

RCS2-GS5N

細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W ボールねじ

■型式項目

RCS2 - GS5N - 60 -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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	60	サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(注) CEはオプションになります。



- 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は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用できません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	アブソリュート
50	-	-
75	-	-

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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	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		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125
		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)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		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
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5 3 6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

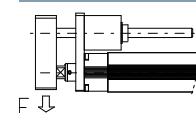
ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード 10	280<230>	380<330>
リード 5	250<230>	250
リード 2.5	125	

(単位はmm/s)

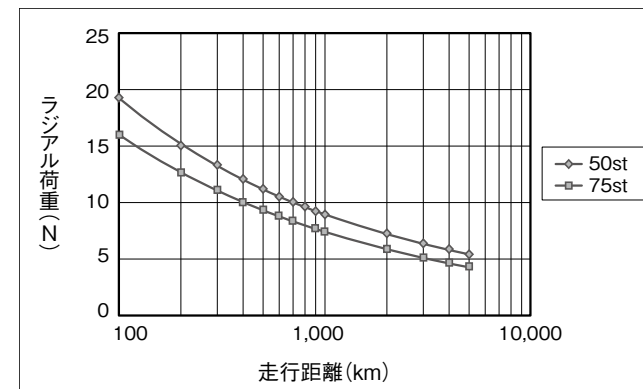
(注) < >内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

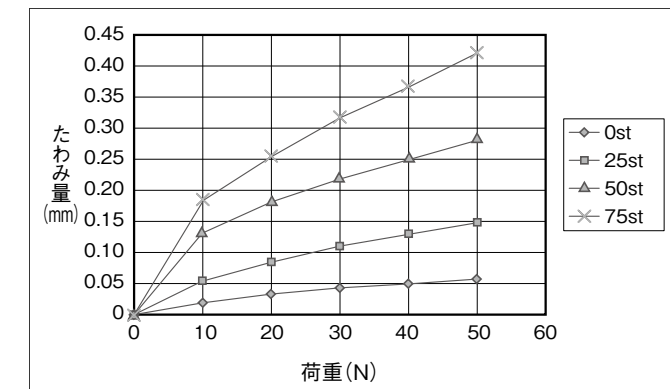


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

先端許容荷重と走行寿命の関係



ラジアル荷重と先端たわみ量



寸法図

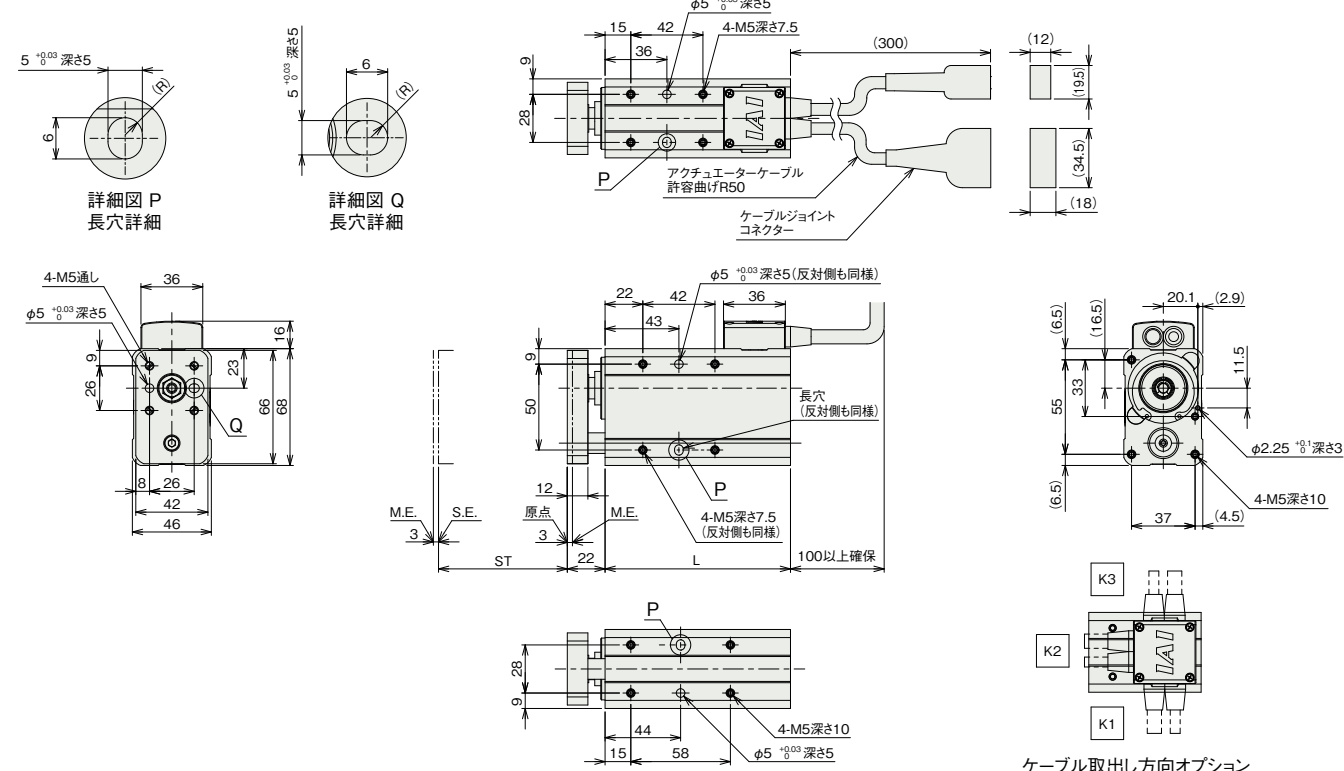
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



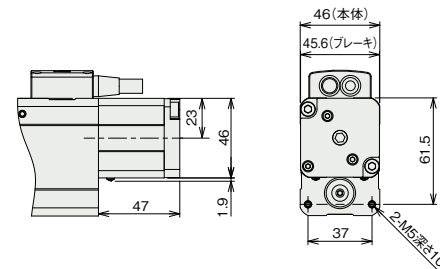
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はロッドが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。

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

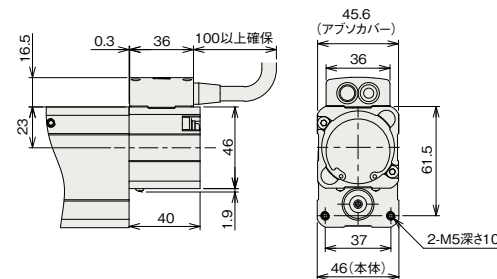


■ブレーキ有り



■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



■ストローク別寸法

L	ストローク	
	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	108
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	50	75
	ブレーキ無し(インクリメンタル仕様)	1.3
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.4
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.56
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.52

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					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	384	-	8-257	
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	384	-	8-257	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-345	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) インクリのアクチュエーターは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。
(注) SCON2のML3とECIは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションにIMJが選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

