RCA-RGS3C

シングルガイド付 / モーターストレート / 本体径 ø30 mm / 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA – RGS3C – I – 20 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

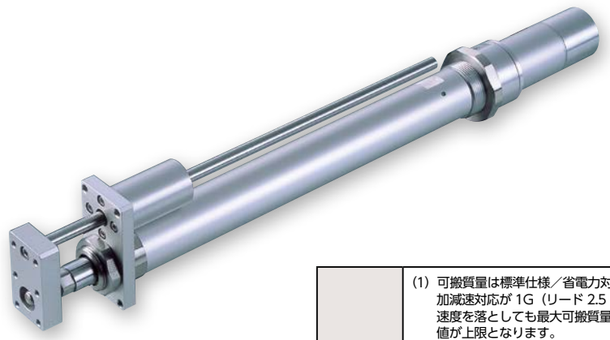
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～200 50mm～200mm（50mmピッチ毎設定）	A1 ASEL A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

省電力対応　高加減速対応

（注） リード2.5 は除く



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード 2.5 は除く）動作させた時の値です。加減速度を落としても最大可搬質量は「アクチュエータースペック」の数値が上限となります。

(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 1-452ページをご確認ください。

(3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。付属のガイド単体で使用可能な質量は 1-456ページをご参照ください。

(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 1-361ページをご参照ください。

(6) RCON 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 7-41ページをご参照ください。

■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-RGS3C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4.0	1.2	36.2	50～200 (50mm毎)
RCA-RGS3C-I-20-5-①-②-③-④		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	18.0	6.2	144.8	

記号説明　① ストローク　② 適応コントローラー　③ ケーブル長　④ オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～200 (50mm毎)
10	500
5	250
2.5	125

（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
50	–
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	**B**	3-551	–
フート金具	**FT**	3-556	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-561	–
高加減速対応（注1、3）	**HA**	3-561	–
原点確認センサー（注2）	**HS**	3-561	–
省電力対応（注3）	**LA**	3-562	–
原点逆仕様	**NM**	3-567	–
トラニオン金具（後）	**TRR**	3-571	–

（注1）リード2.5は使用できません。
（注2）原点逆仕様では使用できません。
（注3）高加減速対応と省電力対応の併用はできません。

■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)	–	–	–	–
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、A6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	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.05度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露無きこと）

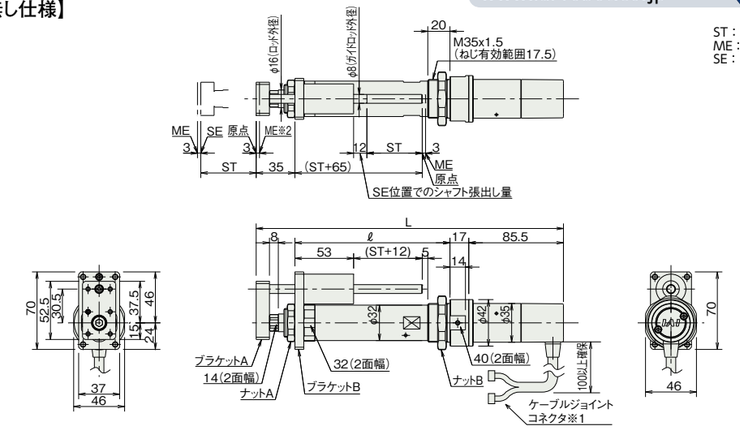
■寸法図

※1 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-255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物との干渉にご注意ください。

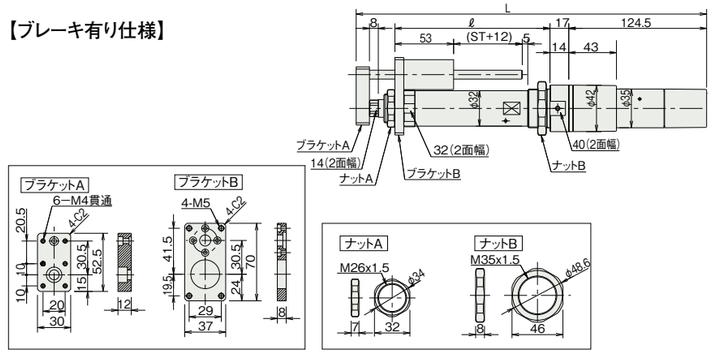
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp　2次元CAD　3次元CAD

ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

【ブレーキ無し仕様】



【ブレーキ有り仕様】



■ストローク別寸法・質量

RCA-RGS3C（ブレーキ無し）

ストローク	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
質量(kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C（ブレーキ有り）

ストローク	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
質量(kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

■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 ポジショナー	制御方法 パルス列	制御方法 プログラム	制御方法 ネットワーク ※選択 DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512（ネットワーク仕様は768）	–	7-121
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	7-133
ASEL-CS		2		●	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	1500	–	7-221
MCON-C/CG		8		–	–	–	●	●	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	256	–	7-73
MCON-LC/LCG		6		–	–	●	●	●	–	●	●	–	–	●	●	●	–	–	256	–	7-73
RCON		16		–	–	–	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	128	–	7-41

（注） DV、CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。

IAI