

RCS2-SD5N

細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 90mm 200V ACサーボモーター 60W ボールねじ

■型式項目

RCS2 - SD5N - I - 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	選定コントローラ	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-P/Q 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



- 選定上の注意**
- 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時の値です。ガイドを設置しない場合は、「ロッド先端静的許容トルク」「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。
 - 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。
 - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることはできませんのでご注意ください。
 - 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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
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
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクターケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクターケーブル右側取出	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) 最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg) 最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 最高加減速度 (G)
垂直	可搬質量 (kg) 最高速度 (mm/s)	330 250 125
推力	定格推力 (N)	89 178 356
ブレーキ	ブレーキ仕様 ブレーキ保持力 (kgf)	- - -
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

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
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
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1600 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

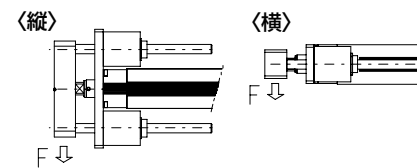
■ストロークと最高速度

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

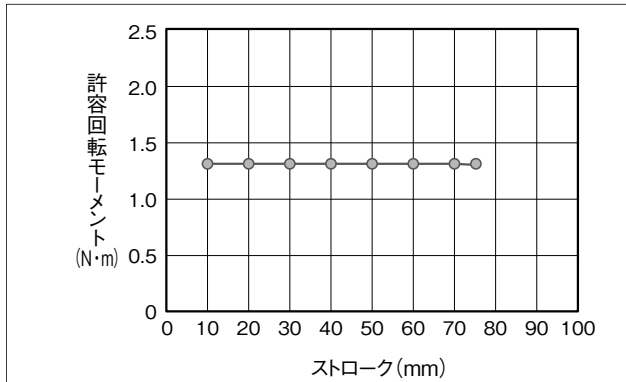
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

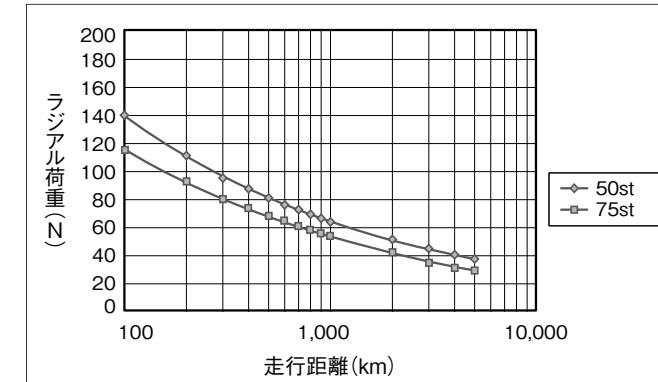
■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



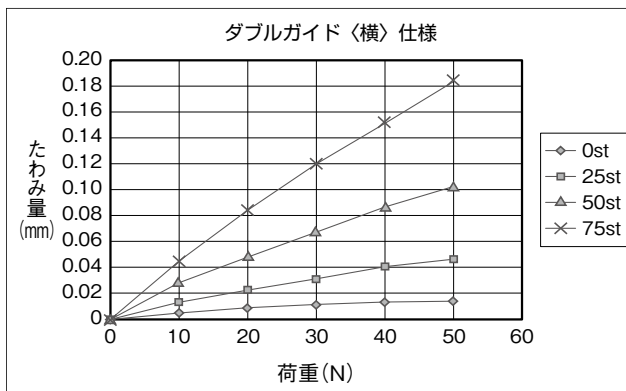
■ロッド先端静的許容トルク



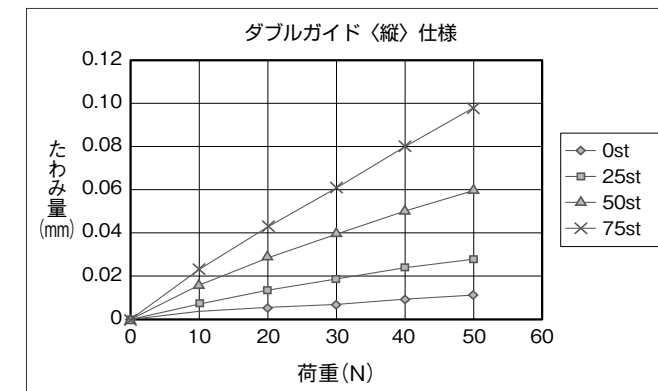
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

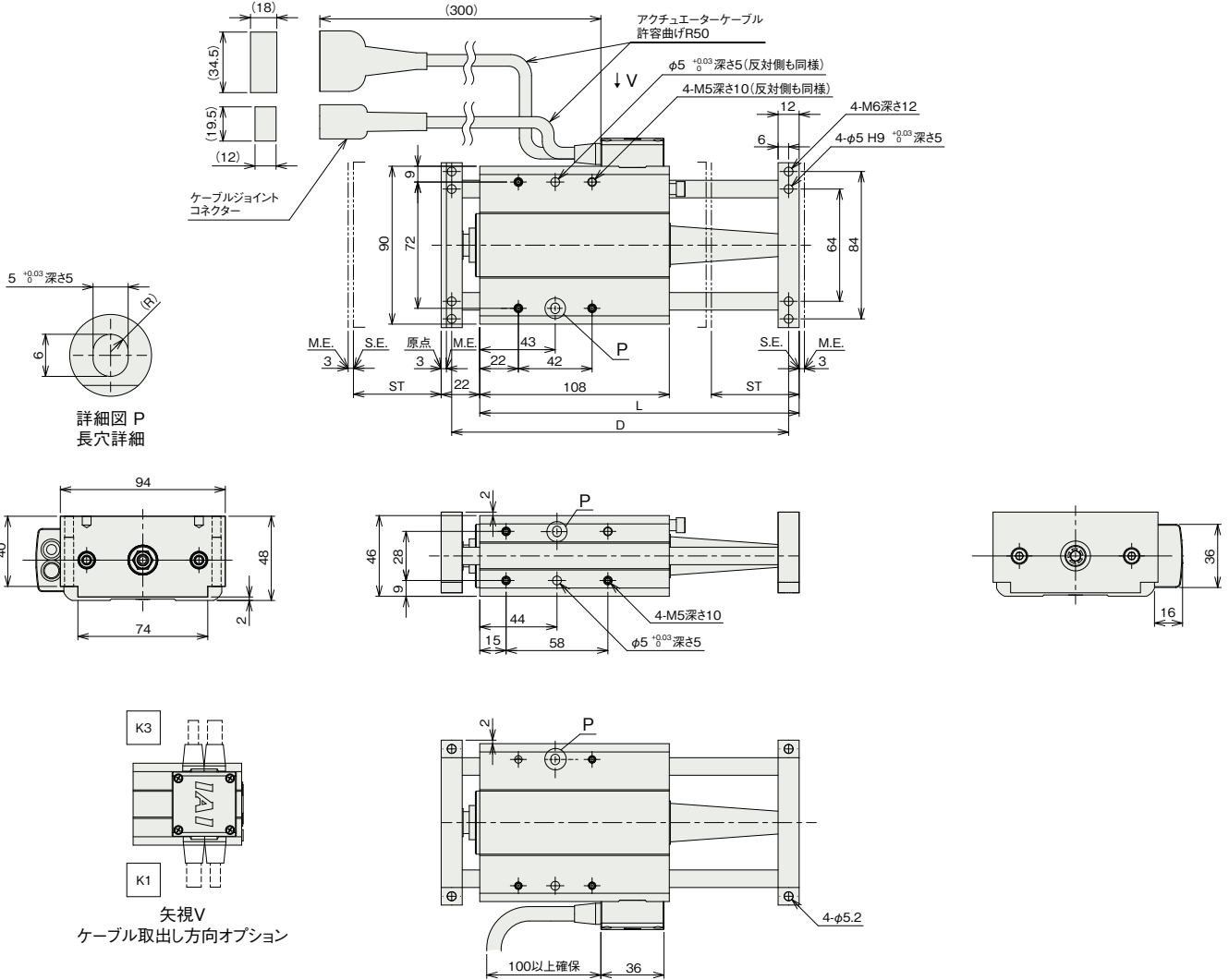


■ラジアル荷重と先端たわみ量



(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



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	182	207
D	192	217

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.9	1.94

■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	外觀	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,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECM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

(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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

(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「M」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。