

RCA2-TCA3NA

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

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

■型式項目

RCA2 - TCA3NA - I - 10

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	ケーブル長	オプション
II	インクリメンタル	10	サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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



省電力対応

- 選定上の注意**
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 と垂直使用、すべりねじ仕様は 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。
 - 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「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 ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ボールねじ	すべりねじ
30	-	-
50	-	-

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	-
小型コネクタ仕様	CNS	4-583	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	4-591	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-
省電力対応	LA	4-592	-

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度	
	30 (mm)	50 (mm)
リード		
ボールねじ	4 200	2 100
すべりねじ	1 50	4 200
	2 100	1 50

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	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)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	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)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
A3/A5: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は1-89ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容					
送りねじ種類	ボールねじ			すべりねじ		
リード	4	2	1	4	2	1
水平	可搬質量	0.75	1.5	3	0.25	0.5
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1	0.12	0.25
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100
	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ					
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	0.25	0.5	1	0.12	0.25
	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	20	20

■テーブルタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	ボールねじ: ±0.02mm すべりねじ: ±0.05mm
ロスモーション	ボールねじ: 0.1mm以下/すべりねじ: 0.3mm以下 (初期値)
静的許容モーメント	Ma: 14.0N·m
	Mb: 14.0N·m
	Mc: 6.70N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N·m
	Mb: 9.9N·m
	Mc: 3.3N·m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
	すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
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	1048 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

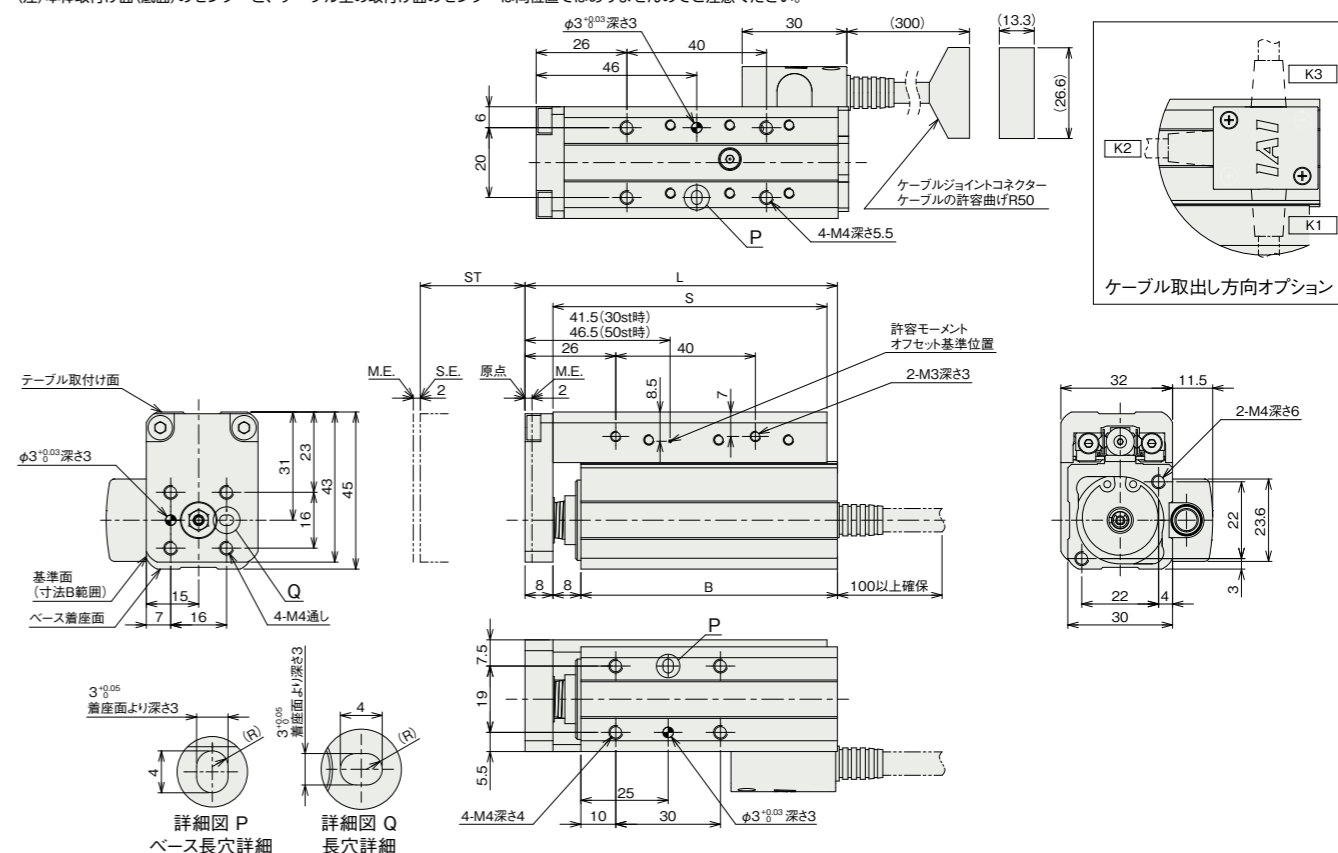
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

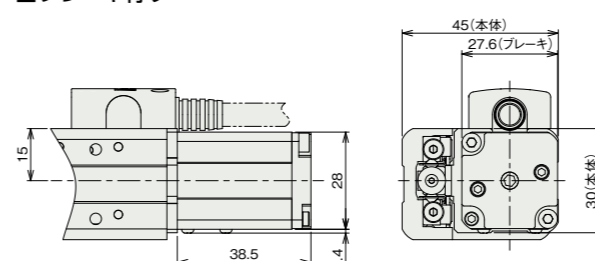
■ブレーキ無し

(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) 原点復帰時はテーブルが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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、振動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 本体取付け面 (底面) のセンターと、テーブル上の取付け面のセンターは同位置ではありませんご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.37	0.44
	0.47	0.54

■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								その他							
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。

