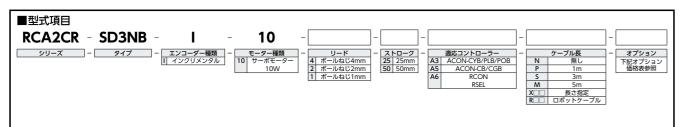
# RCA2CR-SD3NB









(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイド を併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方 向に加わる力の許容値(許容回転トルク)はガイド付タイプ資料 (→ 1-293ページ) を

- (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 1-282ページをご確認ください。
- (3) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作 の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意くだ
- (4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- (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「1」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 1-261ページをご参照ください。

### ■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-
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
小型コネクター仕様	CNS	7-396	_
コネクターケーブル右側取出	К3	7-398	_
省電力対応	LA	7-398	_
吸引用継手  字什様	VL	7-401	_

## ストロークと最高速度

J-K	25 (mm)	50 (mm)								
4	200									
2	100									
1	5	0								
		(単位はmm/s)								

#### ケーブル長価格表(標準価格)

#### ■標準コネクター

ご参照ください。

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
	<b>P</b> (1m)	_	_	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_	_	-
	<b>M</b> (5m)	_	_	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	-	-	_
長さ指定	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	_	_	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_	_	-
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	_	_	_
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	_	_	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_	_	_
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	_	_	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_	_	-

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

#### ■小型コネクター仕様(オプション型式: CNS)

■小至コペノノ	正塚 (オノノコノ至)	, · CINJ)		
種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
	<b>P</b> (1m)	_	_	_
標準タイプ	<b>S</b> (3m)	_	_	_
	<b>M</b> (5m)	_	_	_
	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	_	_	_
長さ指定	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	_	_	_
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	_	_	_
	<b>R01</b> (1m) ~ <b>R03</b> (3m)	_	_	_
	<b>R04</b> (4m) ~ <b>R05</b> (5m)	_	_	_
ロボットケーブル	<b>R06</b> (6m) ~ <b>R10</b> (10m)	_	_	_
	<b>R11</b> (11m) ~ <b>R15</b> (15m)	_	_	_
	<b>R16</b> (16m) ~ <b>R20</b> (20m)	_	_	_

## メインスペック

		項目					
		内容					
送りね	じ種類			ボールね	じ		
リード		ボールねじリード(mm)	4	2	1		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3		
水平		最高速度 (mm/s)	200	100	50		
小十	速度/加減速度	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		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注1)	0.25	0.5	1		
垂直		最高速度 (mm/s)	200	100	50		
亜世	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2		
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2		
クリー	ンルーム仕様	吸引圧力(kPa)	8	8	8		
推力		定格推力(N)	42.7	85.5	170.9		
		最小ストローク (mm)	25	25	25		
ストロ	ーク	最大ストローク (mm)	50	50	50		
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25		

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

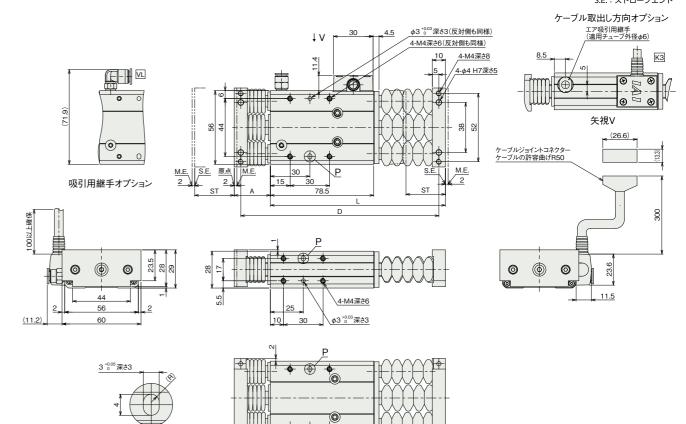
項目	内容						
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10						
繰返し位置決め精度	±0.02mm						
ロストモーション	0.1mm以下						
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理						
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度						
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復						
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)						
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)						
保護等級	IP30						
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>						
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	1048pulse/rev						
納期	ホームページ[納期照会]に記載						

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド 先端変位角(初期値目安)です。

## www.iai-robot.co.jp

(注)原点復帰を行う場合はロッドが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) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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



詳細図P 長穴詳細

■ストローク別寸法		
ストローク	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量		
ストローク	25	50
質量 (kg)	0.52	0.54

木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。

		日上拉住		制御方法																			
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	#2727+	เซเเวลเ	+nd=1				7	ネット	-ワ-	-ク	※選	択				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
		<b>山 肥 田 女</b> X		ポジショナー	ハルス列	ノログノム	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
ACON-CB/CGB		1				● ※選択	● ※選択	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	_	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	_	8-203		
RCON	124	16 (ML3,SSN,ECMI\$8)	DC24V	_	-	_	•	•	•	•	-	-	•	•	•	•	•	•	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47		
RSEL		8		_	-	•	•	•	•	•	_	_	-	•	•	•	-	-	36000	_	8-49		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

