

RCS2-SRA7BD

モーター
ストレート

本体幅
80 mm

200V
ACサーボ
モーター

60 W

100 W

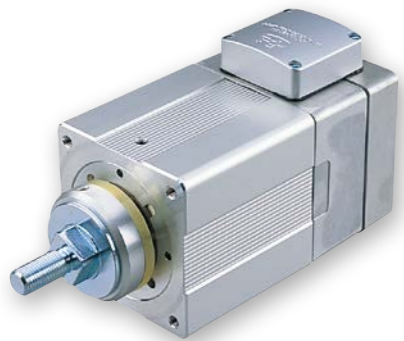
150 W

■型式項目

RCS2 - SRA7BD - I

| | | | | | | | | |
|------|-----|------------------------|--|----------------------------------|---|---|---|---------------------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 II インクリメンタル | モーター種類 60 サーマーター 60W 100 サーマーター 100W 150 サーマーター 150W | リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm | ストローク 50 50mm ? 300mm (50mmごと) | 適応コントローラ T2 SCON XSEL-P/Q T4 RCON RSEL SCON2 | ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル | オプション 下記オプション 価格表参照 |
|------|-----|------------------------|--|----------------------------------|---|---|---|---------------------------|

RoHS
10



- 最大可搬質量は定格加減速度で動作させたときの値です。
- 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。
- 標準タイプはストロークが長くなるとロッドの振れが発生する場合があります。振れが問題となる場合は、ガイド付きを選定するかお客様にてガイドを追加してください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- 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。
- 構造上、原点逆仕様はできませんのでご注意ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

| ストローク (mm) | 標準価格 モーターW数 | | |
|---------------|----------------|------|------|
| | 60W | 100W | 150W |
| 50 | - | - | - |
| 100 | - | - | - |
| 150 | - | - | - |
| 200 | - | - | - |
| 250 | - | - | - |
| 300 | - | - | - |

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 |
|----------------|----------|-------|------|
| コネクタケーブル取出方向変更 | A1~A3 | 4-583 | - |
| ブレーキ | B | 4-583 | - |
| フランジ | FL | 4-585 | - |
| フット金具 | FT | 4-588 | - |
| 指定グリース塗布仕様 | G1/G3/G4 | 4-591 | - |
| ロッド先端延長仕様 | RE | 4-598 | - |

メインスペック

| 項目 | 内容 | 出力 (W) | | | | | | | | | |
|-------|---------------|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| | | 60W | | | 100W | | | 150W | | | |
| モーター | 出力 (W) | 60 | 100 | 150 | 60 | 100 | 150 | 60 | 100 | 150 | |
| 水平 | リード | 16 | 8 | 4 | 16 | 8 | 4 | 16 | 8 | 4 | |
| | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) | 5 | 10 | 20 | 10 | 22 | 40 | 15 | 35 | 55 |
| | 最高速度 (mm/s) | 800 | 400 | 200 | 800 | 400 | 200 | 800 | 400 | 200 | |
| | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) | 0.25 | 0.15 | 0.05 | 0.3 | 0.2 | 0.1 | 0.3 | 0.2 | 0.1 |
| 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) | 2 | 5 | 10 | 3.5 | 9 | 19.5 | 6.5 | 14.5 | 22.5 |
| | 最高速度 (mm/s) | 800 | 400 | 200 | 800 | 400 | 200 | 800 | 400 | 200 | |
| | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) | 0.25 | 0.15 | 0.05 | 0.3 | 0.2 | 0.1 | 0.3 | 0.2 | 0.1 |
| | 最高加減速度 (G) | 0.35 | 0.25 | 0.15 | 0.4 | 0.3 | 0.2 | 0.4 | 0.3 | 0.2 | |
| 推力 | 定格推力 (N) | 63.4 | 126.8 | 253.7 | 103.5 | 207.0 | 413.9 | 156.9 | 313.8 | 627.5 | |
| ブレーキ | ブレーキ仕様 | 無励磁作動電磁ブレーキ | | | | | | | | | |
| ストローク | ブレーキ保持力 (kgf) | 2 | 5 | 10 | 3.5 | 9 | 19.5 | 6.5 | 14.5 | 22.5 | |
| | 最小ストローク (mm) | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | |
| | 最大ストローク (mm) | 300 | 300 | 300 | 300 | 300 | 300 | 300 | 300 | 300 | |
| | ストロークピッチ (mm) | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | 50 | |

ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 | |
|----------|---------------------|------|----|
| | | 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 φ12mm 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 | φ35mm 材質:アルミ 白色アルマイト処理 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露なきこと) |
| 保護等級 | IP30 |
| 耐振動・耐衝撃 | 4.9m/s ² |
| 海外対応規格 | 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 | 3072 pulse/rev |
| 納期 | ホームページ[納期照会]に記載 |

ストロークと最高速度

| リード | ストローク | 最高速度 (50mmごと) |
|-----|--------|------------------|
| 16 | 50~300 | 800 |
| 8 | 50~300 | 400 |
| 4 | 50~300 | 200 |

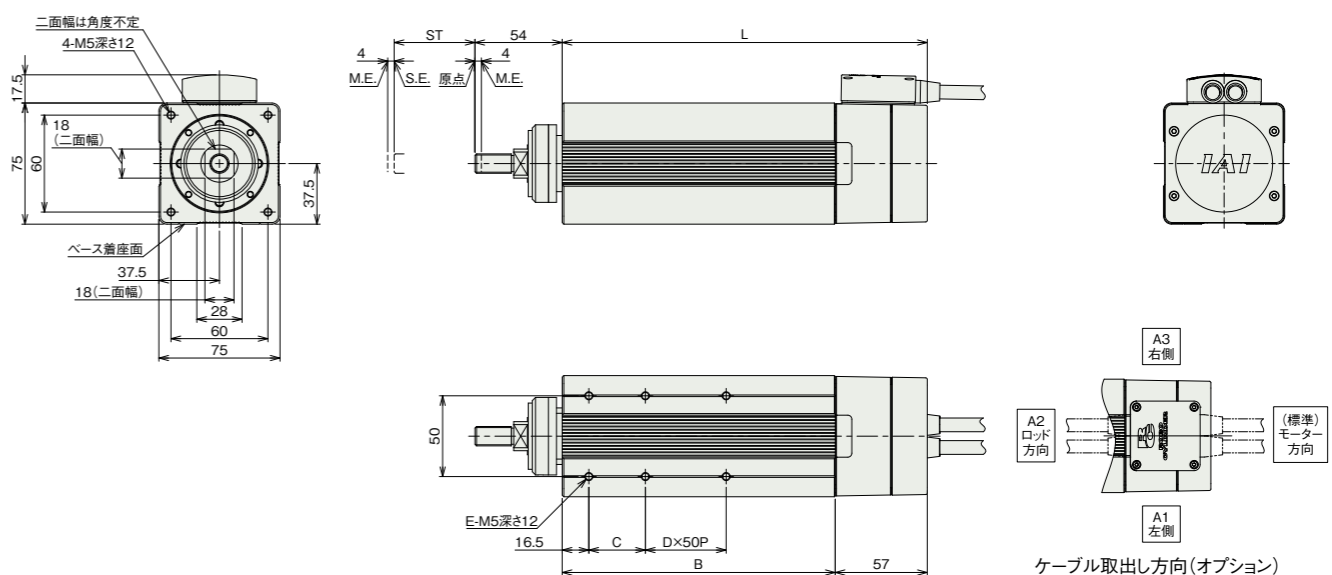
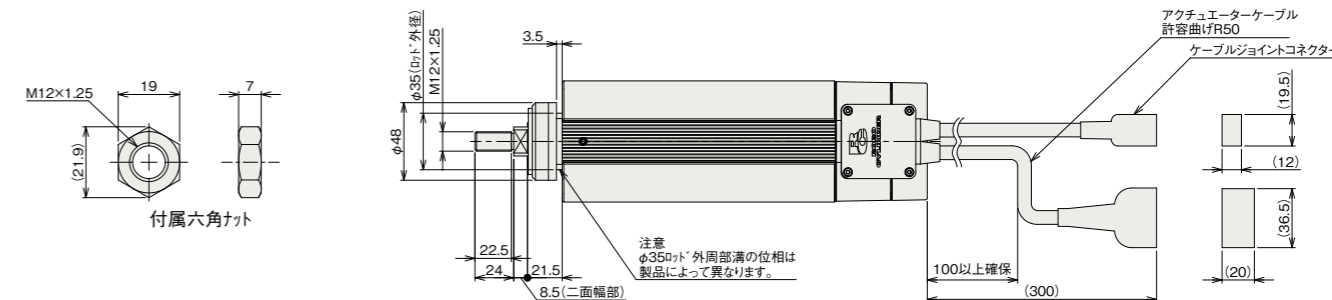
(単位はmm/s)

寸法図

標準仕様

- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。
- (注) 前進・後退作業による思慮防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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 | L | B | ストローク | | | | | | |
|-------|------|-----|-------|-----|-----|-----|-----|-----|--|
| | | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | |
| L | 60W | 126 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 | | |
| | 100W | 133 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 | | |
| | 150W | 145 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 | | |
| B | 60W | 69 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 | | |
| | 100W | 76 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 | | |
| | 150W | 88 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 | | |
| C | 25 | 35 | 35 | 35 | 35 | 35 | | | |
| D | 0 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | | | |
| E | 4 | 4 | 6 | 8 | 10 | 12 | | | |

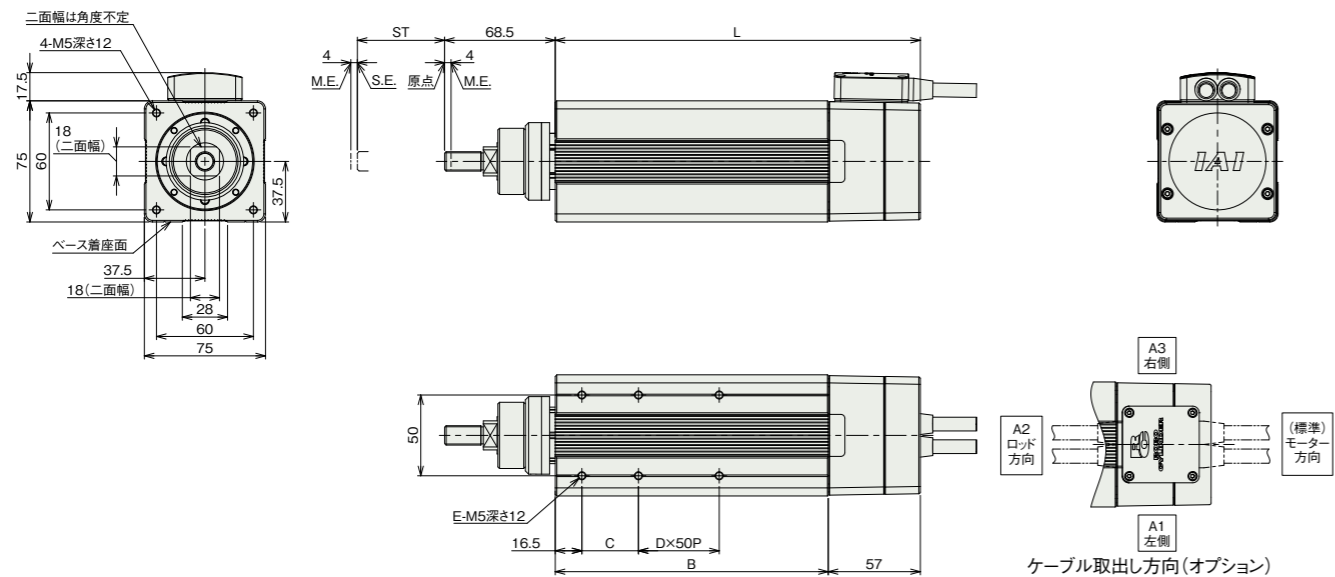
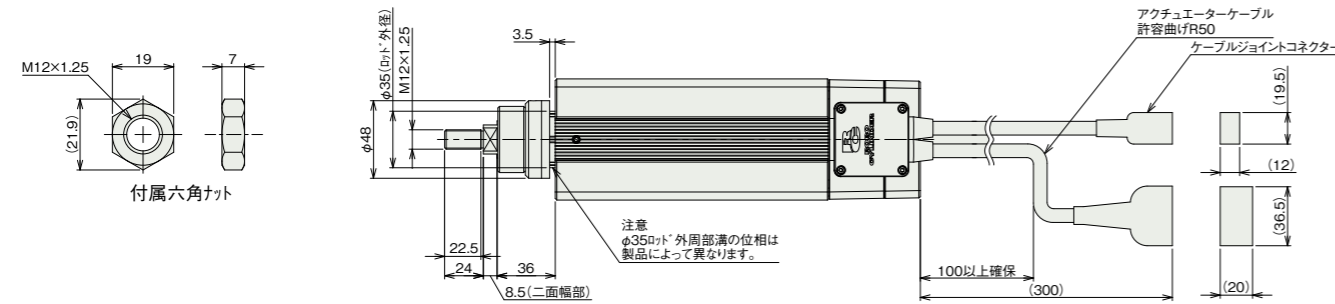
ストローク別質量

| 質量 (kg) | ストローク | 質量 | | | | | |
|---------|--------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
| 質量 (kg) | ブレーキ無し(60W) | 2.4 | 2.9 | 3.5 | 4.1 | 4.6 | 5.2 |
| | ブレーキ無し(100W) | 2.6 | 3.1 | 3.7 | 4.2 | 4.8 | 5.4 |
| | ブレーキ無し(150W) | 2.9 | 3.3 | 3.9 | 4.4 | 5.0 | 5.6 |
| | ブレーキ有り(60W) | 2.7 | 3.2 | 3.8 | 4.4 | 4.9 | 5.5 |
| | ブレーキ有り(100W) | 2.9 | 3.4 | 4.0 | 4.5 | 5.1 | 5.7 |
| | ブレーキ有り(150W) | 3.2 | 3.6 | 4.2 | 4.7 | 5.3 | 5.9 |

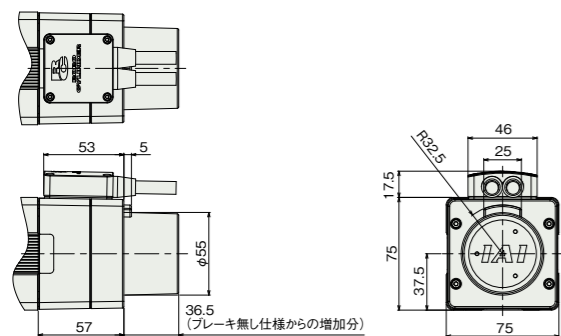
■ロッド先端延長仕様

- (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。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (注) ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないでください。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破壊する場合があります。
 (注) 前進・後退作業による急停止防止のため、本体側面にスリットが設けられています。そこから粉塵が本体内部に入る恐れがありますので、粉塵の多い環境での使用はご注意ください。

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



■ストローク別寸法

| ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|-------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| L | 60W | 126 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 |
| | 100W | 133 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 |
| | 150W | 145 | 176 | 226 | 276 | 326 | 376 |
| | 60W | 69 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 |
| B | 100W | 76 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 |
| | 150W | 88 | 119 | 169 | 219 | 269 | 319 |
| | C | 25 | 35 | 35 | 35 | 35 | 35 |
| D | 0 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | |
| E | 4 | 4 | 6 | 8 | 10 | 12 | |

■ストローク別質量

| ストローク | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------|--------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 質量 (kg) | ブレーキ無し(60W) | 2.4 | 2.9 | 3.5 | 4.1 | 4.6 | 5.2 |
| | ブレーキ無し(100W) | 2.6 | 3.1 | 3.7 | 4.2 | 4.8 | 5.4 |
| | ブレーキ無し(150W) | 2.9 | 3.3 | 3.9 | 4.4 | 5 | 5.6 |
| | ブレーキ有り(60W) | 2.7 | 3.2 | 3.8 | 4.4 | 4.9 | 5.5 |
| | ブレーキ有り(100W) | 2.9 | 3.4 | 4 | 4.5 | 5.1 | 5.7 |
| | ブレーキ有り(150W) | 3.2 | 3.6 | 4.2 | 4.7 | 5.3 | 5.9 |

■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確認ください。

| 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,ECMは8) | DC24V 単相AC200V 三相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 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[ML]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。