

RCS2-RP5N

細小型
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 - RP5N - 60 - [] - [] - [] - [] - []

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	選定コントローラー	ケーブル長	オプション
1	I	インクリメンタル	60Wサーボモーター	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。



- 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどの回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転後に移動が出来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは1-314ページをご確認ください。
- 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。
- 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。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご確認ください。

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	
	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	-

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	
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	
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	280 < 230 >	380 < 330 >
5	250 < 230 >	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転送C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダーパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会]に記載

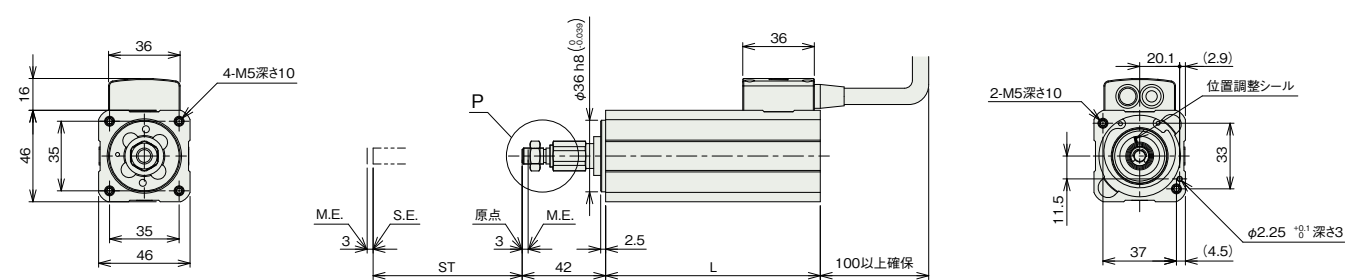
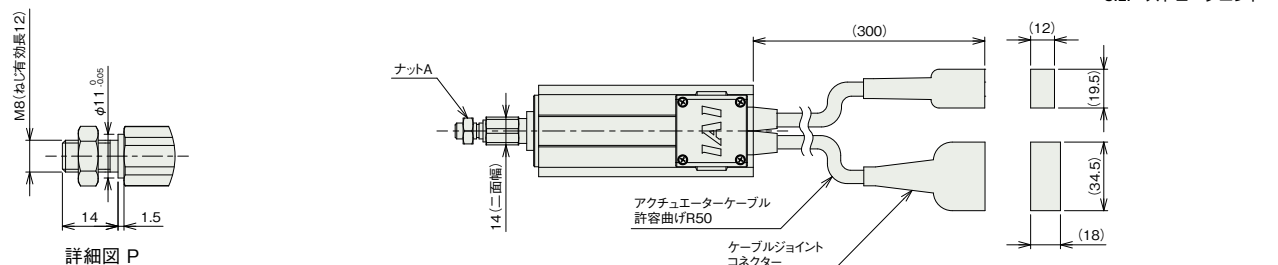
寸法図

■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・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は4-607ページをご確認ください。

(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。

(注) 二面幅の面の向きは製品により異なりますのでご注意ください。



■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

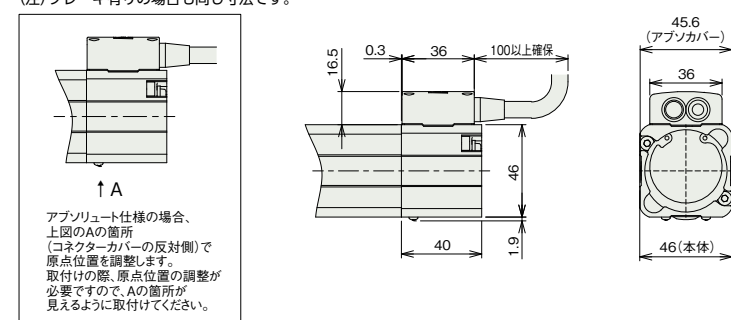
ストローク	50	75
L	108	133

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	75
質量 (kg)	ブレーキ無し (インクリメンタル仕様)	0.85	1
	ブレーキ無し (アブソリュート仕様)	0.95	1.1
	ブレーキ有り (インクリメンタル仕様)	1.11	1.26
	ブレーキ有り (アブソリュート仕様)	1.07	1.22

■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。



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	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	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-SCI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EC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。

