

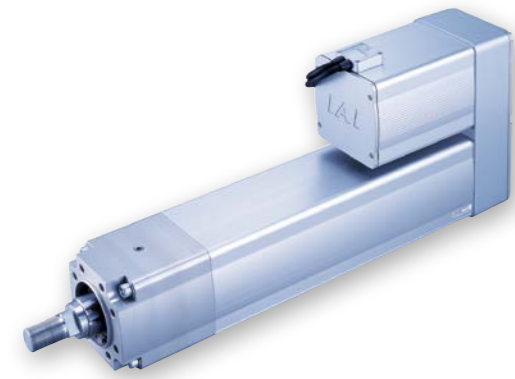
RCS2-RA13R

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 | モーター種類 | リード | ストローク | 適応コントローラ | ケーブル長 | オプション |
| WA | バッテリーレスアプソ | WA | 750W サーボモーター | 2.5 2.5mm 1.25 1.25mm | 50 50mm 200 200mm (50mmごと) | T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 | N 無し 1 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 |



CE RoHS 10
水平 垂直 横立て 天吊り

- 選定上の注意**
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
 - 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推力が、連続運転許容推力より小さいこと、デューティ比 50% 以下であることを確認してください。詳細は選定資料 (1-320 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。
 - 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 1-323 ページをご確認ください。
 - 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。
 - ロッド先端に負荷を受けることが可能です。詳細は 1-325 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 1-307 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - 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が必要になります。詳細は「寸法図」をご参照ください。
 - アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中でブレーキボックス (付属品) の設置が必要になります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

■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) | B | 4-583 | - |
| ブレーキ (ブレーキボックス無) (注1) | BN | 4-583 | - |
| フランジ | FL | 4-585 | - |
| フット金具 (注2) | FT | 4-588 | - |
| モーター上側折り返し (注3) | MT1/MT2/MT3 | 4-593 | - |
| モーター右側折り返し (注2、3) | MR1/MR2 | 4-593 | - |
| モーター左側折り返し (注2、3) | ML1/ML3 | 4-593 | - |

(注1) 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、別途ブレーキボックス・コントローラ間のケーブル (CB-RCS2-PLA010) の購入が必要となります。
(注2) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することはできません。
(注3) 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。

■メインスペック

| 項目 | 内容 | | |
|-------|----------------|--|--|
| リード | ボールねじリード (mm) | 2.5 1.25 | |
| 水平 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) 400 500 最高速度 (mm/s) 125 62 | |
| | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) 0.02 0.01 最高加減速度 (G) 0.02 0.01 | |
| | 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) 200 300 最高速度 (mm/s) 125 62 |
| | | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) 0.02 0.01 最高加減速度 (G) 0.02 0.01 |
| 推力 | 定格推力 (N) | 5106 10211 | |
| | 最大押付け力 (N) | 9800 19600 | |
| ブレーキ | 押付け最高速度 (mm/s) | 10 10 | |
| | ブレーキ仕様 | 無励磁動作電磁ブレーキ | |
| ストローク | 最小ストローク (mm) | 50 50 | |
| | 最大ストローク (mm) | 200 200 | |
| | ストロークピッチ (mm) | 50 50 | |

■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) | - | - |
| | R04(4m) ~ R05(5m) | - | - |
| | R06(6m) ~ R10(10m) | - | - |
| ロボットケーブル | R11(11m) ~ R15(15m) | - | - |
| | R16(16m) ~ R20(20m) | - | - |

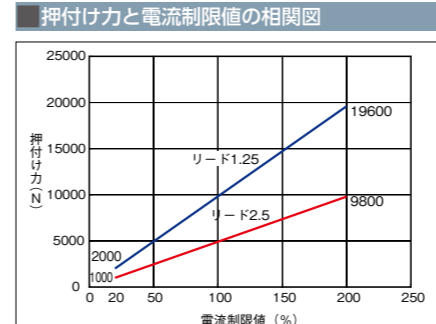
| 項目 | 内容 |
|---------------|-------------------------|
| 駆動方式 | ボールねじ φ32mm 転造 C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.01mm |
| ロストモーション | 0.2mm以下 |
| ロッド | φ50mm ボールスプライン |
| ロッド不回転精度 (注4) | ±0.1度 |
| ロッド許容負荷モーメント | 1-325参照 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと) |
| 保護等級 | IP30 |
| 耐振動・耐衝撃 | 4.9m/s ² |
| 海外対応規格 | 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 | バッテリーレスアプソリニア |
| エンコーダパルス数 | 16384 pulse/rev |
| 納期 | ホームページ [納期照会] に記載 |

(注4) 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。

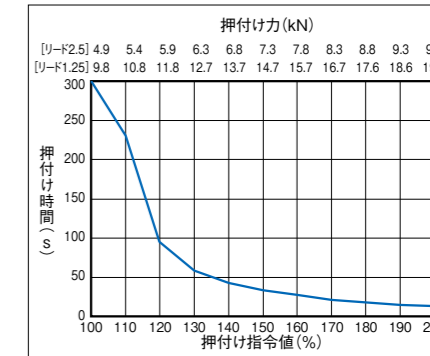
■ストロークと最高速度

| ストローク (mm) | 50 | 100 | 150 | 200 |
|------------|------|-----|-----|-----|
| リード (mm) | 85 | 120 | 125 | |
| | 1.25 | 62 | | |

(単位はmm/s)



| 押付け指令値 (%) | 最大押付け時間 (秒) |
|------------|-------------|
| 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 |



- (注) 押付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
(注) 電流制限値が低いと押付け力がはらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。
(注) 押付け動作時の移動速度は10mm/s固定となります。グラフは10mm/sで押付けた時のもので、速度が変わると押付け力は低下しますのでご注意ください。
(注) 動作条件によっては、モーターの温度上昇により押付け力が低下する場合があります。

■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 |

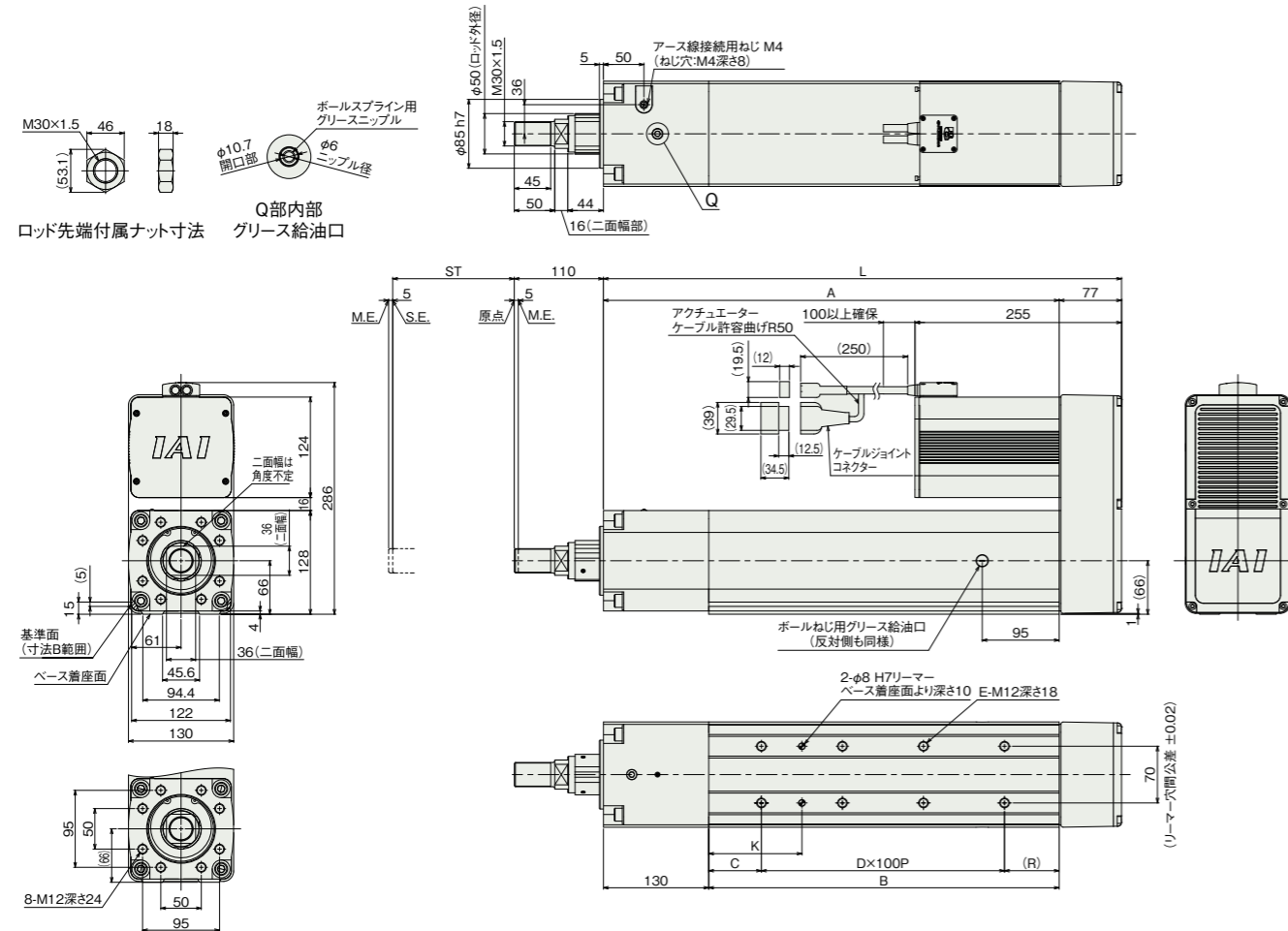
■寸法図

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



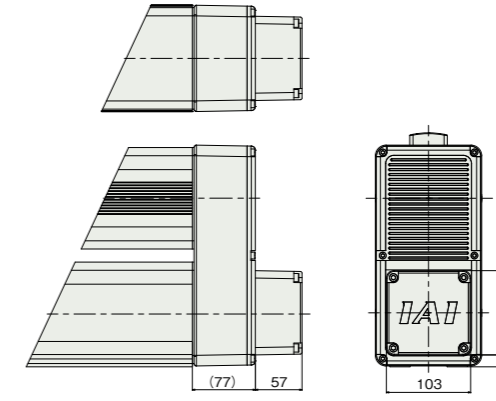
■ブレーキ無し

(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。



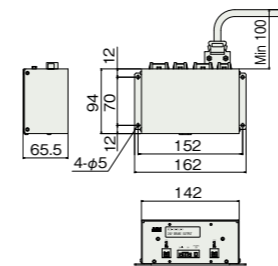
■ブレーキ有り

(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) | 35.5 | 36.5 | 37.5 | 38.5 |
| | 37.5 | 38.5 | 39.5 | 40.5 |

■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 | | | | | | | | ECM | | | | | | |
| | | | | 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はポジショナーなし) | - | 8-57 |
| RSEL | | 8 | 単相AC200V | - | - | ● | ● | ● | ● | - | - | ● | ● | ● | - | - | - | - | 36000 | - | 8-105 |
| SCON-CB/CGB | | 1 | 単相AC200V | ● | ● | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | - | ● | - | - | 512 (ネットワーク仕様は768) | - | 8-287 |
| SCON2-CG | | 1 | 三相AC200V | ● | ● | - | ● | ● | - | - | ● | ● | ● | - | - | - | - | - | 384 | - | 8-257 |
| XSEL-P/Q | | 6 | 三相AC200V | - | - | ● | ● | ● | - | ● | - | - | - | ● | - | - | - | - | 20000 | - | 8-345 |
| XSEL-RA/SA | | 8 | | - | - | ● | ● | ● | ● | - | - | - | ● | ● | - | - | - | - | 55000 (タイプにより異なります) | - | 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) 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[IM]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。

