

# RCA2-TCA4NA

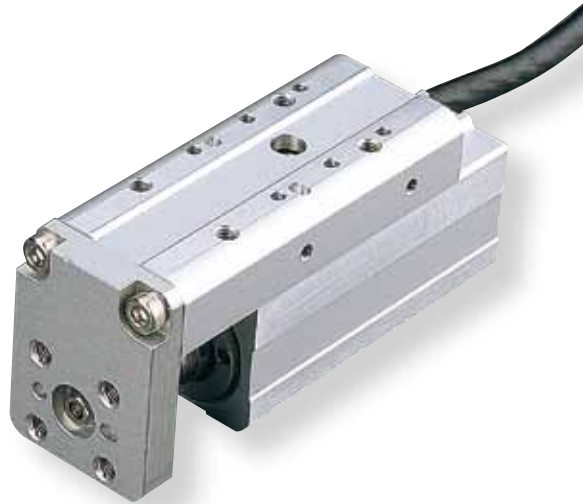
ロボシリンダ 細小型テーブルタイプ 全長ショート型コンパクトタイプ 本体幅 36mm 24V サーボモータ ボールネジ仕様/すべりネジ仕様

型式項目	RCA2-TCA4NA	-	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							
		トインクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソ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	6 ボールネジ 6mm 4 ボールネジ 4mm 2 ボールネジ 2mm 6S:すべりネジ 6mm 4S:すべりネジ 4mm 2S:すべりネジ 2mm	30:30mm 50:50mm	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 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



- (1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2 と垂直使用、すべりネジ仕様は 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。
- (2) 垂直使用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下さい。
- (3) 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)	送りネジ	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④	20	ボールネジ	6	2	0.5	33.8	±0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④			4	3	0.75	50.7		
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④	20	すべりネジ	6	0.25	0.125	19.9	±0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25	29.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

### ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
ボールネジ	6	270 <220>
	4	200
	2	100
すべりネジ	6	220
	4	200
	2	100

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。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

### ① ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 送りねじ	
	ボールネジ	すべりネジ
30	¥47,200	¥43,000
50	¥49,200	¥45,000

### 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 (ロボットケーブル)	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

※ RCA2 のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 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	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→巻末 P42	¥29,000
コネクタケーブル左側取出	K1	→巻末 P51	無償
コネクタケーブル前側取出	K2	→巻末 P51	無償
コネクタケーブル右側取出	K3	→巻末 P51	無償
省電力対応	LA	→巻末 P52	無償

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ/すべりネジ φ6mm 転造C10
ロストモーション	ボールネジ:0.1mm以下/すべりネジ:0.3mm以下 (初期値)
フレーム	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (注)	Ma:9.9N・m Mb:9.9N・m Mc:3.3N・m
静的許容モーメント	Ma:14.1N・m Mb:14.1N・m Mc:6.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	すべりネジ仕様
	ボールネジ仕様
	水平使用1000万往復 垂直使用500万往復 5,000km もしくは 5,000 万往復

(注) ガイドの走行寿命を 5,000km に設定した場合です。

RCA2-TCA4NA

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

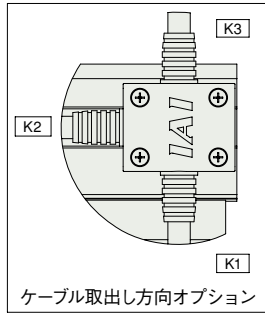
特注対応のご案内

📖 巻末P.15

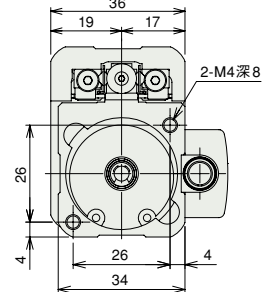
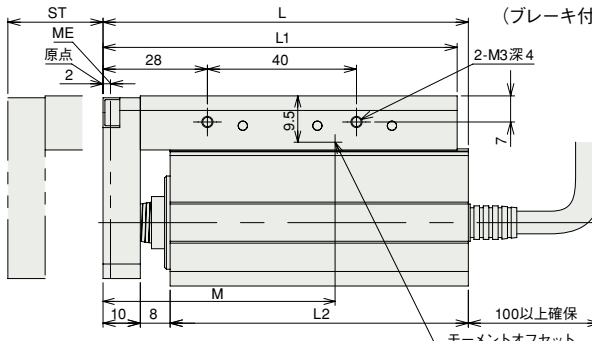
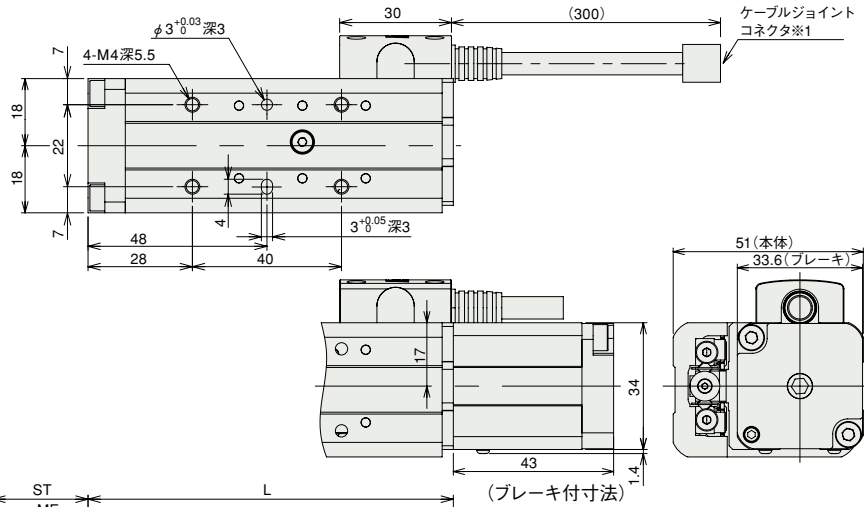
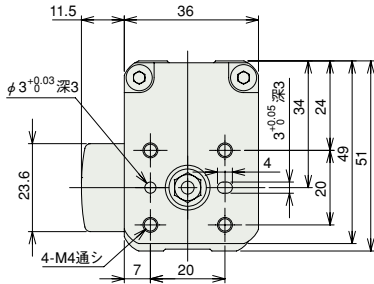
2次元  
CAD

3次元  
CAD

- ※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 原点復帰時はテーブルがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



ME:メカエンド  
SE:ストロークエンド



※ブレーキ付は質量が0.15kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
質量 (kg)	0.48	0.6

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。 ※ACON-CYも使用可能です。

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					→ P547
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-2-0	最大8軸接続可能なPIO制御によるポジションタイプ	256点	DC24V	(標準仕様) 定格 1.3A 最大 4.4A	インクリメンタルタイプ ¥11,300 簡易アプリュードタイプ ¥20,300	P568参照 → P563
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-C-⑩-⑩-⑩-0-0	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タイプ					
ポジションタイプ		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) 定格 1.3A 最大 4.4A	¥22,000 ~	→ P631
安全カテゴリ対応 ポジションタイプ		ACON-CG-20I①-⑩-2-0						
パルス列入力タイプ (差動ラインドライバ仕様)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差動ラインドライバ対応パルス列入力タイプ	(-)	DC24V	(省電力仕様) 定格 1.3A 最大 2.5A	¥12,000	→ P631
パルス列入力タイプ (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力タイプ					
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	¥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	¥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。  
※⑩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/  
ロータリタイプ

細小型

標準型

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