RCS2-RGD4C

ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体径 ø40 mm | 200V ACサーボモーター | 20W | 30W

■型式項目

RCS2 - RGD4C - [エンコーダー種類] - [モーター種類] - [リード] - [ストローク] - T2 - [ケーブル長] - [オプション]

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
RCS2	RGD4C	I インクリメンタル A アブソリュート	20 サーボモーター 20W 30 サーボモーター 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ～ 300 50mm～300mm (50mmピッチ毎設定)	T2 SCON/MSCON/SSEL/XSEL-P/Q/XSEL-RA/SA	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

(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

高加減速対応

(注) 20W全機種と30Wリード3は除く

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は標準仕様が 0.3G（リード 3 は 0.2G）、高加減速対応が 1G（リード 3 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です。付属のガイド単体で使用可能な質量は 1-459ページをご参照ください。

(4) 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。

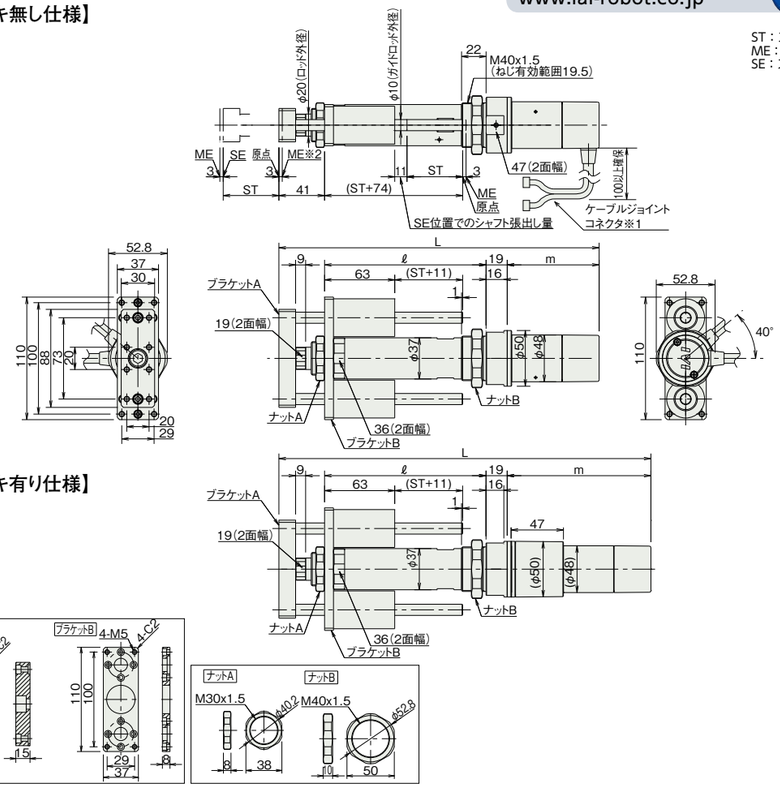
■寸法図

※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1-257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。

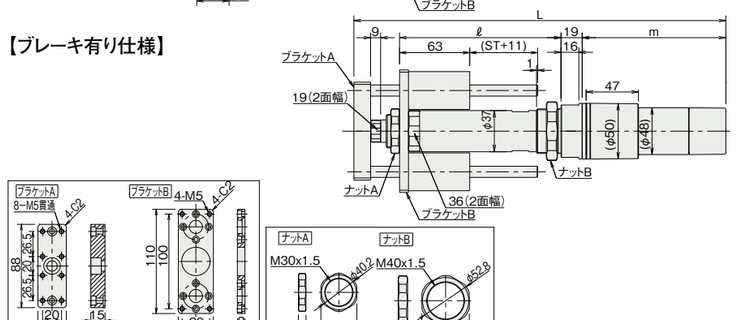
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp 2次元CAD 3次元CAD

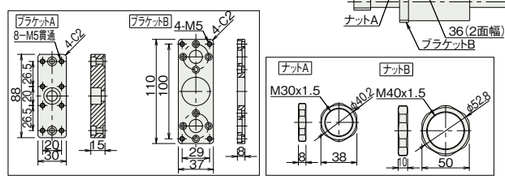
ST：ストローク
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

【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

RCS2-RGD4C（ブレーキ無し）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
質量(kg)		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C（ブレーキ有り）

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
質量(kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

■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)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-T2-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50～300 (50mm毎)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-T2-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-T2-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-T2-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-T2-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-T2-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

記号説明 ① エンコーダー種類 ② ストローク 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	50～300 (50mm毎)
12	600
6	300
3	150

(単位はmm/s)

■エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 エンコーダー種類 インクリメンタル モーターW数 20W	30W	アブソリュート モーターW数 20W	30W
50	–	–	–	–
100	–	–	–	–
150	–	–	–	–
200	–	–	–	–
250	–	–	–	–
300	–	–	–	–

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	–

■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	–
CE対応仕様	**CE**	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)	**HA**	3-561	–
原点確認センサー(注2)	**HS**	3-561	–
原点逆仕様	**NM**	3-567	–
トラニオン金具(後)	**TRR**	3-571	–

(注1) 20W全機種と30Wリード3は使用できません。
(注2) 原点逆仕様では使用できません。

■アクチュエーター仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 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	φ20mm
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)

■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	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	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	–	–	–	●	●	–	●	●	–	–	●	●	–	–	–	256	–	7-199
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-185
SCON-CB/CGB		1		●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-145
SCON-LC/LCG		1		–	–	●	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	7-175
SSEL-CS		2		●	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	7-231
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	7-259
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	7-259

(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