

RCA2-TWA3NA

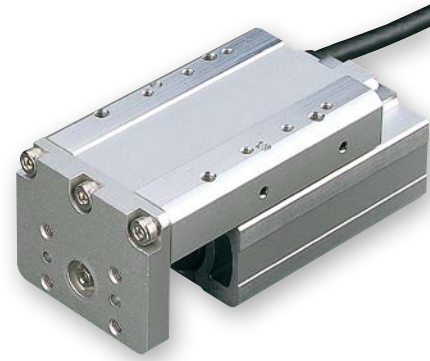
細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 50mm 24V ACサーボモーター すべりねじ ボールねじ

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

■型式項目

RCA2 - TWA3NA - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□ □ 長さ指定 R □ □ ロボットケーブル	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	------------------------	-----------------------------	--	---------------------------------	--	--	---------------------------



省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 1 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ー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ー種類欄は「I」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ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	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	-
指定グリース塗布仕様	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

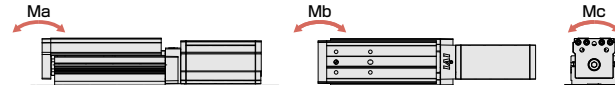
ストローク	30 (mm)		50 (mm)	
	リード	最高速度 (mm/s)	リード	最高速度 (mm/s)
ボールねじ	4	200	4	100
	2	100	1	50
	1	50	4	200
すべりねじ	4	200	2	100
	2	100	1	50
	1	50		

(単位はmm/s)

メインスペック

項目	内容	ボールねじ				すべりねじ					
		4	2	1	4	2	1				
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	0.25	0.5	1			
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50			
		定格加減速度 (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)	0.25	0.5	1	0.12	0.25	0.5			
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	200	100	50			
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2			
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	25.1	50.3	100.5				
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)	0.25	0.5	1	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)

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)	-	-	-	-
	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)	-	-	-	
	長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
		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 φ4mm 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: 19N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 9N・m
	Mb: 9N・m
	Mc: 9N・m
走行寿命	ボールねじ: リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
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
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

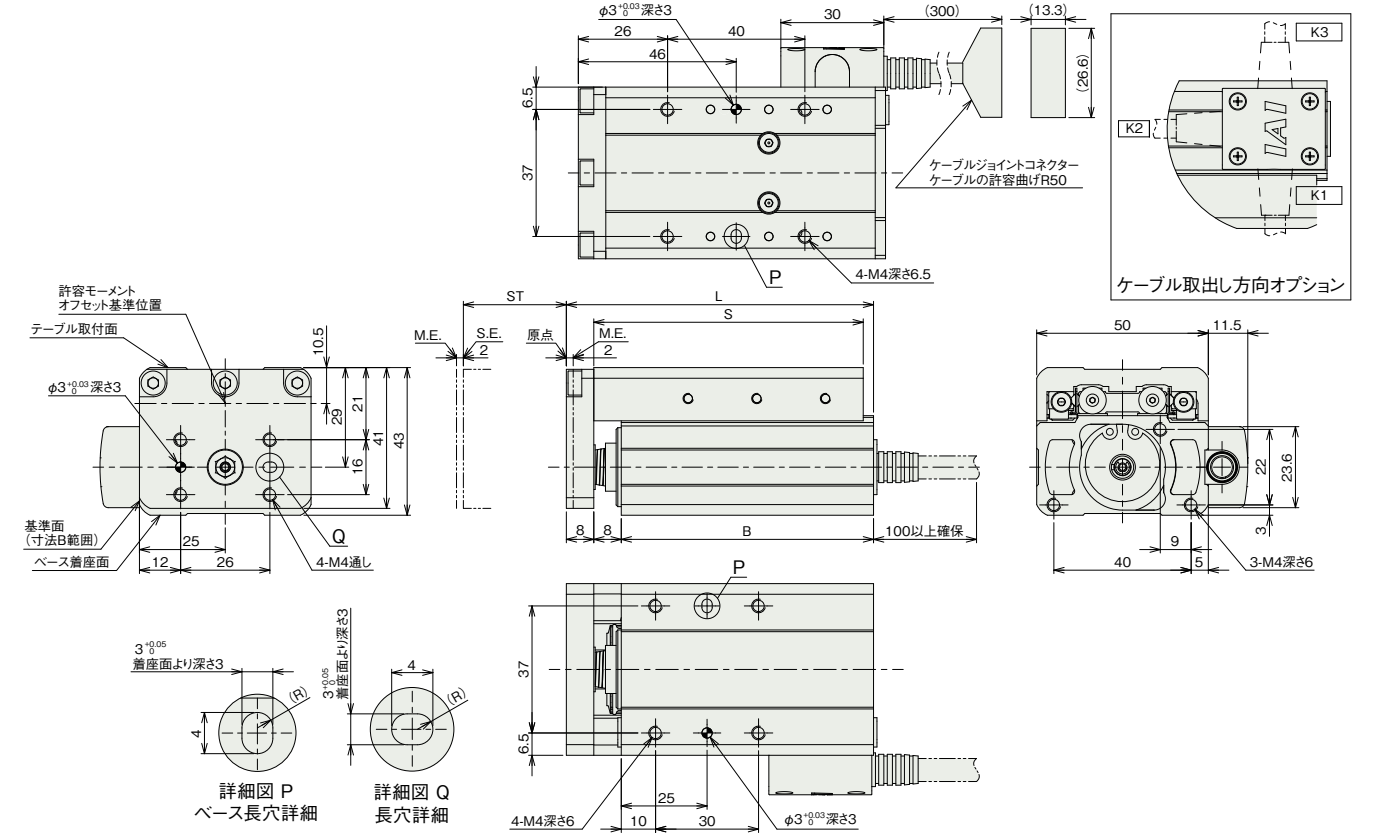
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

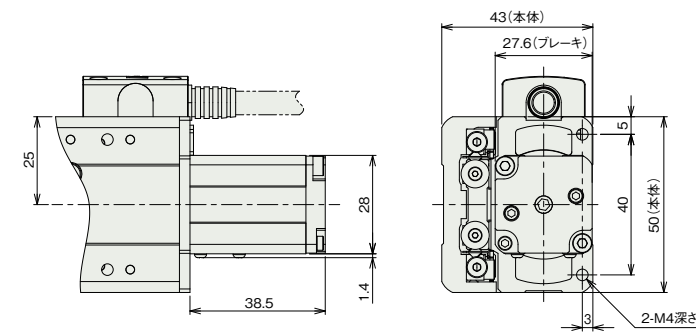
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-255ページをご確認ください。
(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。

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



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	89.5	109.5
B	73.5	93.5
S	78.5	98.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)		
ブレーキ無し	0.52	0.58
ブレーキ有り	0.62	0.68

■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	外形	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。