

RCA2-TFA4NA

細小型 テーブル モーター ストレート 本体幅 70mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

■型式項目

RCA2 - TFA4NA - I - 20

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 20W サーボモーター	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
				6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	N 無し P 1m S 3m M 5m X1 長さ指定 R1 ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



- 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、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。
 - 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 送りねじ	
	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	3-551	-
小型コネクタ仕様	CNS	3-551	-
指定グリス塗布仕様	G1/G3/G4	3-561	-
コネクタケーブル左側取出	K1	3-562	-
コネクタケーブル前側取出	K2	3-562	-
コネクタケーブル右側取出	K3	3-562	-
省電力対応	LA	3-562	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度 (mm/s)	
		30 (mm)	50 (mm)
ボールねじ	6	270 < 220 >	300
	4	200	-
	2	100	-
すべりねじ	6	220	300
	4	200	-
	2	100	-

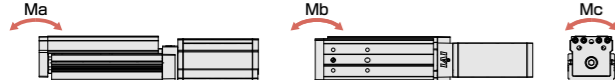
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

メインスペック

項目	内容	ボールねじ				すべりねじ					
		6	4	2	6	4	2	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	0.25	0.5	1	-	-	-
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	-	-	-
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	-	-	-
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.2	0.2	0.2	-	-	-
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	-	-	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100	300	200	100	-	-	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	-	-	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	-	-	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	19.9	29.8	59.7	-	-		
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ									
	ブレーキ保持力 (kgf)	0.5	0.75	1.5	0.12	0.25	0.5	-	-		
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	30	30	30	-	-		
	最大ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	-	-		
	ストロークピッチ (mm)	20	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)

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A1	A3	A5	A6
標準タイプ	P (1m)	-	-	-	-
	S (3m)	-	-	-	-
	M (5m)	-	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-	-
	-	-	-	-	-

(注) A1, 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)	-	-	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
長さ指定	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-
	-	-	-	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ/すべりねじ φ6mm 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
ロストモーション	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: 14N・m
	Mb: 14N・m
	Mc: 6N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9N・m
	Mb: 9N・m
	Mc: 3N・m
走行寿命	ボールねじ: 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℃、Max85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
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。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

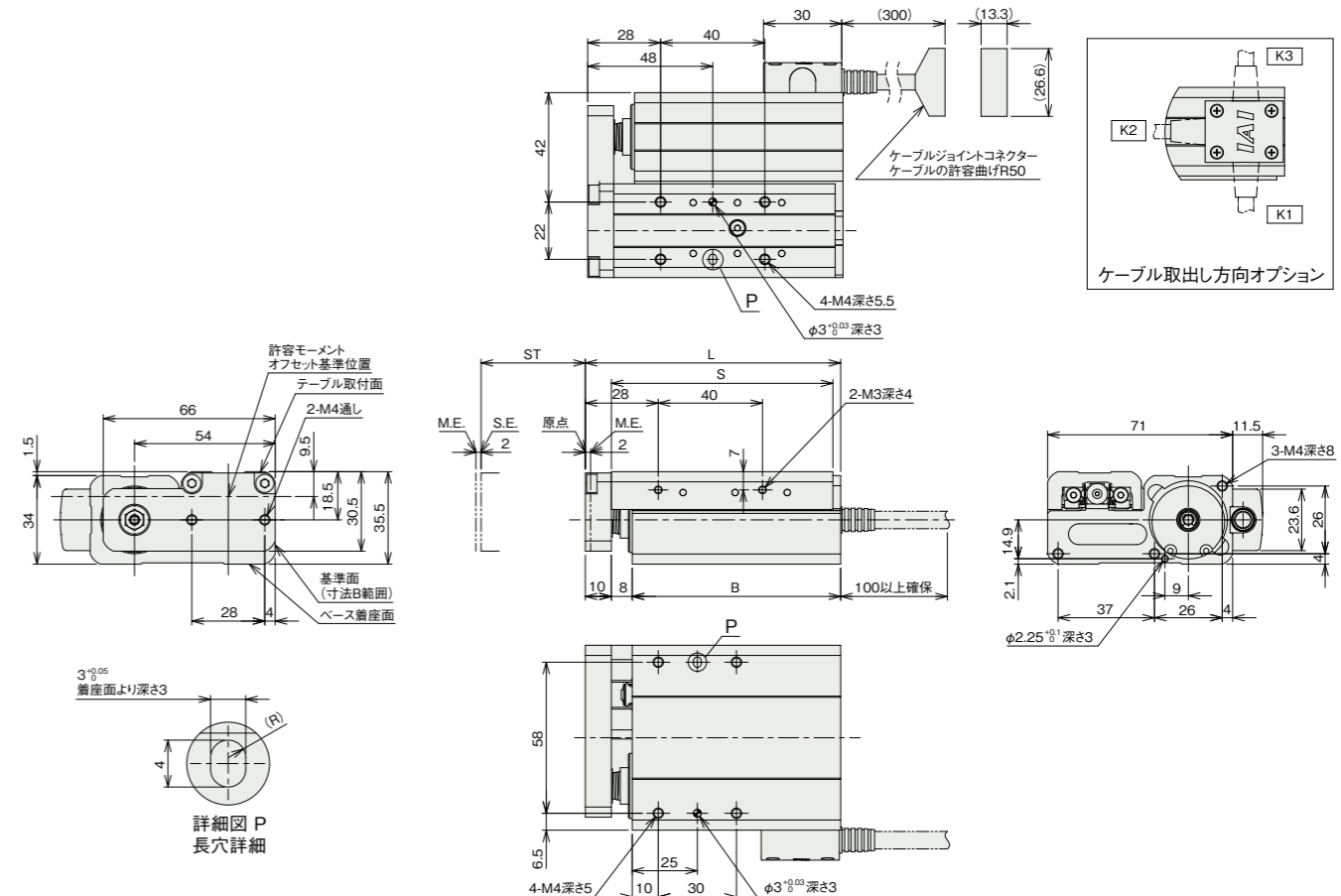
寸法図

■ブレーキ無し

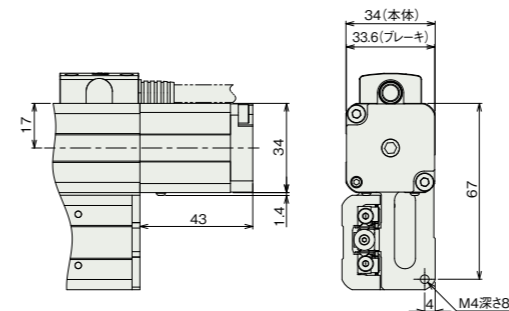
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-255ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	98	118
B	80	100
S	85	105

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.6
	ブレーキ有り	0.75

■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 (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。

