	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 カバー付き(標準)	標準価格 カバー無し(オプション)
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–
250	–	–
300	–	–
350	–	–
400	–	–
450	–	–
500	–	–
550	–	–
600	–	–
650	–	–
700	–	–
750	–	–
800	–	–

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)　A1、A3、A5はロボットケーブルです。

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**	2-589	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	2-590	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	2-590	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	2-590	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	2-590	–
省電力対応	**LA**	2-592	–
カバー無し	**NCO**	2-593	–
原点逆仕様	**NM**	2-593	–

アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注1)	±0.02mm　【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　専用アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma：10.2N·m　Mb：14.6N·m　Mc：22.4N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：5.29N·m　Mb：7.56N·m　Mc：11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH以下(結露無きこと)

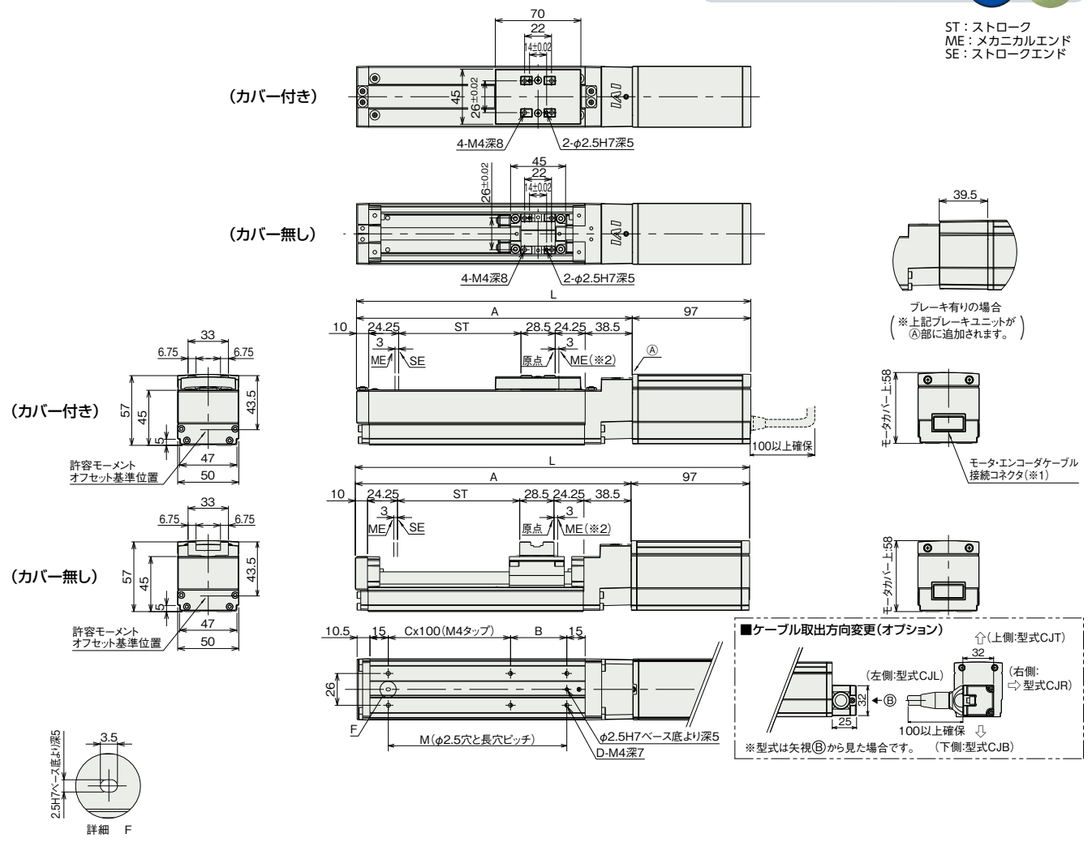
(注1)【　】内はリード20の場合です。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

※1 モーター・エンコーダーケーブル(一体型)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 原点復帰後はスライダーが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

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ有り	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
質量(kg)	カバー付き	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2
	カバー無し	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

(注)　ブレーキ有りは質量が0.4kgアップします。

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。