

RCA2-TA4C

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 40mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2 - TA4C - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 20 20mm 100 100mm (10mmピッチ毎設定)	適応コントローラ A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	--------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用は 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、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-452 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「I1」になります。
 - 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-361 ページをご確認ください。

アクチュエータースペック

リードと可搬質量

型式	モーター出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1 0.5	28	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④		4	2 1	43	
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④		2	3 1.5	85	

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
20~100 (10mm毎)	300
6	200
4	100
2	100

(単位はmm/s)

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
20	-
30	-
40	-
50	-
60	-
70	-
80	-
90	-
100	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A1	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)	-	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-
		-	-	-	-

(注) A1, A3, A5はロボットケーブルです。

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	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	3-551	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	3-551	-
省電力対応	LA	3-562	-
原点逆仕様	NM	3-567	-

アクチュエータ仕様

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
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 17.2N・m Mb: 24.5N・m Mc: 33.3N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 4.98N・m Mb: 7.11N・m Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

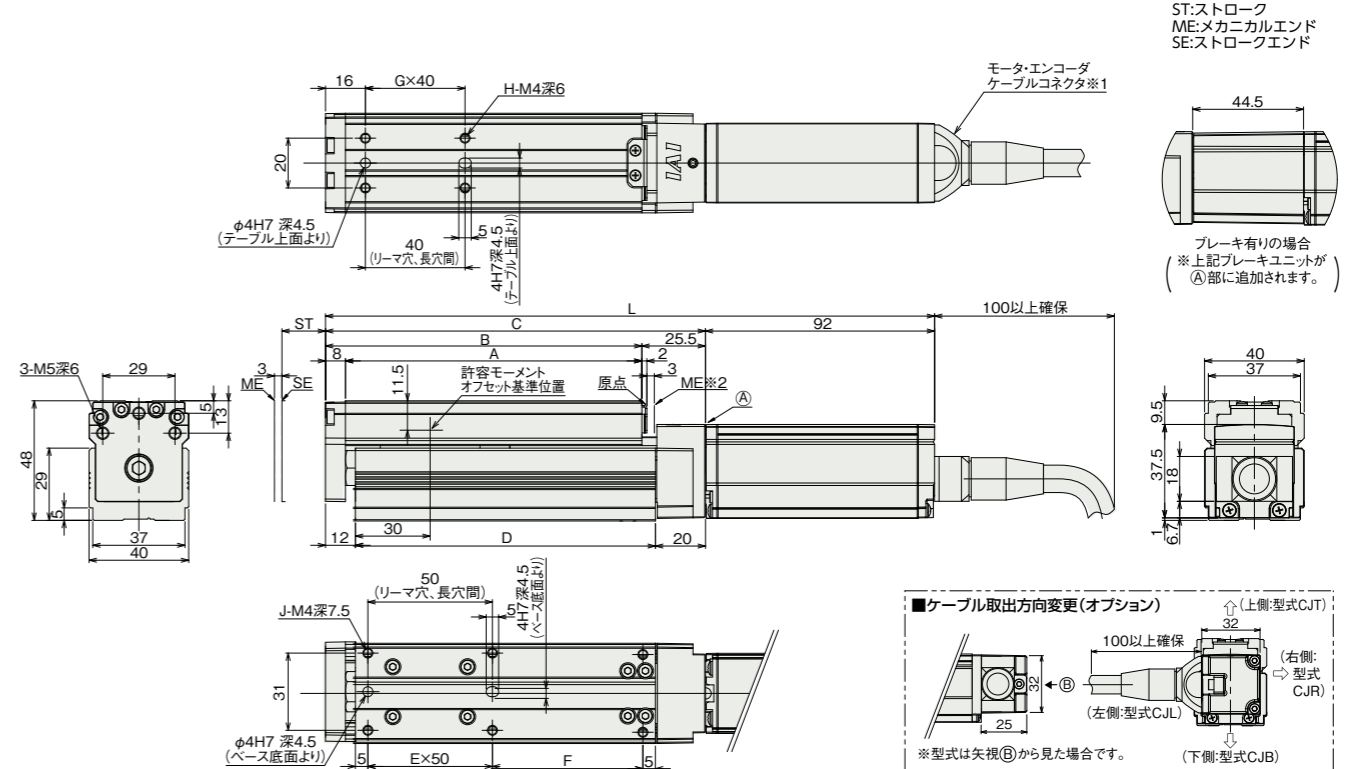
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

※1 モーター・エンコーダケーブルはアクチュエータのモーターカバーに直接接続されます。ケーブルの詳細は1-255ページをご確認ください。
※2 原点復帰を行った場合はスライダがMEまで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。

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



ストローク別寸法・質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	ブレーキ無し	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	ブレーキ有り	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169	
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177	
C	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
質量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	

(注) ブレーキ有りは質量が0.2kgアップします。

適応コントローラ

本ページのアクチュエータ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確認ください。

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 (ネットワーク仕様は768)	標準価格	参照ページ
				ボジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512	-	7-121
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	7-133
ASEL-CS		2		●	-	●	●	-	-	-	-	-	-	●	-	-	-	1500	-	7-221
MCON-C/CG		8		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	7-73
MCON-LC/LCG		6		-	-	●	●	-	●	●	-	-	●	●	●	-	-	256	-	7-73
RCON		16		-	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	-	7-41

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。