RCA-SRGD4R

ダブルガイド付　モーター折返し　本体幅 50mm　24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA	SRGD4R	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
		I　インクリメンタル	20　サーボモーター20W	5　5mm 2.5　2.5mm	20〜200　20mm〜200mm（50mmピッチ毎設定）※100mm以上は50mm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

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 2.5 と垂直使用は 0.2G）で動作させた時の値で、加速度の上限となります。
(2) 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。
(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。付属のガイド単体で使用可能な質量は 1-512ページをご参照ください。
(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。

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)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCA-SRGD4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9	2	41	20〜200(10mm毎)(注1)
RCA-SRGD4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	5.5	81	

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラー　③ ケーブル長　④ オプション
(注1) 100mm 以上は50mm 毎となります。

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	20〜200(10mm毎)
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
20〜50	−
60〜100	−
150	−
200	−

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(注2)	**B**	2-1073	−
フランジ金具(後)	**FLR**	2-1078	−
フート金具(注3)	**FT**	2-1078	−
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	2-1082	−
省電力対応	**LA**	2-1084	−
原点逆仕様	**NM**	2-1087	−

(注2) ブレーキは70ストローク以上で使用可能です。
(注3) フート金具は80ストローク以上で使用可能です。

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)　A1、A3、A5はロボットケーブルです。

アクチュエーター仕様

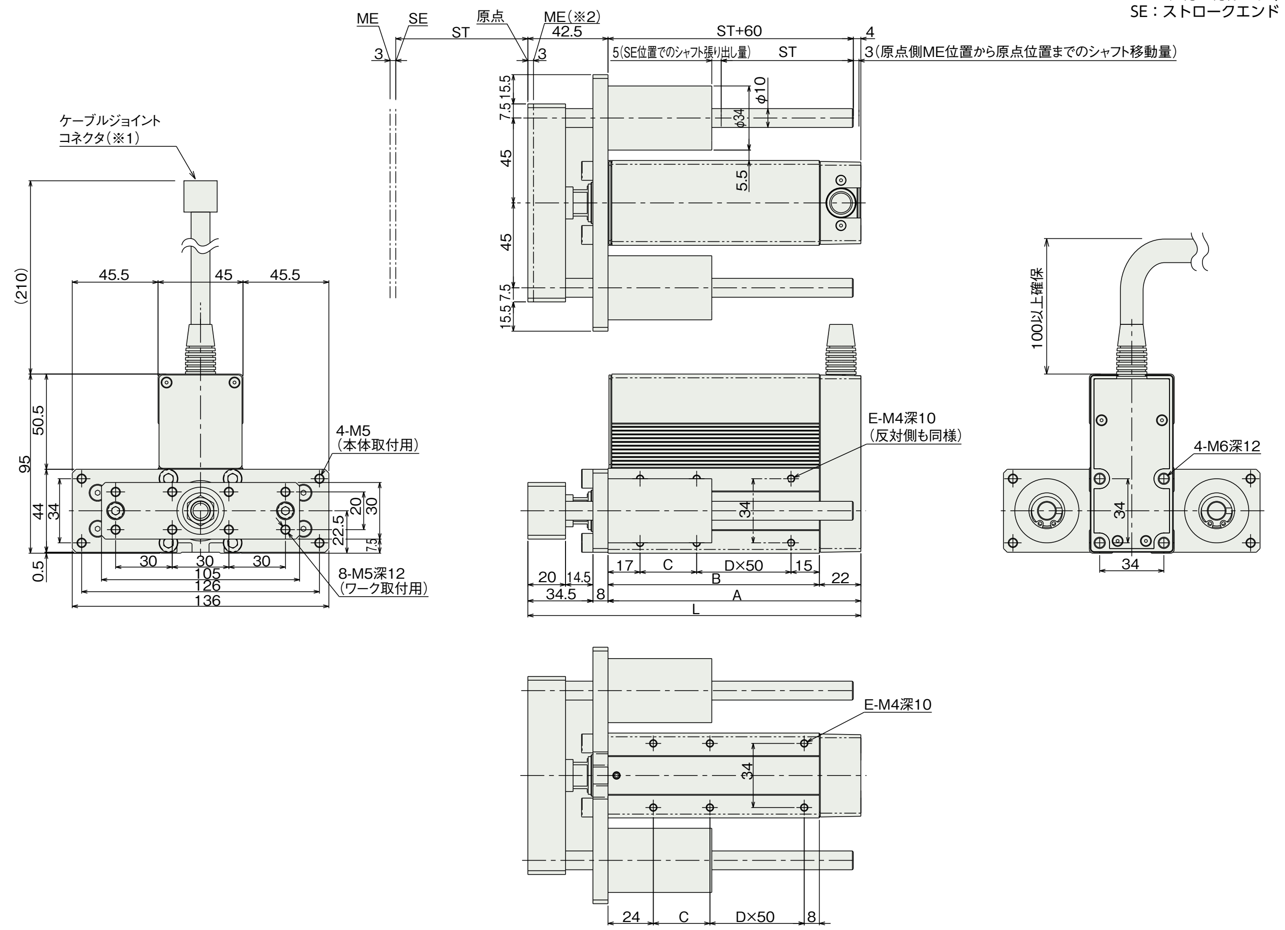
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※1 モーター・エンコーダーを接続します。ケーブルの詳細は1-293ページをご参照ください。
※2 原点復帰を行った場合はロッドがMEまで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) ブレーキ有り仕様も外形寸法は変更ありません。ただしブレーキ有り仕様の最小ストロークは70mmからとなり、60mm以下の対応はできません。

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
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	20	30	40	50	60	70	80	90	100	150	200
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5	256.5	306.5
A	84	94	104	114	124	134	144	154	164	214	264
B	62	72	82	92	102	112	122	132	142	192	242
C	30	40	50	60	70	30	40	50	60	60	60
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	3
E	4	4	4	4	4	6	6	6	6	8	10
質量(kg)	1.42	1.49	1.56	1.64	1.71	1.79	1.86	1.94	2.01	2.38	2.75

(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 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	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
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