

RCA-SS4D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 40mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

■型式項目	RCA	-	SS4D	-	I	-	20	-		-		-		-		-	
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	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
			インクリメンタル仕様 ※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。		20: サーボモータ 20W		10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm		50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		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

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SS4D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4	1	19.6	50~300 (50mm毎)
RCA-SS4D-I-20-5-①-②-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	665
5	330
2.5	165

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
50	¥45,000
100	¥45,000
150	¥47,000
200	¥47,000
250	¥48,000
300	¥48,000

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	¥6,000
	S (3m)	¥6,000
	M (5m)	¥8,000
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	¥11,000
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	¥12,600
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	¥15,000
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	¥7,000
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	¥9,500
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	¥15,500
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	¥20,800
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	¥26,500

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

④オプション価格表 (標準価格)

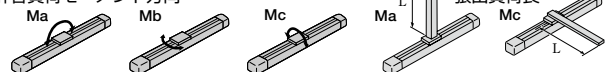
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ (配線エンド側出し)	BE	→巻末 P42	¥19,000
ブレーキ (配線左側出し)	BL	→巻末 P42	¥19,000
ブレーキ (配線右側出し)	BR	→巻末 P42	¥19,000
省電力対応	LA	→巻末 P52	無償
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	無償

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:6.9N・m Mb:9.9N・m Mc:17.0N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:2.7N・m Mb:3.9N・m Mc:6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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。

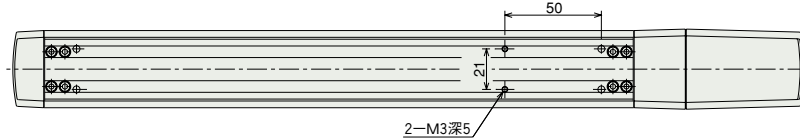
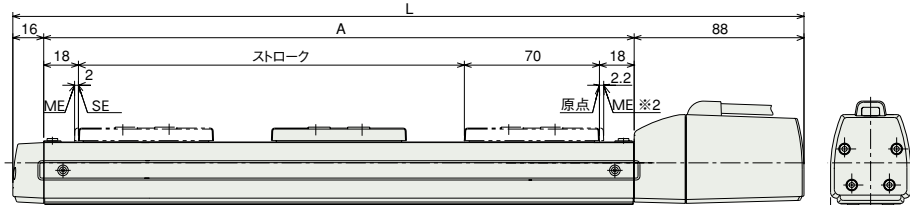
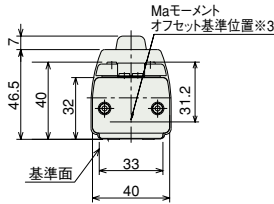
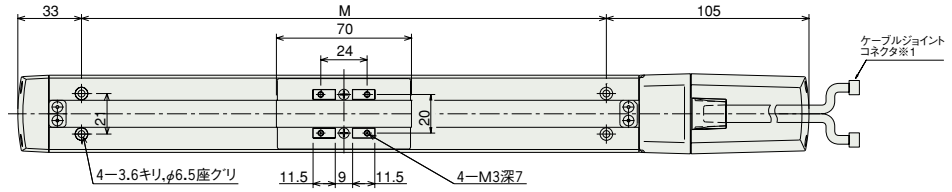
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

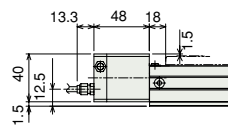
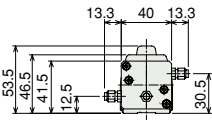
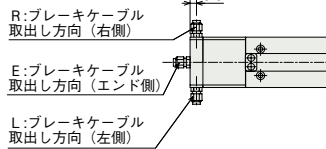
📖 巻末P.15

2次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

※ブレーキ付は全長(L)が32mm(配線エンド側取出は45.3mm)、質量が0.2kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
質量(kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

②適応コントローラ

RCA2シリーズ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選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
電磁弁タイプ		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ	3点	AC100V	定格 2.4A	¥21,500	→ P537
		ASEP-C-20I①-⑩-2-0	電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ				インクリメンタルタイプ ¥11,300 簡易アプリュータイプ ¥20,300	→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	P568参照	→ P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションタイプ					
ポジションタイプ		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大512点の位置決めが可能	512点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	¥22,000 ~	→ P631
安全カテゴリ対応ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ドライブ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	¥12,000	→ P631
パルス列入力タイプ (オープンコレクタ仕様)		ACON-PO-20I①-⑩-2-0	オープンコレクタ対応パルス列入力タイプ				¥12,000	
シリアル通信タイプ		ACON-SE-20I①-N-0-0	シリアル通信専用タイプ	64点	DC24V		¥11,000	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能	1500点	DC24V		¥45,000	→ P675

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。
※⑩は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
ロッドタイプ
細小型
標準型
コントローラ一体型
テーブル/アーム/フラットタイプ
細小型
標準型
グリッパ/ロータタイプ
リニアサーボタイプ
クリーン対応
防滴対応
パルスモータ
サーボモータ(24V)
サーボモータ(200V)
リニアサーボモータ