

# RCA-SRA4R

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 - SRA4R - I - 20**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 5   5mm 2.5   2.5mm	ストローク 20 20mm 200 200mm (10mmピッチ毎設定) ※100mm以上は 50mm毎設定	適応コントローラ 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 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。
  - 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 1-448ページをご確認ください。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかるとまわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - 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「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 1-379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 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCA-SRA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	9	3	41	20~200 (10mm毎) (注1)
RCA-SRA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18	6.5	81	

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  
(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	
	20~100 (10mm毎)	20~200 (10mm毎)
5	250	125
2.5	125	62.5

(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 (前)	FL	2-1075	-
フランジ金具 (後)	FLR	2-1078	-
フット金具1 (底面取付)	FT	2-1078	-
フット金具2 (右/左側面取付)	FT2/FT4	2-1082	-
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。

### 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)	-	-	-	-
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	-	-	-	-
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	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

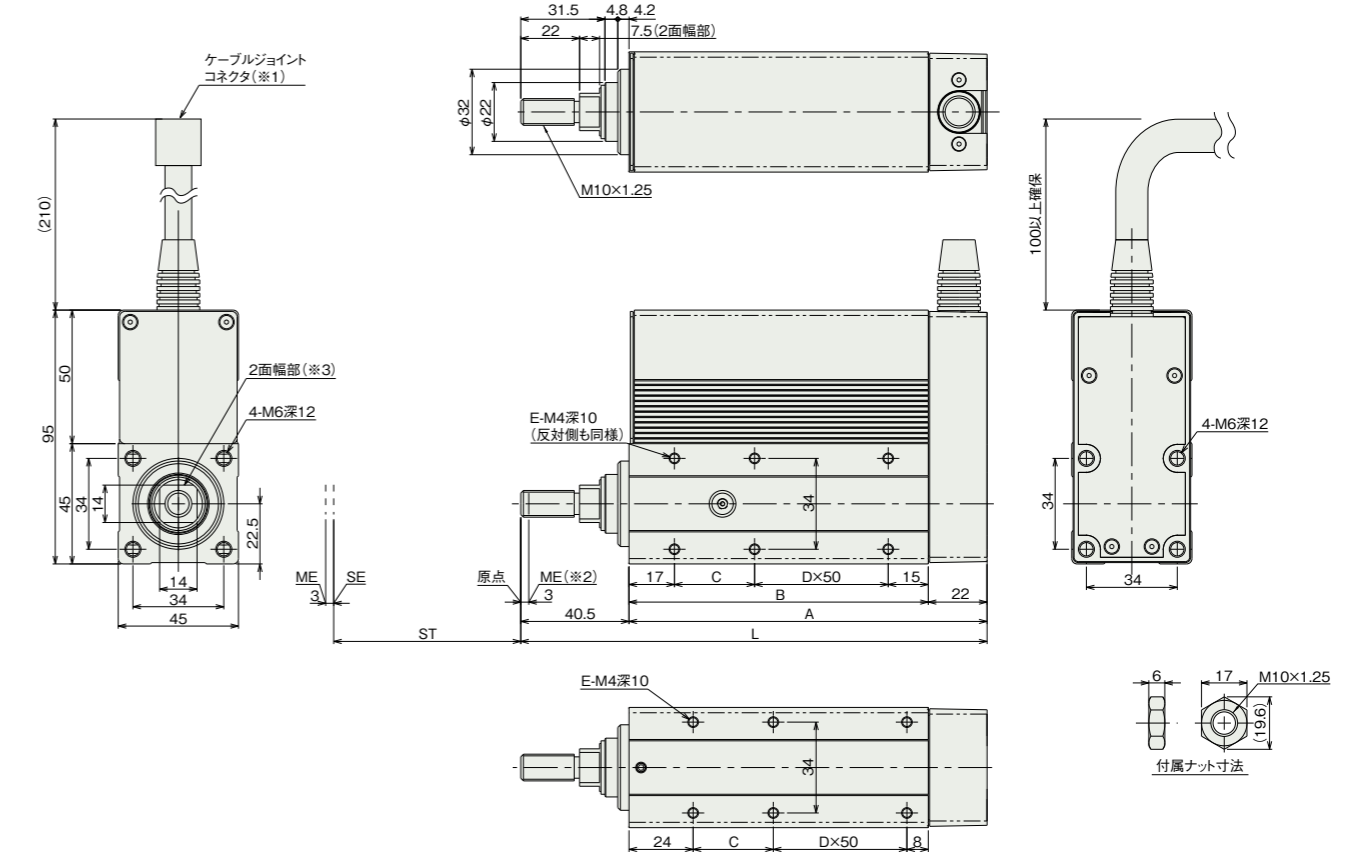
## 寸法図

- ※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。  
 ※3 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。  
 (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。  
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

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

2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	124.5	134.5	144.5	154.5	164.5	174.5	184.5	194.5	204.5	254.5	304.5
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	80	90	100	110	160	210
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)	0.78	0.84	0.9	0.96	1.03	1.09	1.15	1.21	1.27	1.59	1.9

(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

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														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	-	6-85
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

