

# RCA2-TA4R

細小型 テーブル モーター折返し 本体幅 40mm 24V ACサーボモーター

型式項目									
RCA2 - TA4R -		I	-		10	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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	
		I1 インクリメンタル	10 サーボモーター 10W	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 20mm 100 100mm (10mm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	



省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

- 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		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-TA4R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	20~100 (10mm毎)
RCA2-TA4R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-TA4R-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	

(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)	-	-	-	-
ロボットケーブル	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。

### 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
プレーキ	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 (外側)	CJO	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	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	3-563	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	3-563	-
原点逆仕様	NM	3-567	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

### アクチュエーター仕様

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2)	Ma: 4.98N・m Mb: 7.11N・m Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露無きこと)

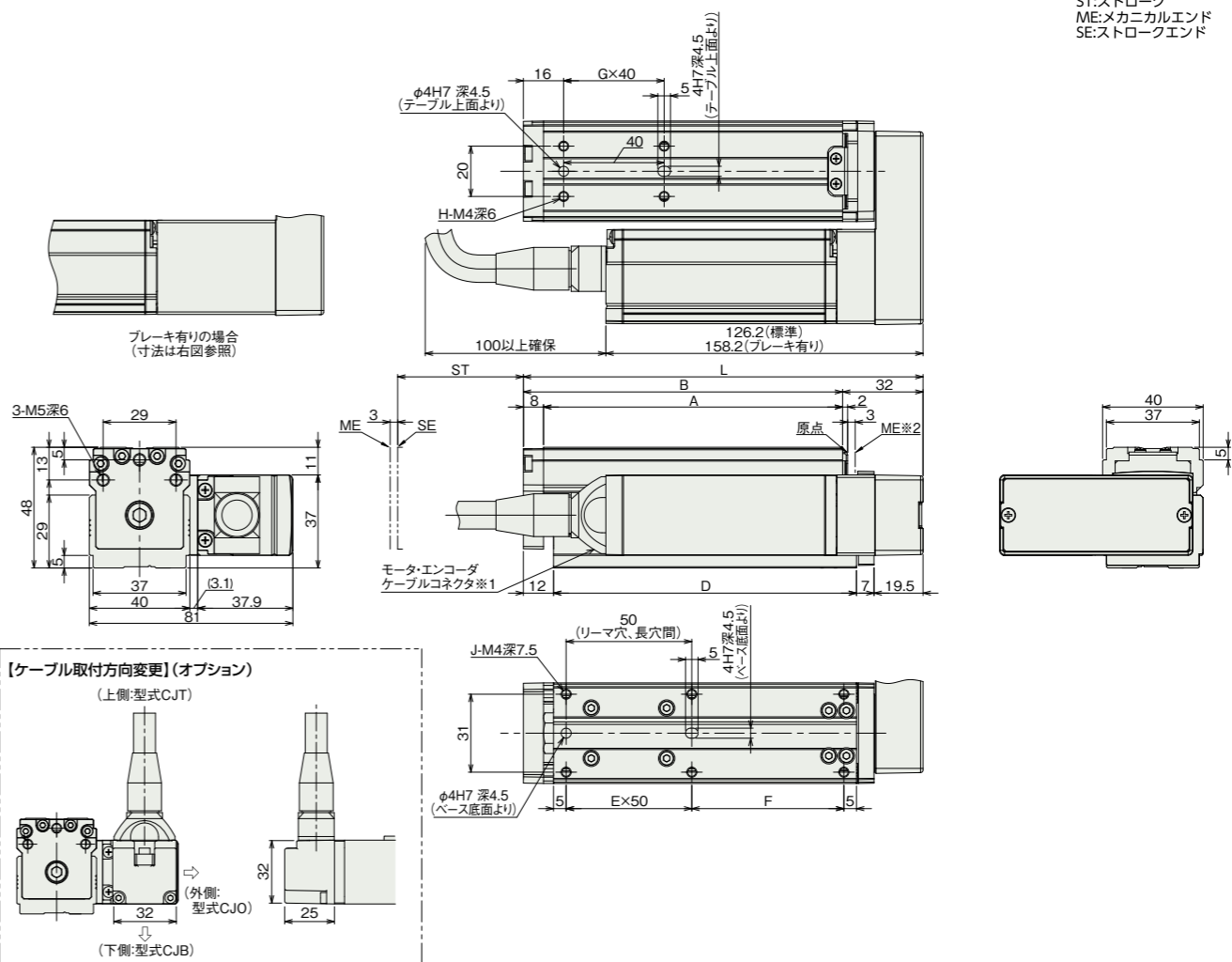
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

## 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ー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ーが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。  
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の図面になります。  
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置はTA4C (総合カタログ2017・2-592ページ) と同じです。

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](http://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
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
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	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
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	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

(注) プ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	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				ECM
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	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。

