

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、1-308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	30 (mm)		50 (mm)	
		ボールねじ	すべりねじ	ボールねじ	すべりねじ
ボールねじ	4	200	-	-	-
	2	100	-	-	-
すべりねじ	1	50	-	-	-
	4	200	-	-	-
すべりねじ	2	100	-	-	-
	1	50	-	-	-

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ

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)	-	-	-
	R20(20m)	-	-	-

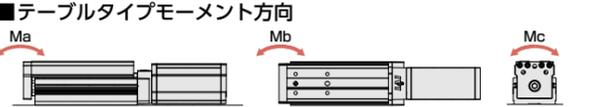
- (注) A3, A5はロボットケーブルです。
- 小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)
- | 種類 | ケーブル記号 | A3 | A5 | A6 |
|----------|---------------------|----|----|----|
| 標準タイプ | P(1m) | - | - | - |
| | S(3m) | - | - | - |
| | M(5m) | - | - | - |
| 長さ指定 | X06(6m) ~ X10(10m) | - | - | - |
| | X11(11m) ~ X15(15m) | - | - | - |
| | X16(16m) ~ 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) | - | - | - |
| | 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。

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		
水平	リード	4	2	1	4	2
	可搬質量	0.75	1.5	3	0.25	0.5
	速度/加減速度	200	100	50	200	100
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1	0.12	0.25
	速度/加減速度	200	100	50	200	100
	推力	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ					
ストローク	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

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。

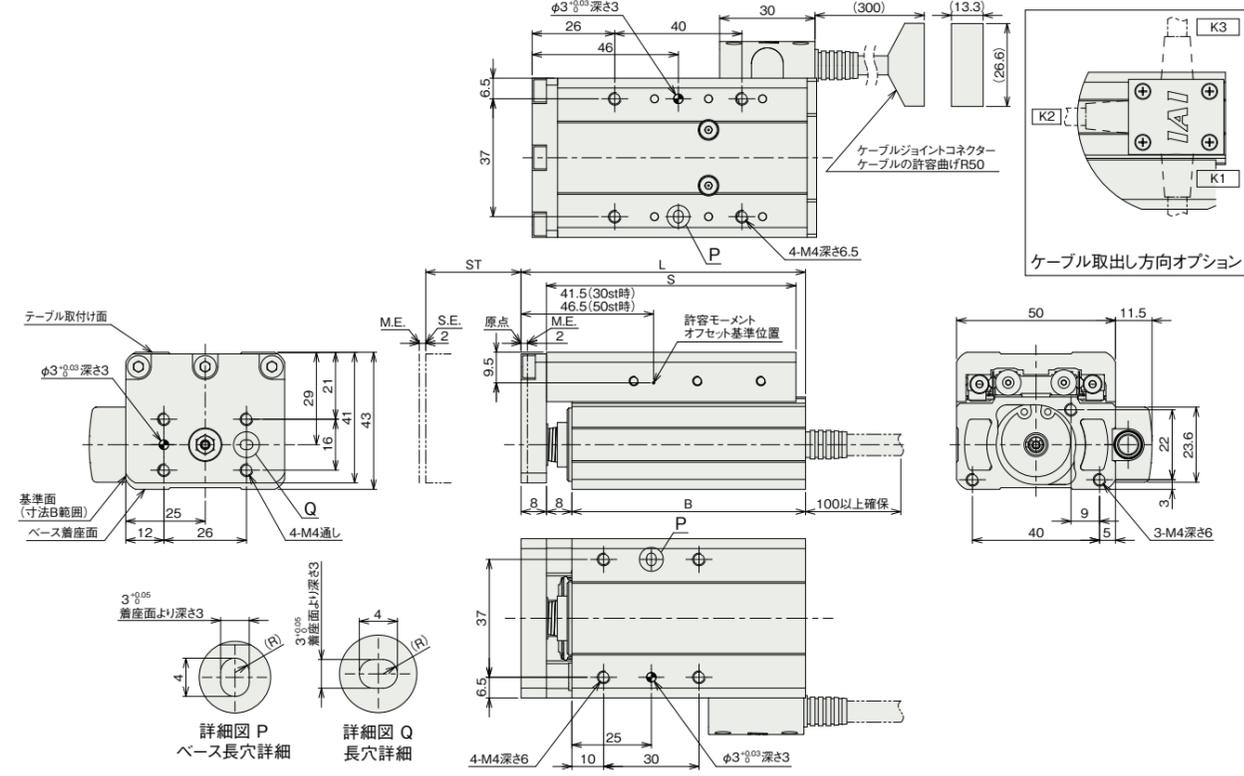


寸法図

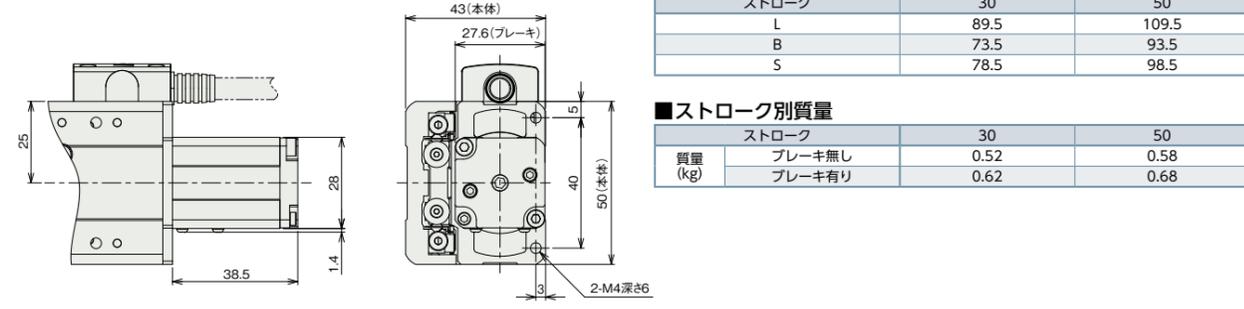
■ブレーキ無し

(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。



■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)	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																			
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。

