

# 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    ボールねじ

■型式項目

RCS2 - GD5N -  - 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	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I	A	インクリメンタル	60 サーマモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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。



- 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場合の値です。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 1-336 ページをご確認ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

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

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)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	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)	—	—

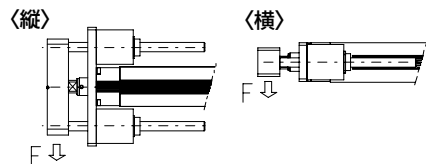
メインスペック				
項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10
	最高速度 (mm/s)	380	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
水平	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3
	最高速度 (mm/s)	330	250	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
垂直	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	推力	定格推力 (N)	89	178
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	356
	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		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

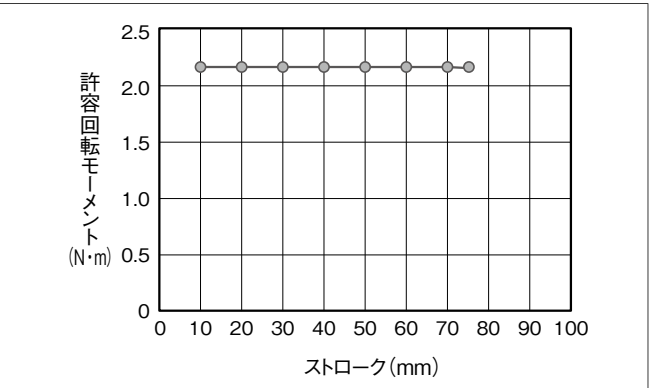
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

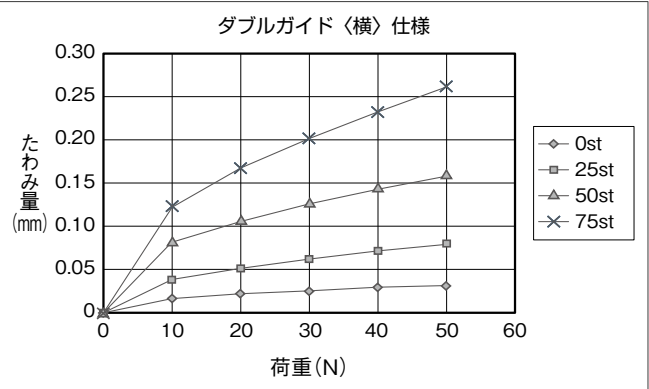
## ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量



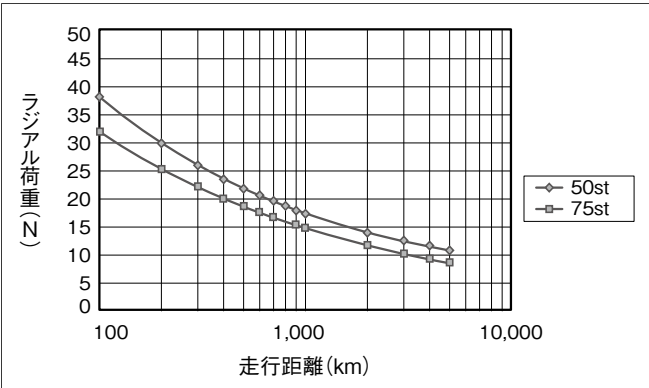
### ロッド先端静的許容トルク



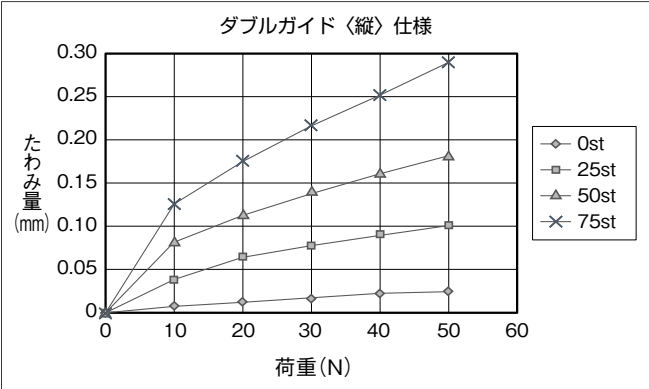
### ラジアル荷重と先端たわみ量



### 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



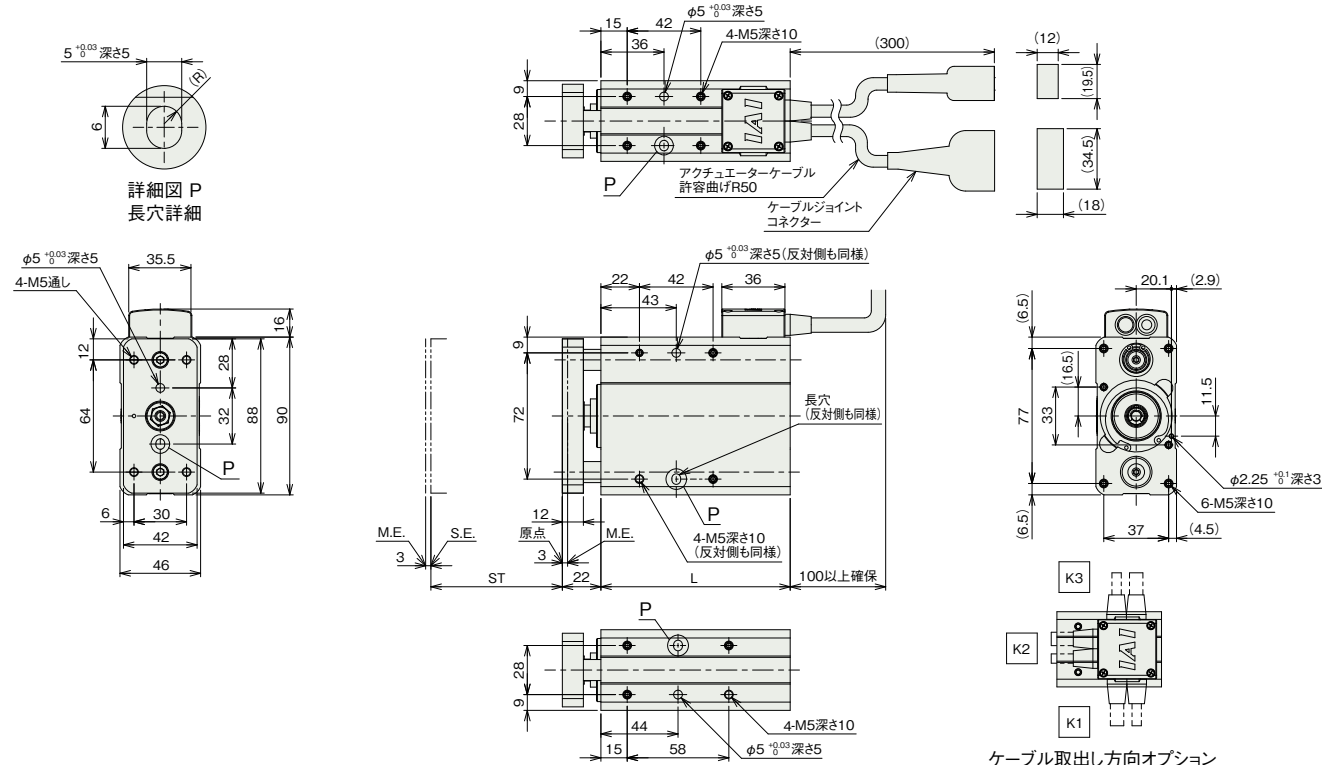
■ 寸法図

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

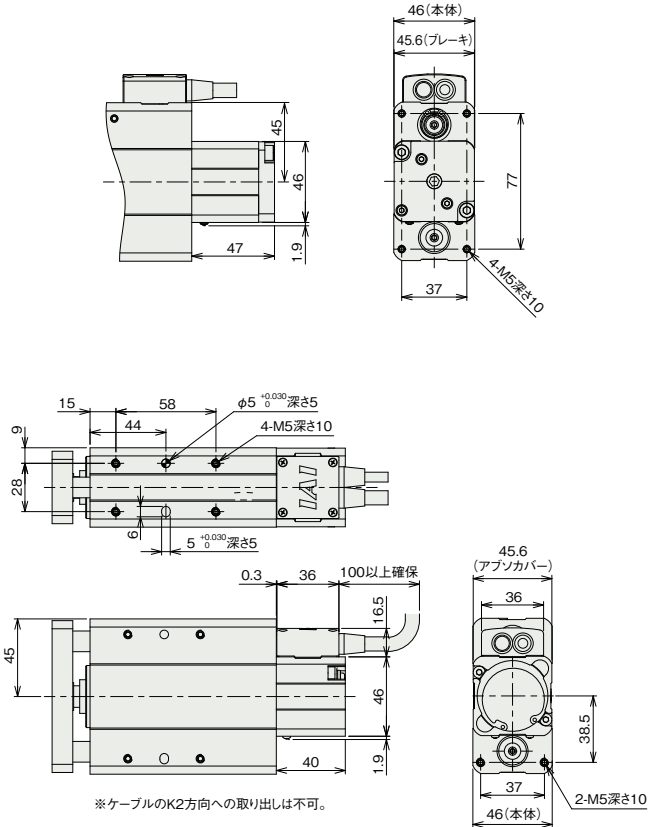


■ ブレーキ無し

(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4-609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。

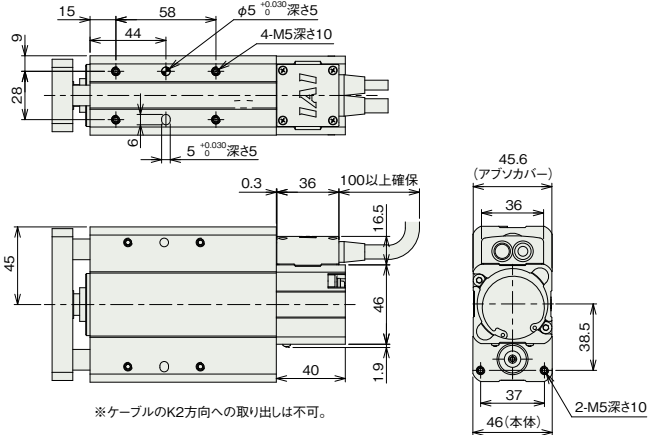


■ ブレーキ有り



■ 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。



■ 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

■ 対応コントローラー

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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	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-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。

