

RCS2-RA13R

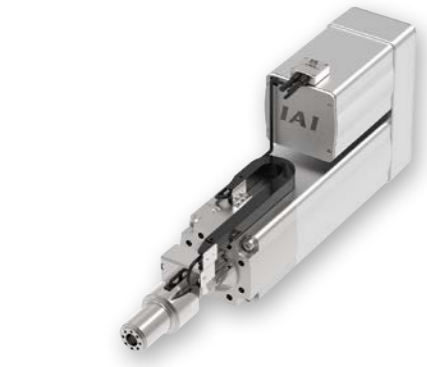
(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 130mm
200V ACサーボモーター
750W

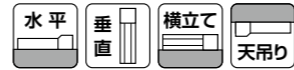
■型式項目

RCS2 - RA13R - WA - 750 - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 (WA) バッテリーレスアプソ - モーター種類 (750) サーボモーター 750W - リード (2.5, 2.5mm / 1.25, 1.25mm) - ストローク (50, 50mm / 200, 200mm (50mmごと)) - 適応コントローラ (T2, SCON / T4, 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)



(注) 上写真はモーター上折返し、ケーブル上取出し仕様(MT1)です。



- 選定上の注意**
- ロードセル無しタイプについては4-359ページをご参照ください。
 - 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転許容力が、連続運転許容力より小さいこと、デューティ比50%以下であることを確認してください。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および1-319ページをご参照ください。
 - 可搬質量はリード2.5が加速度0.02G、リード1.25が加速度0.01Gで動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
 - ブレーキ有り(オプション)の場合は、本体とコントローラ以外にブレーキボックス(6-98ページ参照)が必要となります。
 - ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
 - 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。
 - 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	
	1tタイプ(リード2.5)	2tタイプ(リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

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(ブレーキボックス付き)	B	6-107	-
ブレーキ(ブレーキボックス無し)(注1)	BN	6-107	-
フランジ(前)(注2)	FL	6-107	-
フット金具(注3、6)	FT	6-109	-
ロードセル付き(配線用ケーブルペア付き)(注2、4)	LCT	6-111	-
ロードセル付き(配線用ケーブルペア無し)(注4)	LCN	6-111	-
モーター上側折り返し(注5)	MT1/MT2/MT3	6-111	-
モーター右側折り返し(注5、6)	MR1/MR2	6-111	-
モーター左側折り返し(注5、6)	ML1/ML3	6-111	-

(注1) ブレーキ(ブレーキボックス無し) [BN] を選択し、ブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細は8-306ページをご参照ください。
 (注2) ロードセル付きオプション(配線ケーブルペア付き) [LCT] とフランジオプション [FL] を同時に選択することは出来ません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
 (注6) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することは出来ません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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		項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	2.5 1.25	駆動方式	ボールねじ φ32mm 転造 C10	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100 200	繰返し位置決め精度	±0.01mm
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	125 62	繰返し荷重精度(注7)	±0.5% F.S.(注8)
		定格加減速度(G)	0.02 0.01	ロードセル定格容量	20000N
		最高加減速度(G)	0.02 0.01	ロストモーション	0.2mm以下
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100 200	リニアガイド	直動無限循環型
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	125 62	ロッド	φ50mm ボールスプライン
		定格加減速度(G)	0.02 0.01	ロッド不回転精度(注9)	±0.1度
		最高加減速度(G)	0.02 0.01	使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%RH以下(結露なきこと)
推力	定格推力(N)	5106 10211	保護等級	IP30	
	最大押付け力(N)	9800 19600	耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	10 10	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	モーター種類	ACサーボモーター	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	100 200	エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア	
	最小ストローク(mm)	50 50	エンコーダパルス数	16384 pulse/rev	
ストローク	最大ストローク(mm)	200 200	納期	ホームページ[納期照会]に記載	
	ストロークピッチ(mm)	50 50			

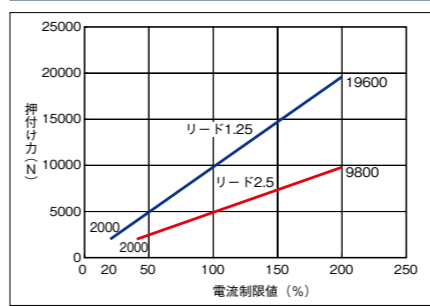
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注9) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

リード	ストローク			
	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25	62			

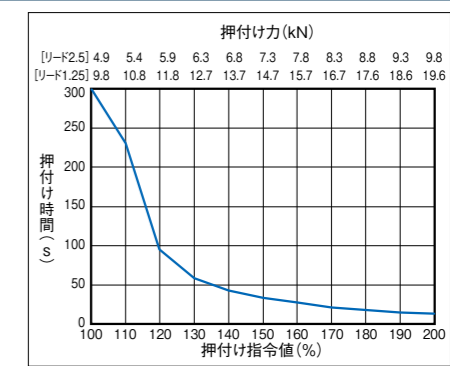
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値です。実際の数字とは多少の誤差が生じます。電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合があります。リード1.25は20%以上、リード2.5は41%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	(連続押付け可能)
71~100	300
110	230
120	95
130	58
140	43
150	33
160	27
170	21
180	18
190	15
200	13



モーター折返し方向/ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向/ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側



寸法図

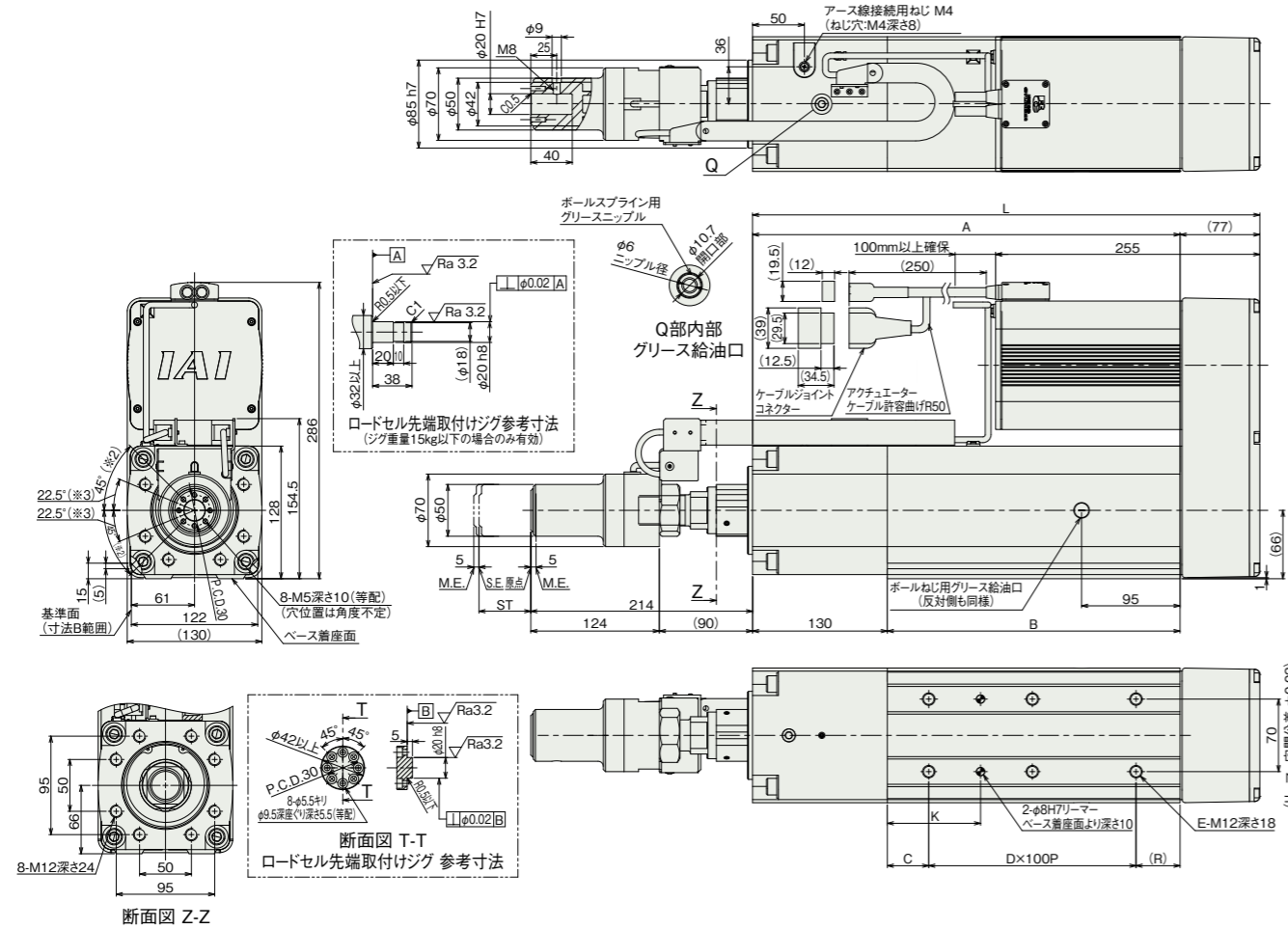
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■ブレーキ無し

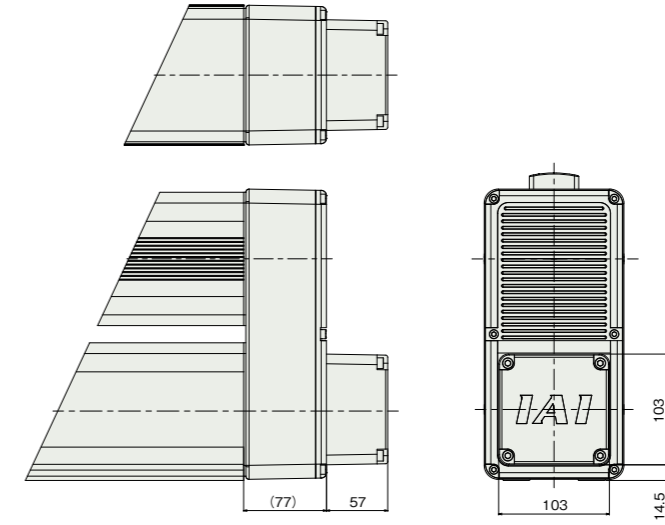
- ※1 ジグ取付け用穴(M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は6-335ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロードがメカニカルエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品によって異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
- (注) ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。
- (注) 下図はモーター上側折り返し仕様(MT1)です。

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



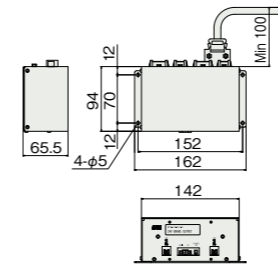
■ブレーキ有り

- (注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
- (注) ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量 (kg)	38.5	39.5	40.5	41.5
	ブレーキ無し	ブレーキ無し	ブレーキ無し	ブレーキ無し
	40.5	41.5	42.5	43.5
	ブレーキ有り	ブレーキ有り	ブレーキ有り	ブレーキ有り

■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					
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択							ECM											
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	8-303
SCON2-CG		1		●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	8-257

- (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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。