

# RCA-SS5D

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 52mm 24V サーボモータ モータビルドイン(直結)仕様 鉄ベースタイプ

|      |     |   |               |                           |  |  |  |                  |  |   |  |   |  |   |  |   |  |
|------|-----|---|---------------|---------------------------|--|--|--|------------------|--|---|--|---|--|---|--|---|--|
| 型式項目 | RCA | -   | SS5D          | -                         | I                                      | -  | 20   | -                |  | - |  | - |  | - |  | - |  |
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類                                       | モータ種類         | リード                       | ストローク                                  | 適応コントローラ                                   | ケーブル長  | オプション            |  |   |  |   |  |   |  |   |  |
|      |     | I:インクリメンタル仕様<br>※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。 | 20:サーボモータ 20W | 12:12mm<br>6:6mm<br>3:3mm | 50:50mm<br>↓<br>500:500mm (50mmピッチ毎設定) | A1:ACON<br>ASEL<br>A3:AMEC<br>ASEP<br>MSEP | N:無し<br>P:1m<br>S:3m<br>M:5m<br>X□□:長さ指定<br>R□□:ロボットケーブル | 下記オプション<br>価格表参照 |  |   |  |   |  |   |  |   |  |

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



省電力対応



技術資料 巻末 P.5



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 押し付け動作については巻末 71 ページをご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

| 型式                       | モータ出力 (W) | リード (mm) | 最大可搬質量  |         | 定格推力 (N) | ストローク (mm)     |
|--------------------------|-----------|----------|---------|---------|----------|----------------|
|                          |           |          | 水平 (kg) | 垂直 (kg) |          |                |
| RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④ | 20        | 12       | 4       | 1       | 16.7     | 50~500 (50mm毎) |
| RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④  |           | 6        | 8       | 2       | 33.3     |                |
| RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④  |           | 3        | 12      | 4       | 65.7     |                |

### ストロークと最高速度

| ストローク<br>リード | 50 ~ 450<br>(50mm 毎) | 500<br>(mm) |
|--------------|----------------------|-------------|
| 12           | 800                  | 760         |
| 6            | 400                  | 380         |
| 3            | 200                  | 190         |

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 ※押し付け動作については巻末71ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

| ①ストローク (mm) | 標準価格    |
|-------------|---------|
| 50          | ¥45,000 |
| 100         | ¥45,000 |
| 150         | ¥47,000 |
| 200         | ¥47,000 |
| 250         | ¥48,000 |
| 300         | ¥48,000 |
| 350         | ¥50,000 |
| 400         | ¥50,000 |
| 450         | ¥51,000 |
| 500         | ¥51,000 |

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類       | ケーブル記号                      | 標準価格    |
|----------|-----------------------------|---------|
| 標準タイプ    | P (1m)                      | ¥6,000  |
|          | S (3m)                      | ¥6,000  |
|          | M (5m)                      | ¥8,000  |
| 長さ特殊     | X06 (6m) ~ X10 (10m)        | ¥11,000 |
|          | X11 (11m) ~ X15 (15m)       | ¥12,600 |
|          | X16 (16m) ~ X20 (20m)       | ¥15,000 |
|          | R01 (1m) ~ R03 (3m)         | ¥7,000  |
| ロボットケーブル | R04 (4m) ~ R05 (5m)         | ¥9,500  |
|          | R06 (6m) ~ R10 (10m)        | ¥15,500 |
|          | R11 (11m) ~ R15 (15m)       | ¥20,800 |
|          | R16 (16m) ~ R20 (20m)       | ¥26,500 |
|          | ※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。 |         |

### ④オプション価格表 (標準価格)

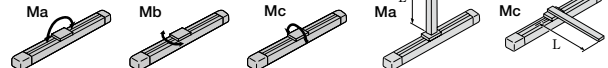
| 名称              | オプション記号 | 参考頁     | 標準価格    |
|-----------------|---------|---------|---------|
| ブレーキ (配線エンド側出し) | BE      | →巻末 P42 | ¥19,000 |
| ブレーキ (配線左側出し)   | BL      | →巻末 P42 | ¥19,000 |
| ブレーキ (配線右側出し)   | BR      | →巻末 P42 | ¥19,000 |
| 省電力対応           | LA      | →巻末 P52 | 無償      |
| 原点逆仕様           | NM      | →巻末 P52 | 無償      |
| スライダ部ローラー仕様     | SR      | →巻末 P55 | ¥14,000 |

### アクチュエータ仕様

| 項目           | 内容                               |
|--------------|----------------------------------|
| 駆動方式         | ボールネジ φ10mm 転造C10                |
| 繰り返し位置決め精度   | ±0.02mm                          |
| ロスモーション      | 0.1mm以下                          |
| ベース          | 材質 専用合金鋼                         |
| 静的許容モーメント    | Ma:18.6N・m Mb:26.6N・m Mc:47.5N・m |
| 動的許容モーメント(※) | Ma:4.9N・m Mb:6.8N・m Mc:11.7N・m   |
| 張り出し負荷長      | Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下       |
| 使用周囲温度・湿度    | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)            |

(※) 5,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



寸法図

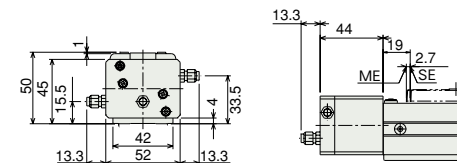
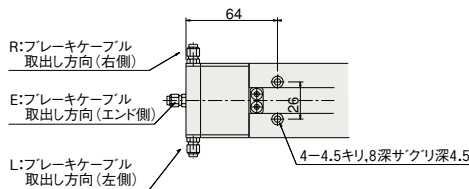
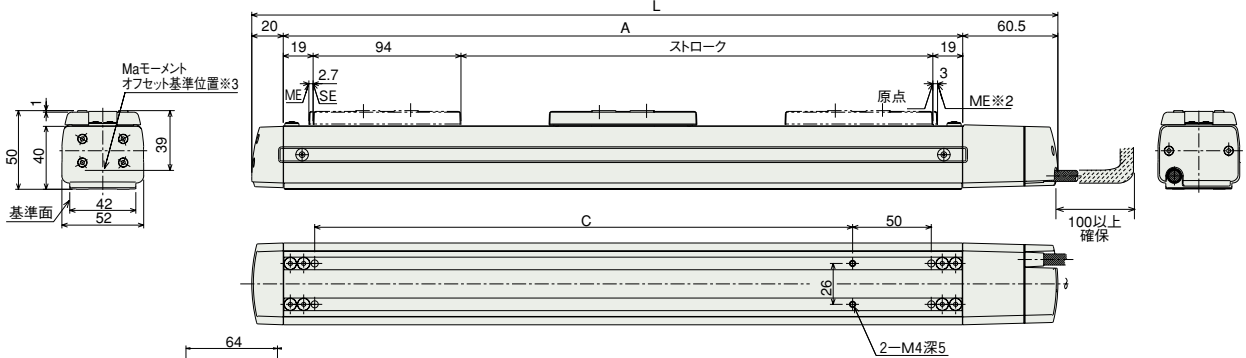
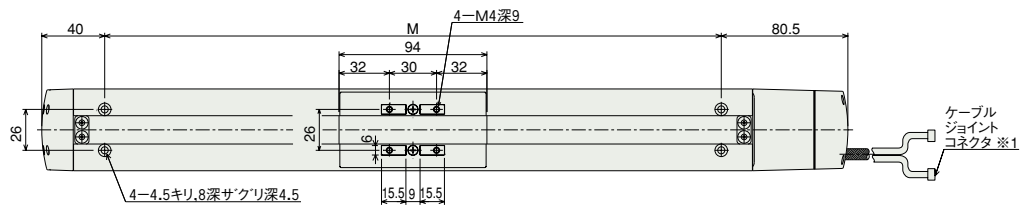
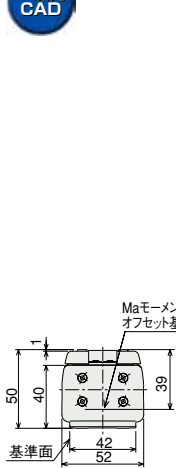
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末P.15

2次元  
CAD



※ブレーキ付は全長(L)が24mm  
(配線エンド側取出は37.3mm)  
質量は0.3kgアップします。

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド
- ※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。

■ストローク別寸法・質量

| ストローク   | 50    | 100   | 150   | 200   | 250   | 300   | 350   | 400   | 450   | 500   |
|---------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L       | 262.5 | 312.5 | 362.5 | 412.5 | 462.5 | 512.5 | 562.5 | 612.5 | 662.5 | 712.5 |
| A       | 182   | 232   | 282   | 332   | 382   | 432   | 482   | 532   | 582   | 632   |
| M       | 142   | 192   | 242   | 292   | 342   | 392   | 442   | 492   | 542   | 592   |
| C       | 92    | 142   | 192   | 242   | 292   | 342   | 392   | 442   | 492   | 542   |
| 質量 (kg) | 1.4   | 1.5   | 1.6   | 1.7   | 1.8   | 1.9   | 2.0   | 2.1   | 2.2   | 2.3   |

②適応コントローラ

RCA2シリーズのアクチュエータ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 | 型式                   | 特徴                              | 最大位置決め点数 | 入力電源   | 電源容量  | 標準価格                                      | 参照ページ  |
|---------------------------|----|----------------------|---------------------------------|----------|--------|---|---|--------|
| 電磁弁タイプ                    |    | AMEC-C-20I①-⑩-2-1    | 初めての方でもすぐに使える簡単コントローラ           | 3点       | AC100V | 定格 2.4A   | ¥21,500                                   | → P537 |
|                           |    | ASEP-C-20I①-⑩-2-0    | 電磁弁と同じ信号で動作可能なシンプルコントローラ        |          |        |   | インクリメンタルタイプ ¥11,300<br>簡易アプリュータイプ ¥20,300 | → P547 |
| 電磁弁多軸タイプ<br>PIO仕様         |    | MSEP-C-⑩-④-⑩-2-0     | 最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションナタイプ      | 256点     | DC24V  | 標準仕様<br>定格 1.3A<br>最大 4.4A<br><br>省電力仕様<br>定格 1.3A<br>最大 2.5A | P568参照                                    | → P563 |
| 電磁弁多軸タイプ<br>ネットワーク仕様      |    | MSEP-C-⑩-④-⑩-0-0     | 最大8軸接続可能なフィールドネットワーク対応ポジションナタイプ |          |        |   |   |        |
| ポジションナタイプ                 |    | ACON-C-20I①-⑩-2-0    | 最大512点の位置決めが可能                  | 512点     | DC24V  | 標準仕様<br>定格 1.3A<br>最大 4.4A<br><br>省電力仕様<br>定格 1.3A<br>最大 2.5A | ¥22,000 ~                                 | → P631 |
| 安全カテゴリ対応<br>ポジションナタイプ     |    | ACON-CG-20I①-⑩-2-0   |                                 |          |        |   |   |        |
| パルス列入カタイプ<br>(差動ドライブ仕様)   |    | ACON-PL-20I①-⑩-2-0   | 差動ラインドライバ対応パルス列入カタイプ            | (-)      | DC24V  | 標準仕様<br>定格 1.3A<br>最大 4.4A<br><br>省電力仕様<br>定格 1.3A<br>最大 2.5A | ¥12,000                                   | → P631 |
| パルス列入カタイプ<br>(オープンコレクタ仕様) |    | ACON-PO-20I①-⑩-2-0   | オープンコレクタ対応パルス列入カタイプ             |          |        |   |   |        |
| シリアル通信タイプ                 |    | ACON-SE-20I①-N-0-0   | シリアル通信専用タイプ                     | 64点      | DC24V  | 標準仕様<br>定格 1.3A<br>最大 4.4A<br><br>省電力仕様<br>定格 1.3A<br>最大 2.5A | ¥11,000                                   |        |
| プログラム制御タイプ                |    | ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0 | プログラム動作が可能最大2軸の動作が可能            | 1500点    | DC24V  | 標準仕様<br>定格 1.3A<br>最大 4.4A<br><br>省電力仕様<br>定格 1.3A<br>最大 2.5A | ¥45,000                                   | → P675 |

※ASELは1軸仕様の場合です。 ※①は省電力対応を指定した場合に記号(LA)が入ります。 ※⑩はI/O種類(NP/PN)が入ります。  
※④は軸数(1~8)が入ります。 ※⑩はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダ  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

ロッド  
タイプ

細小型

標準型

コントローラ  
一体型

テーブル/  
アーム/  
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/  
ロータタイプ

リニアサーボ  
タイプ

クリーン  
対応

防滴  
対応

パルス  
モータ

サーボ  
モータ  
(24V)

サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ