RCA2W-GD3NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 30 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GD3NB - 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
RCA2W	GD3NB	I 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	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応

選定上の注意

(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ら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の値は、「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 1-328 ページをご確認ください。
(3) 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。
(4) 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「I」になります。
(5) 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
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
小型コネクター仕様	CNS	7-710	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-716	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-716	–
省電力対応	LA	7-717	–
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-723	–

(注1) 吸排気ポートです。

■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) ～ **X18**(18m)	–	–	–
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) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(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		
リード		ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
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

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.05度
走行寿命		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
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
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		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、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(初期値目安)です。

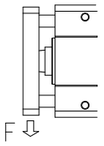
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

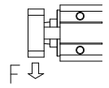
(単位はmm/s)

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

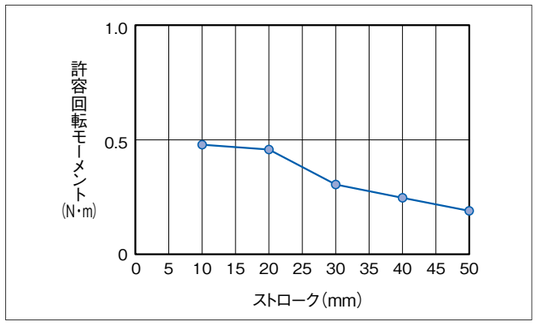
〈縦〉



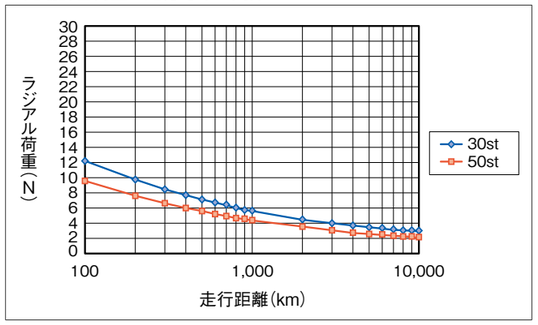
〈横〉



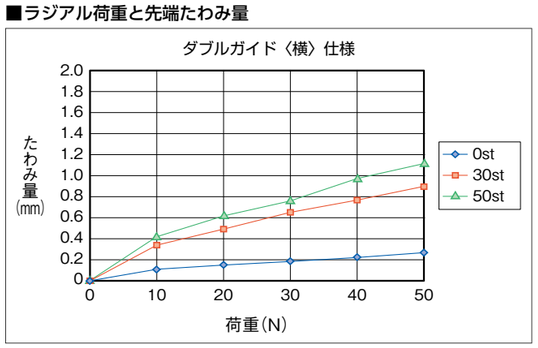
■ロッド先端静的許容トルク



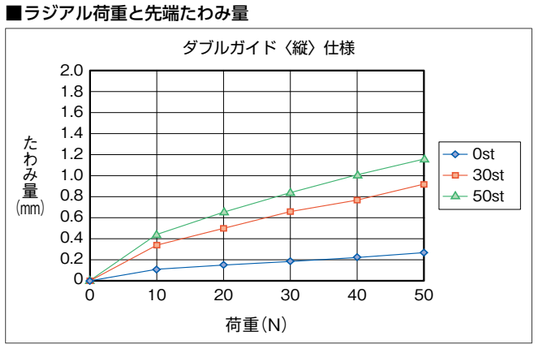
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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

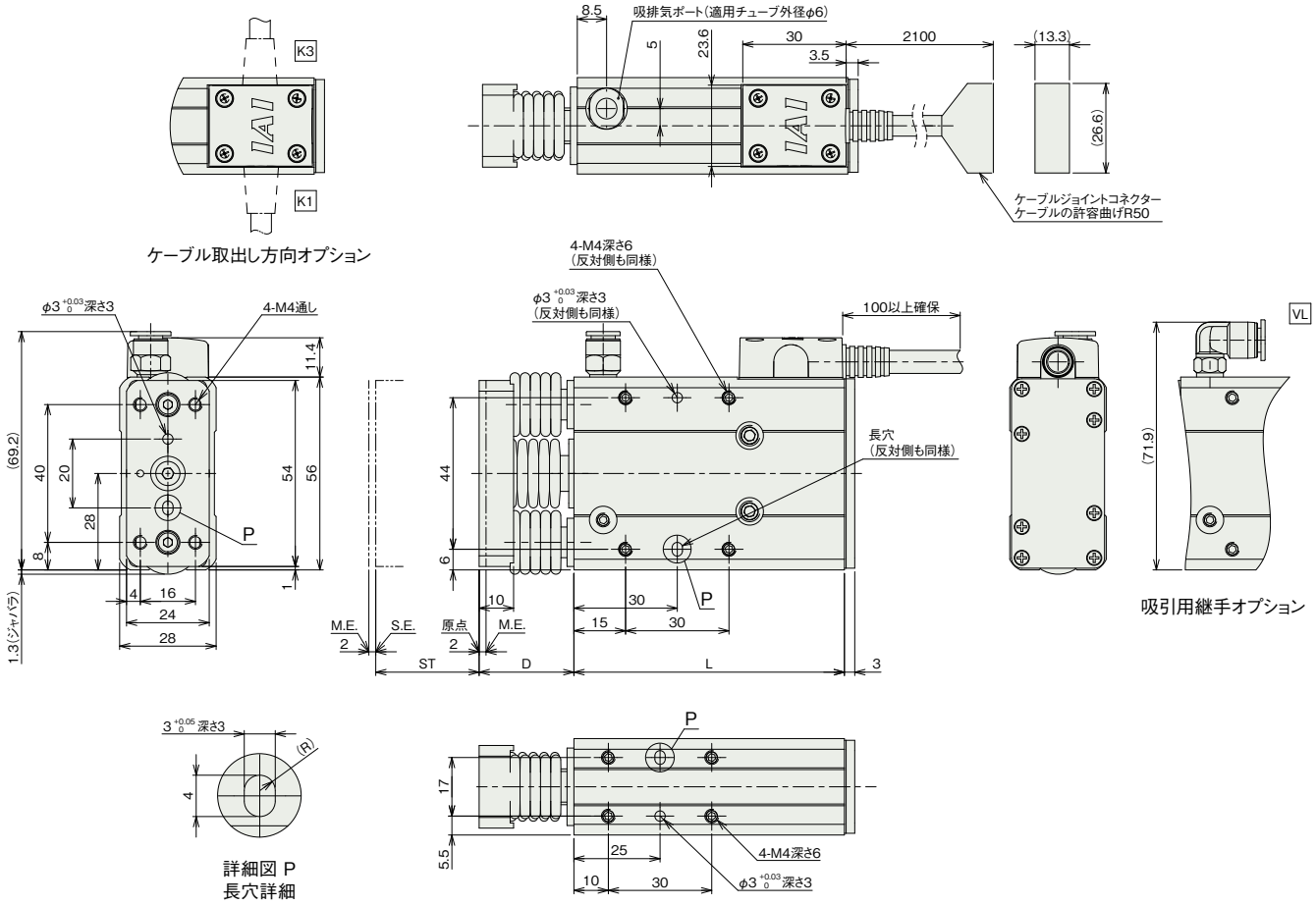


寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

(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) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.44	0.54

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													
							DV	CC	CIE	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。