

RCA2-TWA3NA

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 50mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

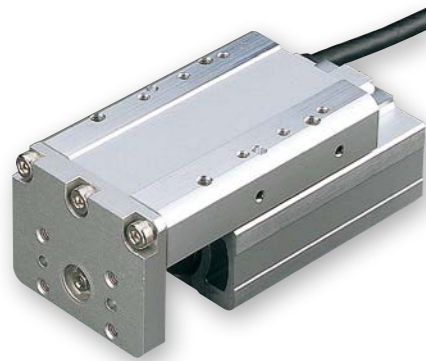
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■型式項目

RCA2 - TWA3NA - 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 サーマーター 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、1-308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「II」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 1-287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

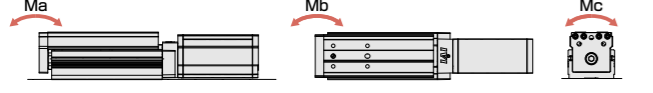
リード	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	4	200	-
	2	100	-
	1	50	-
すべりねじ	4	200	-
	2	100	-
	1	50	-

(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	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	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3
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
	最大ストローク (mm)	30	30	30	30	30
	最小ストローク (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



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 「-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: 19.1N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9.9N·m
	Mb: 9.9N·m
	Mc: 9.4N·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

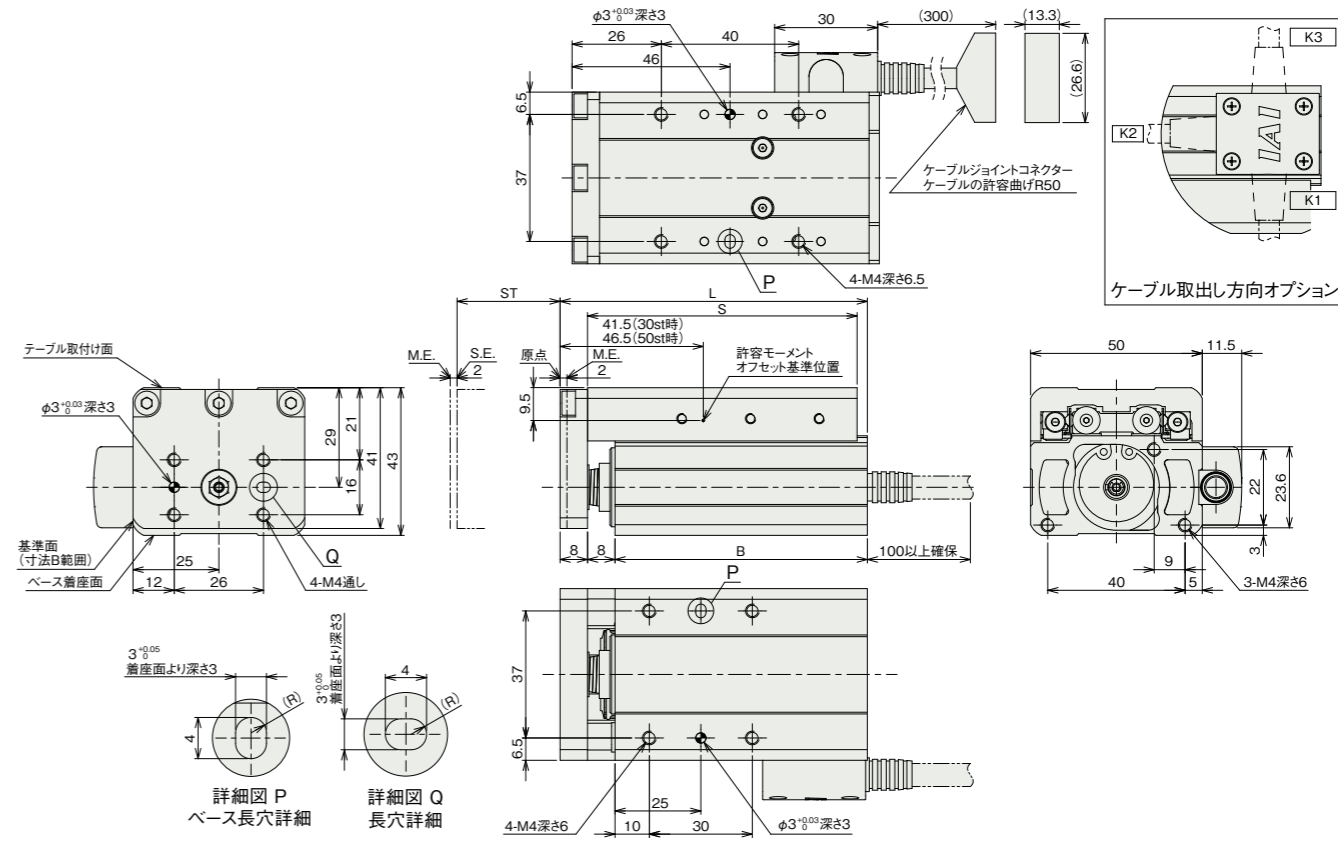
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

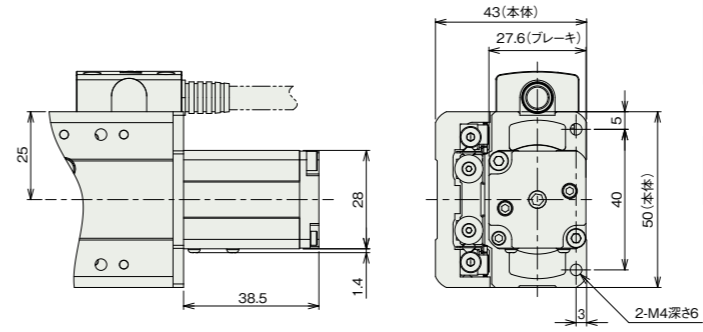
■ブレーキ無し

(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ページをご確認ください。
(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。

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

質量 (kg)	ストローク	30	50
	ブレーキ無し	0.52	0.58
	ブレーキ有り	0.62	0.68

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーター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								ECM								
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-229
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-243
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	-	8-103

(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。