RCA2CR-GD4NB

クリーン　細小型　ダブルガイド付　モーターストレート　本体幅30mm　24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR – GD4NB – I – 20 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	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

CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

省電力対応

POINT 選定上の注意

(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）をご参照ください。
(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。
(4) 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「I」になります。
(5) 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
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
小型コネクター仕様	CNS	7-396	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-398	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-398	–
省電力対応	LA	7-398	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	–

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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)	–	–	–
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) 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）

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)	–	–	–
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)	–	–	–

■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)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		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)	4	4	4
推力		定格推力(N)	33.8	50.7	101.5
ストローク		最小ストローク(mm)	30	30	30
		最大ストローク(mm)	50	50	50
		ストロークピッチ(mm)	20	20	20

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
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1)	±0.05度
走行寿命	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/s²
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

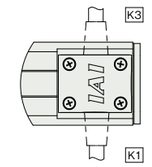
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

■寸法図

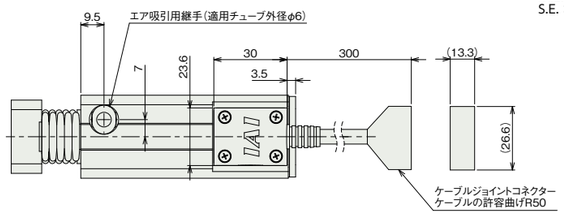
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp　2次元CAD　3次元CAD

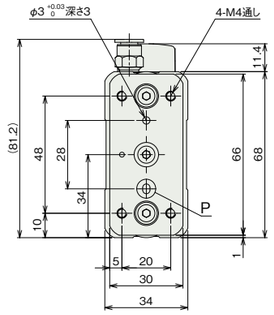
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

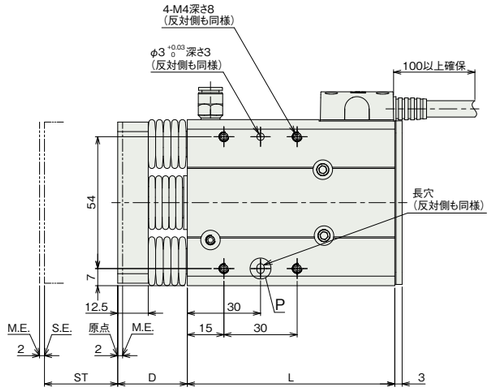
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

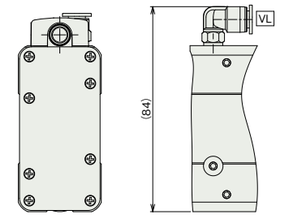


ケーブル取出し方向オプション

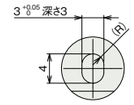




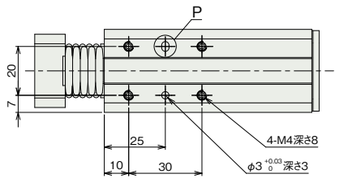




吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.72	0.86

■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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – –	64	–	8-203
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	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。

IAI