

TTA-A4S□(G)-20-20

TTA-A4(G)-20-20

■型式項目

TTA-WA - 20 20 B

シリーズ	タイプ	エンコーダー 種類	X軸 ストローク オプション	X軸 ストローク オプション	Y軸 ストローク オプション	Y軸 ストローク オプション	Z軸 ストローク オプション	Z軸 ストローク オプション	R軸 ストローク オプション	R軸 ストローク オプション	標準I/O スロット	拡張I/O スロット1	拡張I/O スロット2	I/O ケーブル長	電源 ケーブル仕様	オプション
A4SL	A4SLG 5-579ページ A4SHG タイプ説明 A4G	WA	20 200mm	NM	20 200mm	NM	10 100mm	15 150mm	18 ±180度 36L ±360度 (原点リミット スイッチ付き)	ML MR	NP/NPN PN/PNP 仕様	下記拡張 I/Oスロット表参照	下記拡張 I/Oスロット表参照	0 無し 2 2m 3 3m 5 5m	1 AC100V用 PU本体側装着 プラグのみ 電源ケーブル (2m) 2 AC200V用 電源ケーブル (2m)	下記オプション 価格表参照



(注) CEは安全カテゴリー対応仕様のみに対応しています。



■価格表 (標準価格)

型式	標準価格			
	R軸 動作範囲 ±180度		R軸 動作範囲 ±360度	
	Z軸100mm	Z軸150mm	Z軸100mm	Z軸150mm
TTA-A4SL(G)-20-20	-	-	-	-
TTA-A4SH(G)-20-20	-	-	-	-
TTA-A4(G)-20-20	-	-	-	-

■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
20-20タイプ用支柱追加	AP	5-685	-
ブレーキ (Z軸標準装備)	B	5-685	-
Z軸カバー付	CO	5-685	-
Y軸取付位置90mm前方	F1	5-685	-
Y軸取付位置180mm前方	F2	5-685	-
本体金具付仕様 (金具4個付)			
X軸ストローク20/30	FT4	5-685	-
ZR軸取付位置64.5mm前方	FZ	5-685	-
Y軸取付高さ50mmアップ	H1	5-686	-
Y軸取付高さ100mmアップ	H2	5-686	-
モーター左折返し (注1)	ML	5-686	-
モーター右折返し (注1)	MR	5-686	-
原点逆仕様	NM	5-686	-
操作部脱着可能仕様	OS	5-686	-
機器取付け用サイドプレート (穴あり)	PTH	5-686	-
機器取付け用サイドプレート (穴なし)	PTN	5-686	-
ストローク別サイドスロット取付け仕様	SLT	5-686	-
サイドスロット180mm取付け仕様	SLT0	5-686	-
X軸ストローク20/30追加スイッチ	(注2)	5-687	-

(注1) 型式項目のR軸オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 追加スイッチの型式は、お客様選択項目により異なります。詳細は5-687ページをご参照ください。

■拡張I/Oスロット価格表 (標準価格)

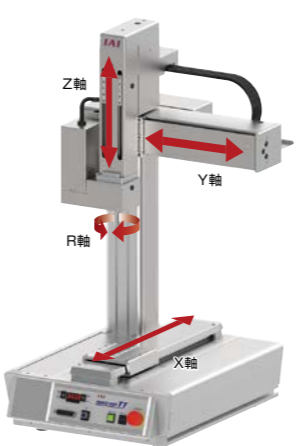
名称	オプション記号	標準価格	名称	オプション記号	標準価格
拡張PIOボード (NPN仕様)	NP	-	EtherNet/IP接続ボード	EP	-
拡張PIOボード (PNP仕様)	PN	-	EtherCAT接続ボード	EC	-
DeviceNet接続ボード	DV	-	IAネット接続ボード	IA	-
CC-Link接続ボード	CC	-	RS232C接続ボード	SE1	-
PROFIBUS-DP接続ボード	PR	-	RS485接続ボード	SE2	-

(注) 拡張I/Oスロット1、2に設定できる組み合わせは5-582ページ下の表をご確認ください。

選定上の注意

- 可搬質量によって最大加減速度が異なります。 (「加減速度と可搬質量の相関図」参照) またパルスモーターは、最大可搬設定では最高速度は出ません。速度を上げると可搬質量は低下します。回転軸は、負荷慣性モーメントの数値によっては最高速度が出ませんので、ご注意ください。 (「可搬質量と速度の相関図」, 「R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図」参照)
- 繰返し位置決め精度は本体温度が一定の場合に限ります。絶対精度を保証するものではありません。
- 動的許容モーメントの数値は各軸の値です。基準定格寿命 5,000km、標準荷重係数 1.5 の場合です。 (動的許容モーメントについては 5-692 ページをご参照ください)
- 型式項目の拡張 I/O スロット 1、2 欄は、未使用の場合は「E」をご記入ください。

■各軸の動作方向



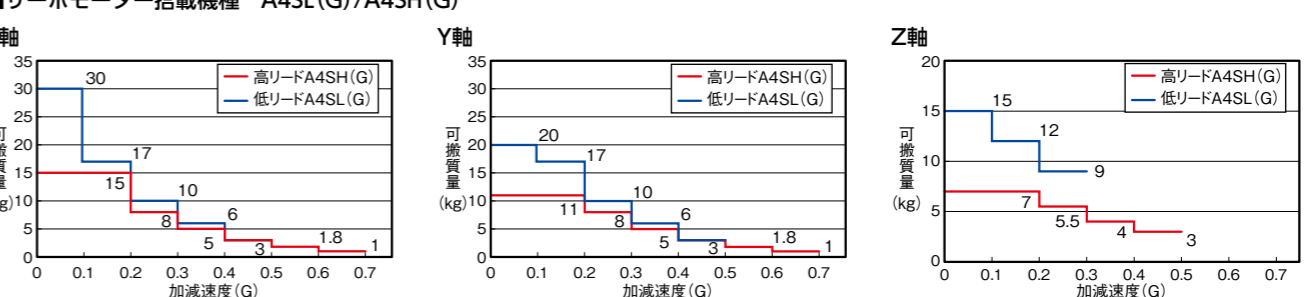
■メインスペック

項目	内容	内容			
		A4SL(G)	A4SH(G)	A4(G)	
リード	ボールねじリード (mm)	X軸	8	16	24相当
		Y軸	8	16	24相当
		Z軸	2.14相当	5相当	12
		R軸	-	-	-
最大可搬質量 (kg)	X軸	30	15	20	
		Y軸	-	-	-
		Z軸	15	7	6
		R軸	-	-	-
速度/加減速度	最高速度	X軸 (mm/s)	600	1000	800
		Y軸 (mm/s)	600	700	800
		Z軸 (mm/s)	170	400	400
		R軸 (度/s)	1500	1500	1000
	最大加減速度 (G)	X軸	0.5	0.7	0.4
		Y軸	0.5	0.7	0.4
		Z軸	0.3	0.5	0.2
		R軸	1.5	1.5	1.1
押付け (注3)	押付け時最大推力	Z軸 (N)	140	60	103
		R軸 (N・m)	0.53	0.53	0.85
ブレーキ (Z軸標準装備)	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)	15	7	6
ストローク	X軸 (mm)	200	-	-	
		Y軸 (mm)	200	-	-
		Z軸 (mm)	100/150	-	-
		R軸 (度)	±180/±360	-	-

(注3) Z軸、R軸のみ押付け動作可能です。
(注) 張出し負荷長の目安は、R軸が半径100mm以下です。

■加減速度と可搬質量の相関図

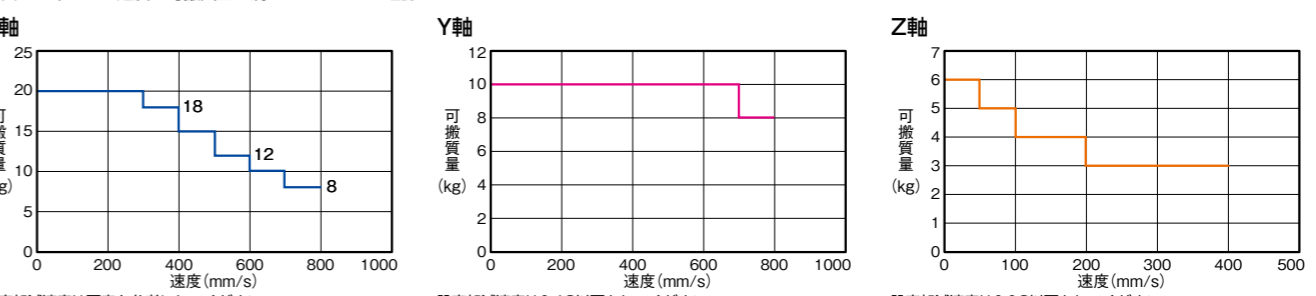
■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)



■可搬質量と速度の相関図

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

パルスモーターの特性上、速度が上がると可搬質量が低下します。下表中から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



設定加減速度は下表を参考にしてください。
設定加減速度は0.4G以下としてください。
設定加減速度は0.2G以下としてください。

可搬質量と加減速度

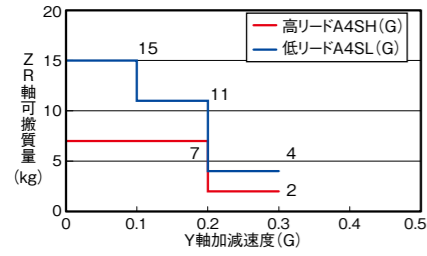
可搬質量	加減速度
20kg	0.2G以下
18kg	0.2G以下
15kg	0.3G以下
12kg	0.3G以下
10kg	0.4G以下
8kg	0.4G以下

加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

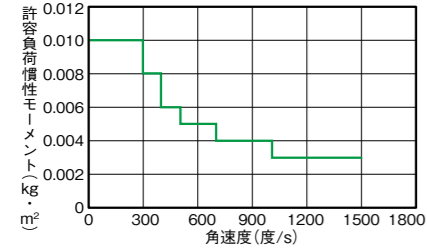
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。



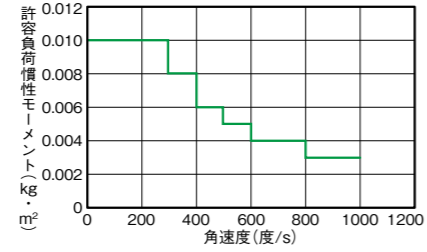
R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m ²	300度/s	0.05G
0.008kg·m ²	400度/s	0.1G
0.006kg·m ²	500度/s	0.2G
0.005kg·m ²	700度/s	0.5G
0.004kg·m ²	1000度/s	1G
0.003kg·m ²	1500度/s	1.5G

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

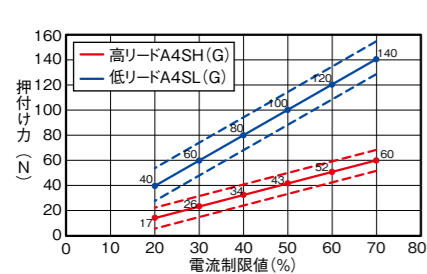


許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m ²	100度/s	0.1G
0.010kg·m ²	200度/s	0.1G
0.010kg·m ²	300度/s	0.1G
0.008kg·m ²	400度/s	0.18G
0.006kg·m ²	500度/s	0.28G
0.005kg·m ²	600度/s	0.4G
0.004kg·m ²	700度/s	0.55G
0.004kg·m ²	800度/s	0.7G
0.003kg·m ²	900度/s	0.9G
0.003kg·m ²	1000度/s	1.1G

押付け力と電流制限値の相関図

■サーボモーター搭載機種 A4SL(G)/A4SH(G)

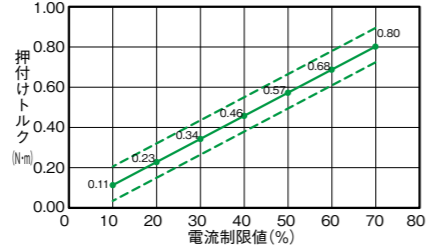
Z軸



(注) 押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

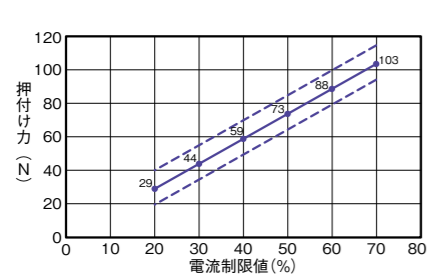
回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



(注) 押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

■パルスモーター搭載機種 A4(G)

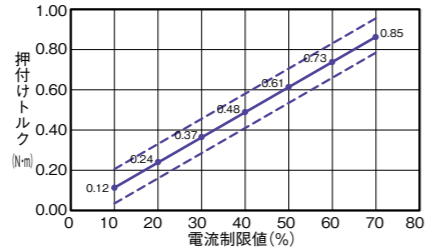
Z軸



(注) 押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

R軸

回転軸(R軸)での押付け制御を希望される場合は、弊社までご相談ください。



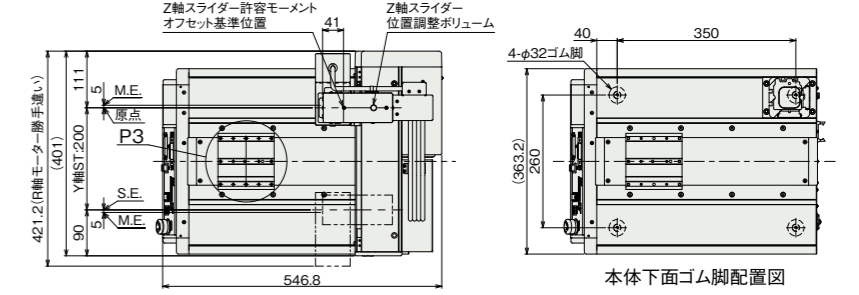
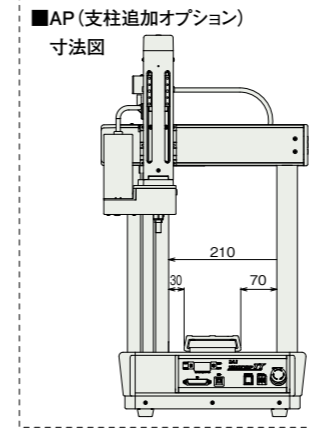
(注) 押付け力は最大押付け力の±10%のバラつき(点線)があります。

寸法図

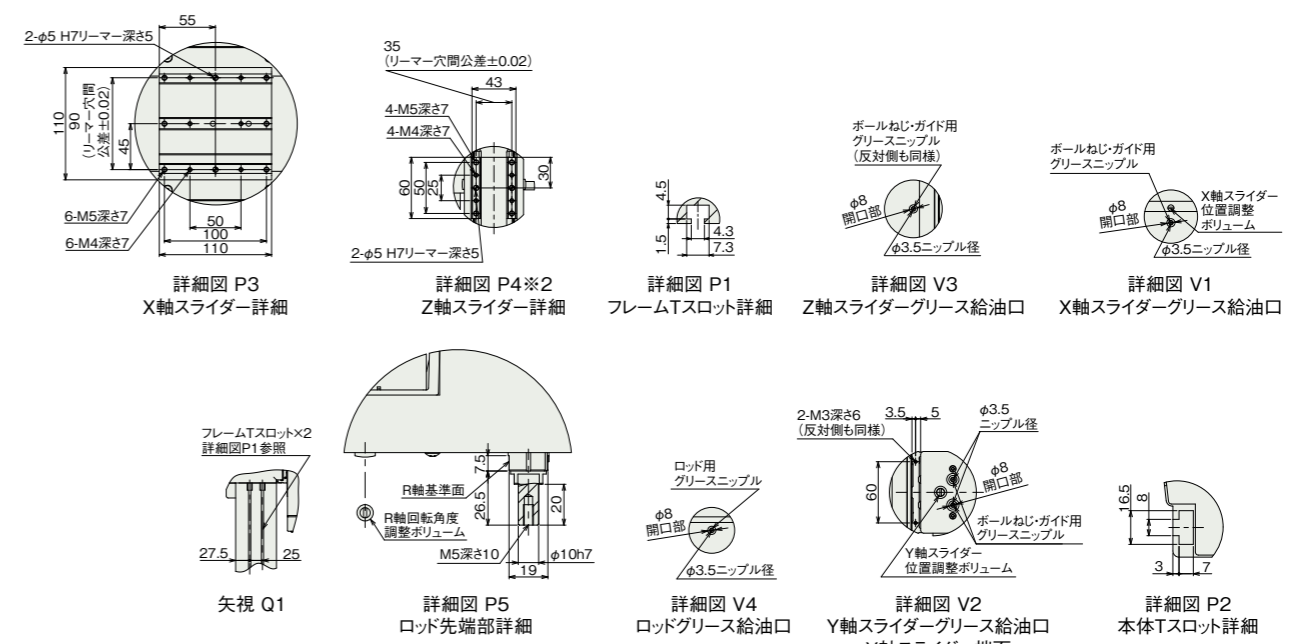
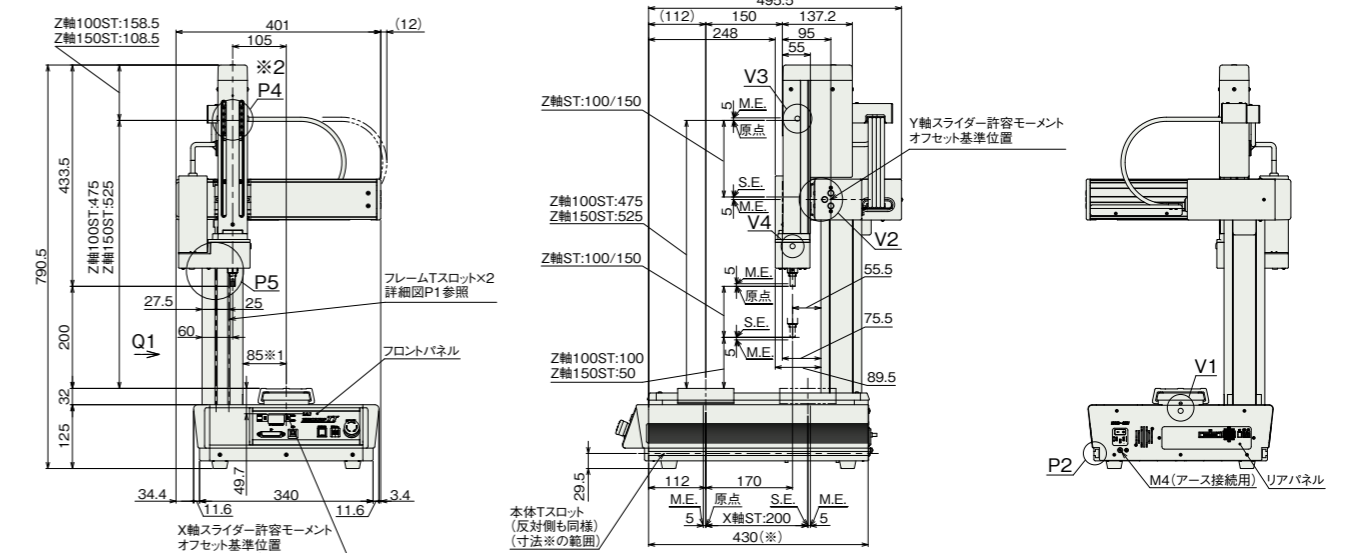
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 Xスライダーにワークを載せる際は本体フレームに対し2mm以上の余裕を確認してください。
※2 オプションでカバー付(型式:CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。



本体下面ゴム脚配置図



質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	29.3kg	28.3kg
テーブル部積載重量(注4)	20kg	

(注4) テーブル部とは、スライダー部以外の本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。