

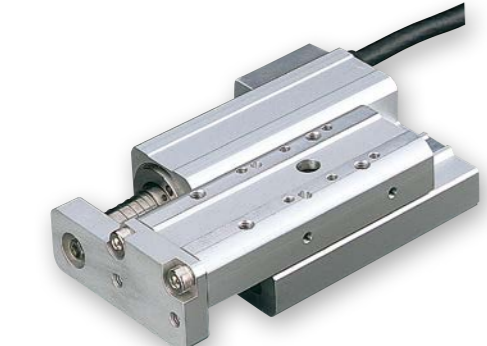
RCA2-TFA3NA

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 60mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

■型式項目

RCA2 - TFA3NA - I - 10

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
I	TFA3NA	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。
 - 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 送りねじ	
	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	-
指定グリース塗布仕様	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	-

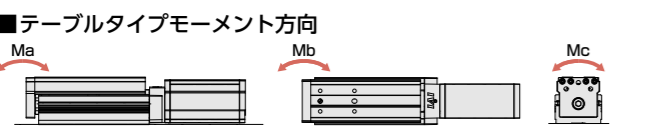
ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
	ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
4	200	100	100	50
2	100	50	50	25
1	50	25	25	12.5

(単位はmm/s)

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	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
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)	0.25	0.5	1	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	



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)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-
	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、アクチュエーター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 「I-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ページをご確認ください。

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
ロストモーション	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: 14.1N·m
	Mb: 14.1N·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
使用周囲温度・湿度	すべりねじ: 水平1000万往復 垂直500万往復 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
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	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。

お問い合わせは
☎ 0800-888-0088

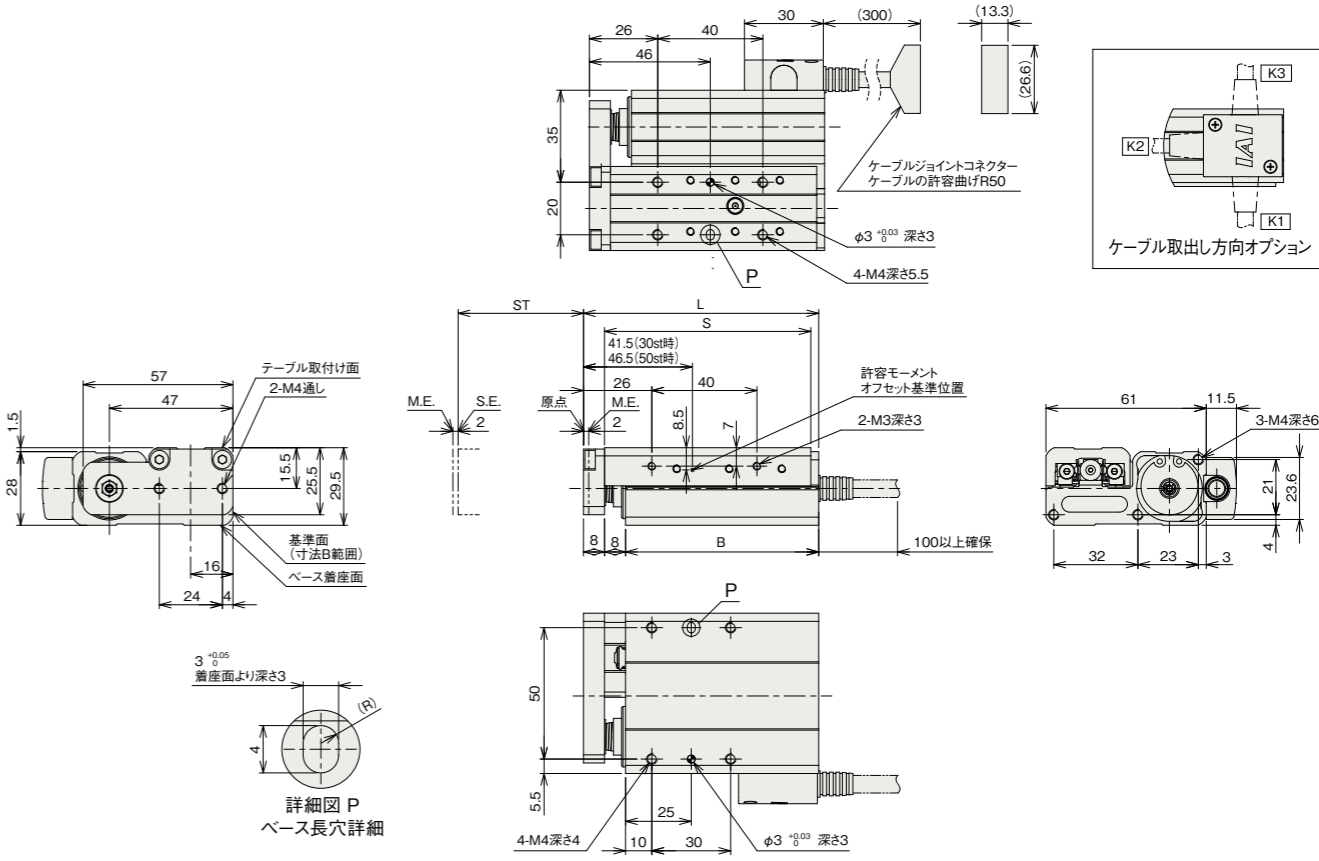
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



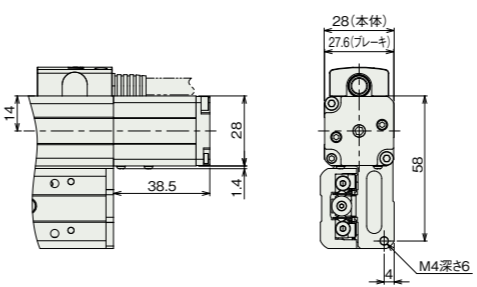
寸法図

■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・エンコーダー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、摺動異常や部品破損の可能性があります。



■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

質量 (kg)	ストローク	30	50
ブレーキ無し	質量	0.4	0.48
	慣性モーメント	0.0001	0.00015
ブレーキ有り	質量	0.5	0.58
	慣性モーメント	0.00015	0.0002

■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														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										ECM			
				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。

