

RCA2CR-SD4NB

クリーン 細小型 ダブル ガイド付 モーター ストレート 本体幅 70 mm 24V ACサーボモーター

■型式項目									
RCA2CR - SD4NB -		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	-
I	-	インクリメンタル	-	20 サーボモーター	20W	6 ポールねじ6mm	25 25mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB	
						4 ポールねじ4mm	50 50mm	A5 ACON-CB/CGB	
						2 ポールねじ2mm		A6 RCON RSEL	
								X 長さ指定	
								R ロボットケーブル	



省電力対応



- (1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかかるないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
- (2) 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ー比の目安は変化します。詳細は1-336ページをご確認ください。
- (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- (4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (5) 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「!」になります。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)			
ストローク (mm)		標準価格	
25		-	
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
小型コネクター仕様	CNS	7-408	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	-
省電力対応	LA	7-409	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	-

ケーブル長価格表(標準価格)

■標準コネクター

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)	-	-	-
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様(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)	-	-	-
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) 4方向コネクター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。
□□□はケーブル長さを記入。(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7-747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	ボールねじリード(mm)		
リード	6	4	2
可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3
	最高速度(mm/s)	300	200
速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75
	最高速度(mm/s)	300	200
可搬質量(注1)	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
速度/加減速度	吸引圧力(kPa)	4	4
	定格推力(N)	33.8	50.7
クリーンルーム仕様	最小ストローク(mm)	25	25
	最大ストローク(mm)	50	50
推力	ストロークピッチ(mm)	25	25
ストローク			

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロッド不回転精度	0.1mm以下
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	±0.05度
クリーン度	5000Kmもししくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
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	104pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

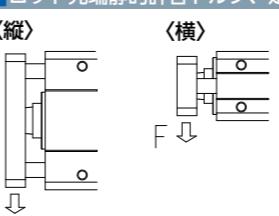
(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値0度)です。

ストロークと最高速度

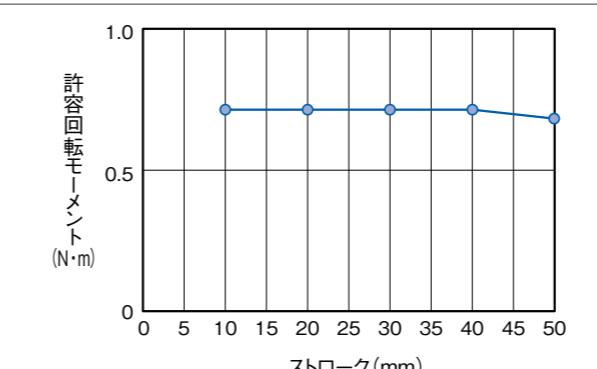
ストローク	25 (mm)	50 (mm)
リード	240<200>	300
6	200	
4	100	

(単位はmm/s)

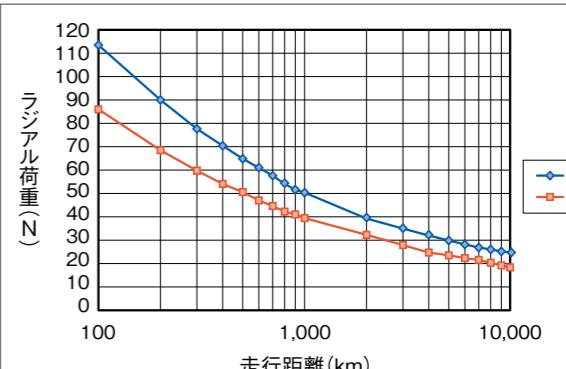
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



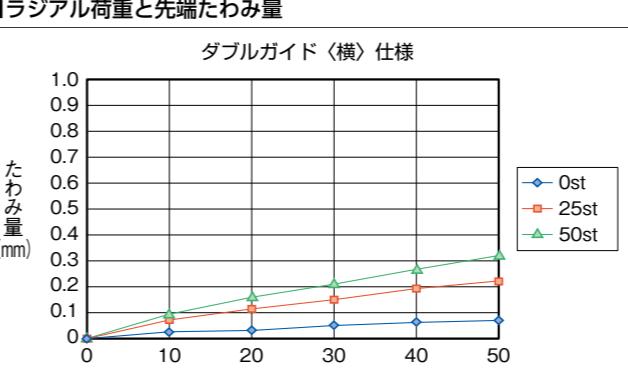
■ロッド先端静的許容トルク



■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

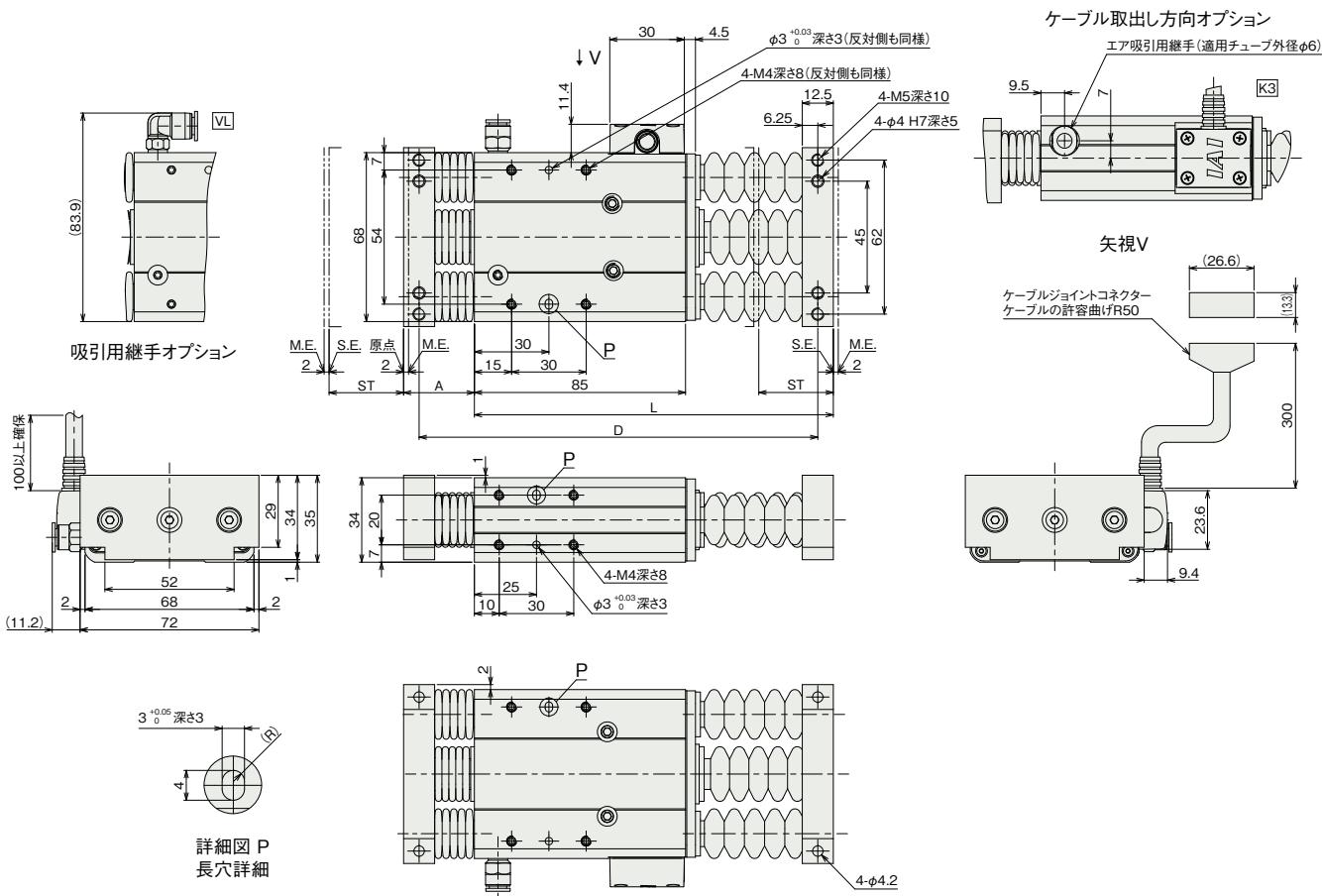
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量(kg)	0.86	0.88

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														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。