

RCS2-GD5N

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

■型式項目	
RCS2	- GD5N
シリーズ	- タイプ
エンコーダー種類	- モーター種類
I インクリメンタル	リード 60 サーボモーター 60W
A アブソリュート	ストローク 10mm 50mm 75mm
	5 5mm 75mm
	2.5 2.5mm
	通店コントローラー T2 T4
	ケーブル長 N 無し 1m 3m 5m 長さ指定
	P 1m 3m 5m
	S 3m 5m
	M 5m
	X 長さ指定
	R ロボットケーブル



選定上の
注意



(注) CEはオプションになります。



■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	
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	4-585	—
CE対応仕様	CE	4-585	—
コネクターケーブル左側取出	K1	4-594	—
コネクターケーブル前側取出(注1)	K2	4-594	—
コネクターケーブル右側取出	K3	4-594	—

(注1) アブソリュート仕様の場合は選択できません。

■メインスペック

項目		内容		
リード	ポールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平 可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	最高速度(mm/s)	380	250	125
速度/加減速度	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
	最高速度(mm/s)	330	250	125
速度/加減速度	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
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		ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50
ストローク		最大ストローク(mm)	75	75
ストローク		ストロークピッチ(mm)	25	25

項目		内容		
駆動方式	ポールねじ	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°C、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		

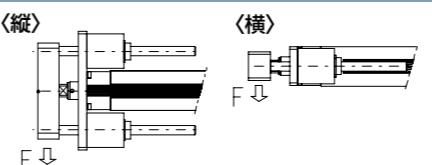
■ストロークと最高速度

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

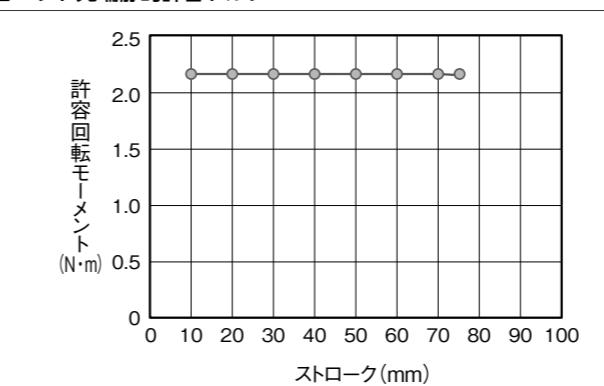
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

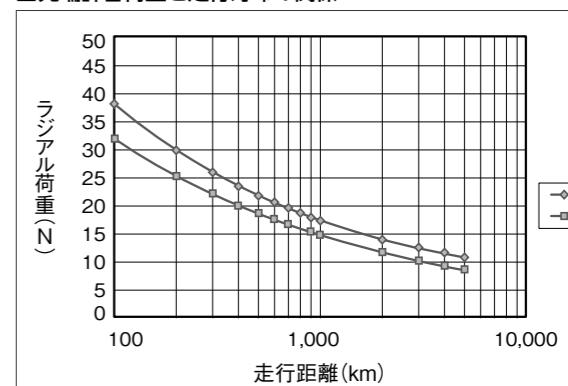
ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



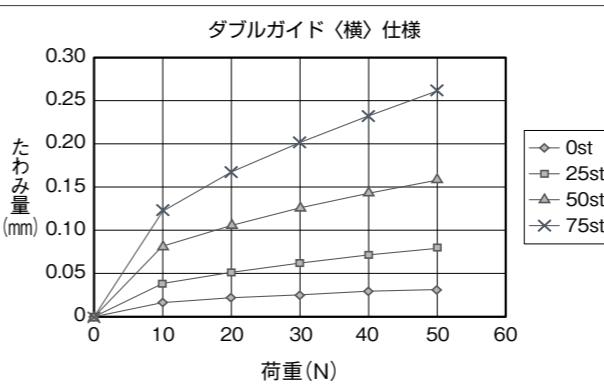
■ロッド先端静的許容トルク



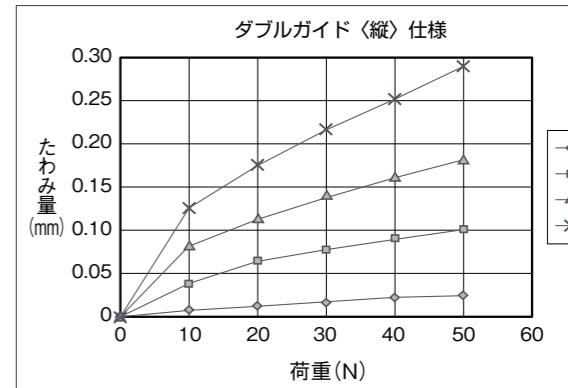
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■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



寸法図

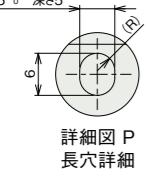
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



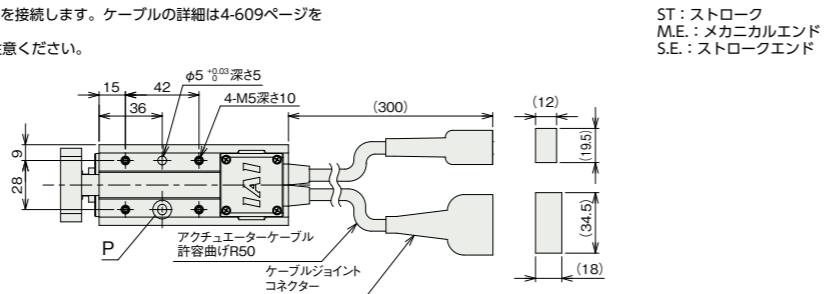
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクターには、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4-609ページをご参照ください。

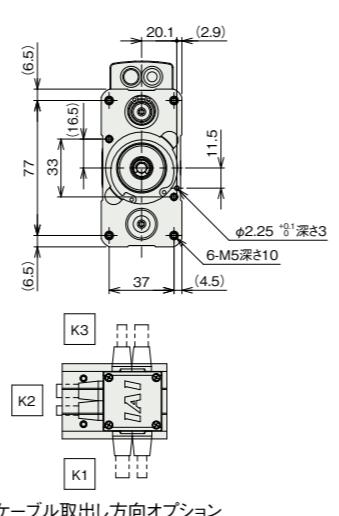
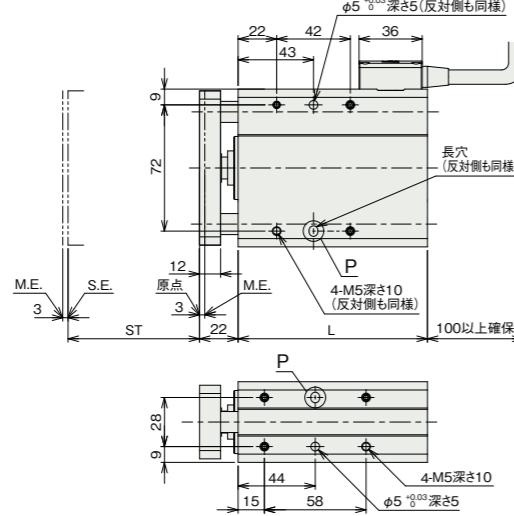
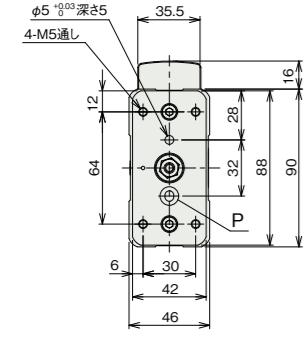
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



詳細図 P
長穴詳細

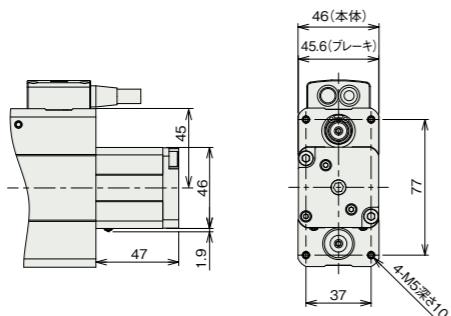


ST:ストローク
M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド



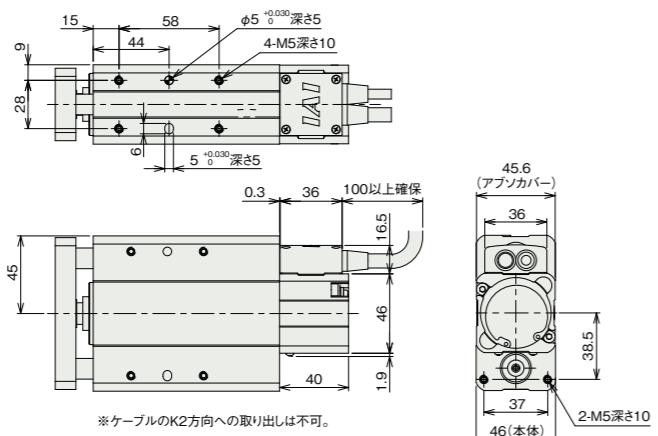
ケーブル取出し方向オプション

■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。



※ケーブルのK2方向への取り出しが不可。

■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	133
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	148	173
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	155	180
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	148	173

■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)	1.6	1.9
	ブレーキ無し(アブソリュート仕様)	1.7	2
	ブレーキ有り(インクリメンタル仕様)	1.86	2.16
	ブレーキ有り(アブソリュート仕様)	1.82	2.12

■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,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	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	●	●	●	—	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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	●	●	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	●	●	●	36000	—	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-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「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。