RCA-RA3R

モーターストレート　本体径 ø30 mm　24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - RA3R - 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	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCA	RA3R	I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～200 50mm～200mm (50mmピッチ毎設定)	A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	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

水平　垂直　横立て　天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 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、加速度は上限となります。
(3) 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ーの目安は変化します。詳細は 1-448ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
(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「I」になります。
(6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-379ページをご参照ください。
(7) RCON 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細はホームページをご参照ください。

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50～200 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

(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
50	–
100	–
150	–
200	–

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)	–	–	–	–
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、A6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**	2-1073	–
フート金具	**FT**	2-1078	–
フランジ金具(前)	**FL**	2-1075	–
フランジ金具(後)	**FLR**	2-1078	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	2-1082	–
原点確認センサー(注1)	**HS**	2-1082	–
省電力対応	**LA**	2-1084	–
ナックルジョイント	**NJ**	2-1086	–
原点逆仕様	**NM**	2-1087	–
クレビス金具	**QR**	2-1088	–
背面取付用プレート	**RP**	2-1090	–
トラニオン金具(前)	**TRF**	2-1093	–

(注1) 原点逆仕様では使用できません。

メインスペック

項目			内容		
モーター出力(W)			20		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	9	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		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)	1.5	3	6.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		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
推力		定格推力(N)	36.2	72.4	144.8
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	200	200	200
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

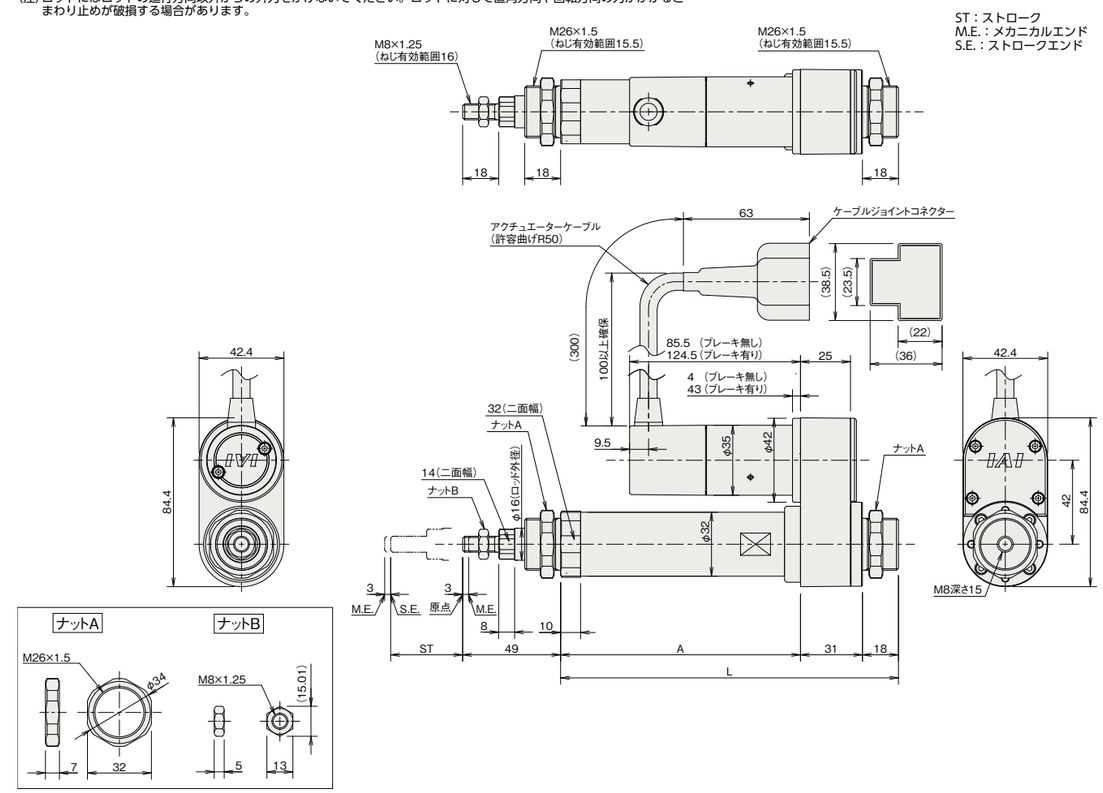
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ16mm　材質：鉄　硬質クロムメッキ処理
ロッド不回転精度	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-293ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドが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) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

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	50	100	150	200
L	169	219	269	319
A	120	170	220	270

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	1.0	1.1
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3

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)	–	6-85
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	6-97
ASEL-CS		2		●	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	1500	–	6-181
MCON-C/CG		8		–	–	–	●	●	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	256	–	6-37
MCON-LC/LCG		6		–	–	●	●	●	–	●	●	–	–	●	●	●	–	–	256	–	6-37
RCON		16		–	–	–	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	128	–	RCON リーフレット

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。

IAI